

МИНИСТЕРСТВО ТРАНСПОРТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ  
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ  
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ  
**«РОССИЙСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ТРАНСПОРТА»**  
**(РУТ (МИИТ))**



Рабочая программа дисциплины (модуля),  
как компонент образовательной программы  
высшего образования - программы специалитета  
по специальности  
23.05.05 Системы обеспечения движения поездов,  
утвержденной первым проректором РУТ (МИИТ)  
Тимониным В.С.

## РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

### Теоретическая механика

Специальность: 23.05.05 Системы обеспечения движения  
поездов

Специализация: Автоматика и телемеханика на  
железнодорожном транспорте

Форма обучения: Очная

Рабочая программа дисциплины (модуля) в виде  
электронного документа выгружена из единой  
корпоративной информационной системы управления  
университетом и соответствует оригиналу

Простая электронная подпись, выданная РУТ (МИИТ)  
ID подписи: 3409  
Подписал: заведующий кафедрой Карпичев Владимир  
Александрович  
Дата: 26.09.2024

## 1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целями освоения учебной дисциплины являются:

- изучение общих законов, которым подчиняются движение и равновесие материальных тел и возникающие при этом взаимодействия между телами;
- построение и исследование механико-математических моделей, адекватно описывающих разнообразные механические явления.

Задачами дисциплины является:

- выработать навыки практического использования методов, предназначенных для математического моделирования движения систем твёрдых тел.
- формирование системы фундаментальных знаний, позволяющей будущему специалисту научно анализировать проблемы его профессиональной области, использовать на практике приобретённые им базовые знания;
- овладевать той новой информацией, с которой ему придётся столкнуться в производственной и научной деятельности.

## 2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

Перечень формируемых результатов освоения образовательной программы (компетенций) в результате обучения по дисциплине (модулю):

**ОПК-4** - Способен выполнять проектирование и расчет транспортных объектов в соответствии с требованиями нормативных документов.

Обучение по дисциплине (модулю) предполагает, что по его результатам обучающийся будет:

### **Знать:**

- основные условия равновесия тел и их систем на основе математического аппарата, используемого для этих целей;
- виды движения тел и их основные параметры.

### **Уметь:**

- выполнять математические операции и действия на основе уравнений равновесия тел и их систем;
- решать задачи по основным разделам дисциплины.

### **Владеть:**

- основами теории статического равновесия на основе законов статики;
- методами решения кинематических и динамических задач движения тел.

### 3. Объем дисциплины (модуля).

#### 3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 3 з.е. (108 академических часа(ов)).

3.2. Объем дисциплины (модуля) в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении учебных занятий:

Тип учебных занятий	Количество часов	
	Всего	Семестр №3
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	80	80
В том числе:		
Занятия лекционного типа	32	32
Занятия семинарского типа	48	48

3.3. Объем дисциплины (модуля) в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации составляет 28 академических часа (ов).

3.4. При обучении по индивидуальному учебному плану, в том числе при ускоренном обучении, объем дисциплины (модуля) может быть реализован полностью в форме самостоятельной работы обучающихся, а также в форме контактной работы обучающихся с педагогическими работниками и (или) лицами, привлекаемыми к реализации образовательной программы на иных условиях, при проведении промежуточной аттестации.

### 4. Содержание дисциплины (модуля).

#### 4.1. Занятия лекционного типа.

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
1	Задачи курса теоретической механики Рассматриваемые вопросы: - статика; - основные понятия и определения;

