

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



Рабочая программа дисциплины (модуля),
как компонент образовательной программы
базового высшего образования
по специальности
23.05.03 Подвижной состав железных дорог,
утвержденной первым проректором ФГАОУ ВО
РУТ (МИИТ) Тимониным В.С.

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Теория механизмов и машин

Специальность: 23.05.03 Подвижной состав железных дорог

Специализация: Пассажирские вагоны

Форма обучения: Очно-заочная

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

Простая электронная подпись, выданная ФГАОУ ВО РУТ
(МИИТ)

ID подписи: 87771

Подписал: заведующий кафедрой Куликов Михаил Юрьевич

Дата: 01.09.2026

1. Общие сведения о дисциплине (модуле).

Целью освоения учебной дисциплины «Теория механизмов и машин» является:

- обеспечение подготовки студентов по основам проектирования машин, включающим знания методов оценки функциональных возможностей типовых механизмов и машин, применяемых на железнодорожном транспорте, критериев оценки качества передачи движения;
- постановку задачи с обязательными и желательными условиями синтеза структурной и кинематической схемы механизма;
- получение математических моделей для задач проектирования механизмов и машин.

Задачами освоения учебной дисциплины «Теория механизмов и машин» является:

- ознакомить студентов с основными понятиями и законами механики, методами решения типовых задач;
- ознакомить студентов с основами практического использования методов математического моделирования в представлении равновесия и движения механических систем, инженерных расчетов элементов конструкций;
- сформировать у будущего инженера практические навыки реализации алгоритмов решения типовых задач;
- развить у студентов навык выполнения анализа и решения задач прикладного характера.

2. Планируемые результаты обучения по дисциплине (модулю).

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

ОПК-1 - Способен решать инженерные задачи в профессиональной деятельности, используя методы естественных наук, математического анализа и моделирования на основе фундаментальных знаний физики, математики и общетехнических дисциплин для формализации, расчёта и обоснования решений, направленных на развитие транспортных систем.

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

Знать:

- этапы проектирования и методы расчета механизмов и машин с различными принципами действия;
- принцип работы типовых механизмов и машин применительно к подвижному составу;
- основные методы расчета различных механизмов.

Уметь:

- применять знания принципов расчета механизмов и машин;
- определять особенности действия механизмов и машин с последующим подбором методов расчета.

Владеть:

- навыками определения физических особенностей работы рассматриваемого изделия и вычисления расчета по выбору механизма исследования;
- методами расчета механизма и машин, определять силовые характеристики, являющиеся основой для подбора силовых приводов, расчета мощности.

3. Объем дисциплины (модуля).**3.1. Общая трудоемкость дисциплины (модуля).**

Общая трудоемкость дисциплины (модуля) составляет 4 з.е. (144 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 №4
Контактная работа при проведении учебных занятий (всего):	32	32
В том числе:		
Занятия лекционного типа	16	16
Занятия семинарского типа	16	16

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 112 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	Строение механизмов Рассматриваемые вопросы: - основные задачи ТММ; - кинематические пары, кинематические цепи; - структурный анализ механизмов; - структурные группы механизмов.
2	Кинематический анализ и синтез механизмов Рассматриваемые вопросы: - основные понятия кинематики механизмов; - кинематическое исследование механизмов (метод планов); - кинематический анализ зубчатых механизмов.
3	Синтез механизмов Рассматриваемые вопросы: - основные понятия и методы синтеза; - синтез плоских стержневых механизмов по заданным кинематическим свойствам; - синтез кулачковых механизмов; - синтез эвольвентного зубчатого зацепления; - синтез планетарных механизмов, дифференциальный механизм.
4	Динамика механизмов Рассматриваемые вопросы: - основные понятия динамики механизмов; - режимы движения механизмов; - кинетостатический расчет механизмов; - уравнивание механизмов.
5	Колебания в механизмах Рассматриваемые вопросы: - вибрация, виброактивность машин, виброзащита; - гашение колебаний, виброгасители.

4.2. Занятия семинарского типа.

Лабораторные работы

№ п/п	Наименование лабораторных работ / краткое содержание
1	Основные задачи ТММ В результате выполнения лабораторной работы был рассмотрен структурный анализ и классификация механизмов.
2	Кинематические пары, кинематические цепи В результате выполнения лабораторной работы было рассмотрено проектирование механизмов без избыточных связей на стадии разработки его структурной схемы, а также структурный анализ рычажных механизмов.
3	Структурные группы механизмов В результате выполнения лабораторной работы была рассмотрена классификация рычажных механизмов.
4	Кинематический анализ зубчатых механизмов В результате выполнения лабораторной работы был рассмотрен кинематический анализ зубчатого механизма (редуктора).
5	Синтез эвольвентного зубчатого зацепления В результате выполнения лабораторной работы было рассмотрено нарезание зубчатых колес методом обкатки.
6	Синтез планетарных механизмов. Дифференциальный механизм В результате выполнения лабораторной работы было рассмотрено определение коэффициента полезного действия планетарного механизма.
7	Основные понятия динамики механизмов В результате выполнения лабораторной работы было рассмотрено определение приведенного коэффициента трения в подшипнике скольжения.
8	Уравновешивание механизмов В результате выполнения лабораторной работы была рассмотрена динамическая балансировка роторов на станках резонансного типа.

4.3. Самостоятельная работа обучающихся.

№ п/п	Вид самостоятельной работы
1	Подготовка к лекционным занятиям.
2	Самостоятельное изучение тем дисциплины.
3	Изучение дополнительной литературы.
4	Подготовка к практическим занятиям.
5	Выполнение расчетно-графической работы.
6	Подготовка к промежуточной аттестации.
7	Подготовка к текущему контролю.

4.4. Примерный перечень тем расчетно-графических работ

Разработка и расчёт механизма

1. Кривошипно-ползунного механизма

- для оппозитного двигателя в верхней или нижней мертвой точке

- для оппозитного двигателя в первом положении кривошипа
 - для оппозитного двигателя в пятом положении кривошипа
 - для оппозитного двигателя в восьмом положении кривошипа
 - для оппозитного двигателя в одиннадцатом положении кривошипа
 - для рядного двигателя в верхней или нижней мертвой точке
 - для рядного двигателя в первом положении кривошипа
 - для рядного двигателя в третьем положении кривошипа
 - для рядного двигателя в восьмом положении кривошипа
 - для рядного двигателя в одиннадцатом положении кривошипа
 - для двигателя с V образным положением цилиндров в верхней или нижней мертвой точке
 - для двигателя с V образным положением цилиндров в первом положении кривошипа
 - для двигателя с V образным положением цилиндров в пятом положении кривошипа
 - для двигателя с V образным положением цилиндров в восьмом положении кривошипа
 - для двигателя с V образным положением цилиндров в одиннадцатом положении кривошипа
2. Зубчатого для разных геометрических размеров
- при изготовлении зубьев без смещения
 - положительным смещением колес
 - с отрицательным смещением колес
 - с отрицательным смещением одного колеса и положительным смещением другого

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

№ п/п	Библиографическое описание	Место доступа
1	Теория механизмов и машин Тимофеев Г.А. Учебник Москва: Юрайт, - 429 с. , 2023	Образовательная платформа Юрайт [сайт]. — URL: https://urait.ru/book/teoriya-mehanizmov-i-mashin-511801 (Дата обращения 17.01.2023)

2	Теория механизмов и машин Кравченко Г.М., Андреев П.А. Однотомное издание МИИТ, - 283 с. , 2013	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
3	Теория механизмов и машин Солодилов В.Я. Однотомное издание МИИТ, - 120 с. , 2001	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
4	Теория механизмов и машин Солодилов В.Я., Гулак В.А. Однотомное издание МИИТ, - 80 с. , 2006	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
5	Теория механизмов и машин Косачевская М.М., Кравченко Г.М. Однотомное издание МИИТ, - 130 с. , 2021	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
6	Теория механизмов и машин Русинов А.И. Однотомное издание МИИТ, - 133 с. , 2002	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
7	Теория механизмов и машин Самсаев Ю.А., Фирсова Т.Н. Однотомное издание МИИТ, - 144 с. , 1995	НТБ РУТ МИИТ - URL: http://library.mii.ru/ (Дата обращения 17.01.2023)
8	Теория механизмов и машин Чмиль В.П. Учебное пособие Санкт-Петербург: Лань, — 280 с. — ISBN 978-5-8114-1222-8. , 2022	https://e.lanbook.com/book/209816
9	Теория механизмов и машин Г. А. Тимофеев Учебник 4-е изд., перераб. и доп. — Москва : Издательство Юрайт. — 432 с. — ISBN 978-5-534-12245-9. , 2025	URL: https://urait.ru/bcode/559598
10	Теория механизмов и машин (проектирование и моделирование механизмов и их элементов) Соболев А. Н., Некрасов А. Я., Схиртладзе А. Г. Учебник Москва: КУРС: ИНФРА-М, - 256 с., ISBN: 978-5-906818-44-7 , 2025	https://znanium.ru/read?id=454445

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

- <http://library.mii.ru/> - электронно-библиотечная система Научно-технической библиотеки МИИТ;
- <http://elibrary.ru/> - научно-электронная библиотеке;
- <http://www.bibliofond.ru/>- некоммерческий информационный портал, в котором собрана коллекция книг, статей, научной литературы;
- www.i-exam.ru – единый портал интернет тестирования (тесты для самообразования и контроля);
- поисковые системы: Yandex, Mail.

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

1. Приложение Microsoft Office 2007 и выше.

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

1. Рабочее место преподавателя с персональным компьютером.

2. Программное обеспечение для создания текстовых и графических документов, презентаций.

3. Специализированная лекционная аудитория с мультимедиа аппаратурой.

4. Специализированная аудитория для выполнения лабораторных работ, оснащенная лабораторными стендами, моделями механизмов, средствами и объектами измерений, оборудованная, рабочими столами.

9. Форма промежуточной аттестации:

Зачет в 4 семестре.

10. Оценочные материалы.

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

Авторы:

доцент, к.н. кафедры
«Начертательная геометрия и
инженерная графика»

А.Б. Болотина

Согласовано:

Заведующий кафедрой ВиТРПС

М.В. Козлов

Заведующий кафедрой ТТМиРПС

М.Ю. Куликов

Председатель учебно-методической
комиссии

Н.А. Андриянова