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- аксиомы статики;</li> <li>- произвольная плоская система сил;</li> <li>- момент силы относительно центра на плоскости;</li> <li>- теорема Вариньона о моменте равнодействующей силы;</li> <li>- пара сил на плоскости и ее момент;</li> <li>- свойства момента пары.</li> </ul>
2	<p><b>Приведение произвольной плоской системы сил к заданному центру</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- главный вектор и главный момент;</li> <li>- условия равновесия произвольной плоской системы сил – основная и дополнительные формы.</li> </ul>
3	<p><b>Произвольная пространственная система сил</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- момент силы относительно оси.</li> </ul>
4	<p><b>Фермы</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- определение усилий в стержнях фермы.</li> </ul>
5	<p><b>Трение скольжения</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- законы Кулона;</li> <li>- угол трения и конус трения;</li> <li>- трение качения;</li> <li>- равновесие твердых тел при наличии сил трения.</li> </ul>
6	<p><b>Кинематика точки</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- основные понятия и определения;</li> <li>- способы задания движения точки;</li> <li>- скорость и ускорение точки при векторном, координатном и естественном способах задания движения.</li> </ul>
7	<p><b>Поступательное и вращательное движение твердого тела вокруг неподвижной оси</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- линейные скорости и ускорения точек тела при вращательном движении твердого тела вокруг неподвижной оси;</li> <li>- понятие о сложном движении точки.</li> </ul>
8	<p><b>Введение в динамику</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- законы классической динамики;</li> <li>- два типа задач динамики точки;</li> <li>- интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки методом разделения переменных.</li> </ul>
9	<p><b>Плоское движение тела</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- скорости точек тела;</li> <li>- мгновенный центр скоростей;</li> <li>- ускорение точек тела;</li> <li>- понятие о мгновенном центре ускорений.</li> </ul>
10	<p><b>Механическая система</b></p> <p>Рассматриваемые вопросы:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- центр масс;</li> <li>- сведения о моментах инерции.</li> </ul>

№ п/п	Тематика лекционных занятий / краткое содержание
11	<b>Количество движения</b> Рассматриваемые вопросы: - теорема об изменении количества движения.
12	<b>Момент количества движения</b> Рассматриваемые вопросы: - теорема об изменении кинетического момента.
13	<b>Теоремы об изменении кинетической энергии</b> Рассматриваемые вопросы: - работа внешних сил; - потенциальная энергия.
14	<b>Принцип Даламбера для материальной точки и системы</b> Рассматриваемые вопросы: - главный вектор; - главный момент сил инерции.
15	<b>Принцип возможных перемещений</b> Рассматриваемые вопросы: - общее уравнение динамики.
16	<b>Обобщенные координаты и силы</b> Рассматриваемые вопросы: - уравнения движения механической системы в обобщенных координатах (уравнения Лагранжа второго рода); - потенциальная энергия механической системы; - консервативные системы; - закон сохранения механической энергии.

#### 4.2. Занятия семинарского типа.

##### Практические занятия

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
1	<b>Связи и их реакции</b> В результате выполнения практического задания были рассмотрены: - основные виды связей; - аналитические условия равновесия систем сходящихся сил.
2	<b>Приведение произвольной плоской системы сил к заданному центру</b> В результате выполнения практического задания были рассмотрены: - главный вектор и главный момент; - условия равновесия произвольной плоской системы сил – основная и дополнительные формы.
3	<b>Произвольная пространственная система сил</b> В результате выполнения практического задания были рассмотрены: - момент силы относительно оси.
4	<b>Фермы</b> В результате выполнения практического задания были рассмотрены: - определение усилий в стержнях фермы.
5	<b>Трение скольжения</b> В результате выполнения практического задания были рассмотрены: - законы Кулона; - угол трения и конус трения;

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	<ul style="list-style-type: none"> <li>- трение качения;</li> <li>- равновесие твердых тел при наличии сил трения.</li> </ul>
6	<p><b>Кинематика точки</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- основные понятия и определения;</li> <li>- способы задания движения точки;</li> <li>- скорость и ускорение точки при векторном, координатном и естественном способах задания движения.</li> </ul>
7	<p><b>Поступательное и вращательное движение твердого тела вокруг неподвижной оси</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- линейные скорости и ускорения точек тела при вращательном движении твердого тела вокруг неподвижной оси;</li> <li>- понятие о сложном движении точки.</li> </ul>
8	<p><b>Введение в динамику</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- законы классической динамики;</li> <li>- два типа задач динамики точки;</li> <li>- интегрирование дифференциальных уравнений движения материальной точки методом разделения переменных.</li> </ul>
9	<p><b>Плоское движение тела</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- скорости точек тела;</li> <li>- мгновенный центр скоростей;</li> <li>- ускорение точек тела;</li> <li>- понятие о мгновенном центре ускорений.</li> </ul>
10	<p><b>Механическая система</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- центр масс;</li> <li>- сведения о моментах инерции.</li> </ul>
11	<p><b>Количество движения</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- теорема об изменении количества движения.</li> </ul>
12	<p><b>Момент количества движения</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- теорема об изменении кинетического момента.</li> </ul>
13	<p><b>Теоремы об изменении кинетической энергии</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- работа внешних сил;</li> <li>- потенциальная энергия.</li> </ul>
14	<p><b>Принцип Даламбера для материальной точки и системы</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- главный вектор;</li> <li>- главный момент сил инерции.</li> </ul>
15	<p><b>Принцип возможных перемещений</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- общее уравнение динамики.</li> </ul>
16	<p><b>Обобщенные координаты и силы</b></p> <p>В результате выполнения практического задания были рассмотрены:</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- уравнения движения механической системы в обобщенных координатах (уравнения Лагранжа)</li> </ul>

№ п/п	Тематика практических занятий/краткое содержание
	второго рода); - потенциальная энергия механической системы; - консервативные системы; - закон сохранения механической энергии.

#### 4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Работа с литературой.
2	Самостоятельное изучение темы "Потенциальная энергия механической системы. Консервативные системы. Закон сохранения механической энергии."
3	Подготовка к промежуточной аттестации.
4	Подготовка к текущему контролю.

5. Перечень изданий, которые рекомендуется использовать при освоении дисциплины (модуля).

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Теоретическая механика Диевский, В. А. Учебник Санкт-Петербург: Лань, — 348 с. — ISBN 978-5-507-51525-7. , 2024	— URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/422627">https://e.lanbook.com/book/422627</a> (дата обращения: 17.12.2024).
2	Теоретическая механика Молотников В. Я. Учебное пособие Санкт-Петербург: Лань, — 244 с. — ISBN 978-5-507-48365-5. , 2023	— URL: <a href="https://e.lanbook.com/book/356123">https://e.lanbook.com/book/356123</a> (дата обращения: 17.12.2024).

6. Перечень современных профессиональных баз данных и информационных справочных систем, которые могут использоваться при освоении дисциплины (модуля).

- <http://library.miit.ru/> - электронно-библиотечная система Научно-технической библиотеки МИИТ;
- <https://e.lanbook.com/> электронн-библиотечная система;
- <http://elibrary.ru/> - научно-электронная библиотека;
- поисковые системы: Yandex, Mail;
- облачные хранилища информации: Яндекс диск <https://disk.yandex.ru>, облако mail.ru, dropbox.com или другие.

7. Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства, необходимого для освоения дисциплины (модуля).

- пакет программ MS Office.

8. Описание материально-технической базы, необходимой для осуществления образовательного процесса по дисциплине (модулю).

Учебные аудитории для проведения учебных занятий, оснащенные компьютерной техникой и наборами демонстрационного оборудования.

9. Форма промежуточной аттестации:

Экзамен в 3 семестре.

10. Оценочные материалы.

Оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации, разрабатываются в соответствии с локальным нормативным актом РУТ (МИИТ).

Авторы:

доцент, доцент, к.н. кафедры  
«Машиноведение, проектирование,  
стандартизация и сертификация»

А.Н. Клименков

Согласовано:

Заведующий кафедрой АТСнаЖТ

А.А. Антонов

Заведующий кафедрой МПСиС

В.А. Карпичев

Председатель учебно-методической  
комиссии

С.В. Володин