

Документ подписан простой электронной подписью

Информация о владельце:

ФИО: Волхонов Михаил Станиславович

Должность: Ректор

Дата подписания: 10.06.2025 14:55:23

Уникальный программный ключ:

40a6db1879d6a9ee29ee8e0fb2f95e4614a0998

МИНИСТЕРСТВО СЕЛЬСКОГО ХОЗЯЙСТВА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ
ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
«КОСТРОМСКАЯ ГОСУДАРСТВЕННАЯ СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННАЯ АКАДЕМИЯ»

УТВЕРЖДАЮ
декан электроэнергетического факультета

_____ Климов Н.А.

11 июня 2025 года

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ
по дисциплине
«Теоретическая механика»

Направление подготовки 13.03.02 Электроэнергетика и электротехника

Направленность (профиль) Электроснабжение

Квалификация выпускника бакалавр

Формы обучения очная, заочная

Сроки освоения ОПОП ВО 4 года, 4 года 7 мес.

Караваево 2025

Фонд оценочных средств предназначен для оценивания сформированности компетенций по дисциплине «Теоретическая механика».

Разработчик:
доцент кафедры ремонта и основ
конструирования машин _____ И.П. Петрюк

Утвержден на заседании кафедры ремонта и основ конструирования машин,
протокол № 8 от «23» апреля 2025 года.

Заведующий кафедрой Курбатов А.Е. _____

Согласовано:
Председатель методической комиссии электроэнергетического факультета
протокол № 5 от «10» июня 2025 года.

Яблоков А.С. _____

Паспорт фонда оценочных средств

Таблица 1

| Модуль дисциплины | Формируемые компетенции или их части | Оценочные материалы и средства | Количество |
|-------------------|--|--------------------------------|------------|
| Статика | ОПК-3. Способен применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач | Защита РГР (Собеседование) | 22 |
| | | ТСк | 45 |
| Кинематика | | Защита РГР (Собеседование) | 26 |
| | | ТСк | 45 |
| Динамика | | Защита РГР (Собеседование) | 25 |
| | | ТСк | 88 |

1 ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ, НЕОБХОДИМЫЕ ДЛЯ ОЦЕНКИ ЗНАНИЙ, УМЕНИЙ И НАВЫКОВ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ В ПРОЦЕССЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Таблица 2 – Формируемые компетенции

| Код и наименование компетенции | Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Оценочные материалы и средства |
|--|--|--------------------------------|
| | Модуль 1. Статика | |
| ОПК-3. Способен применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач | ИД-1 _{ОПК-3} Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 _{ОПК-3} Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | РГР Собеседование |
| | Модуль 2. Кинематика | ТСк |
| | ИД-1 _{ОПК-3} Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 _{ОПК-3} Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | РГР Собеседование |
| | Модуль 3. Динамика | ТСк |
| | ИД-1 _{ОПК-3} Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 _{ОПК-3} Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | РГР Собеседование |
| | | ТСк |

Оценочные материалы и средства для проверки сформированности компетенций

Модуль 1. Статика

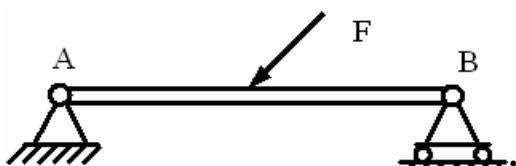
Собеседование

Вопросы для собеседования:

1. Аксиомы статики.
2. Реакции связей.
3. Проекция силы на ось.
4. Пара сил. Момент пары.
5. Уравнения равновесия сходящейся системы сил.
6. Уравнения равновесия плоской системы сил.
7. Уравнения равновесия пространственной системы параллельных сил.
8. Уравнения равновесия произвольной пространственной системы сил.
9. Теорема о трех силах.
10. Расчет фермы.
11. Равновесие системы тел.
12. Теорема о параллельном переносе силы.
13. Теорема Вариньона.
14. Основная теорема статики.
15. Случаи приведения пространственной системы сил.
16. Центр параллельных сил.
17. Центр тяжести.
18. Экспериментальные способы определения положения центра тяжести.
19. Момент силы относительно точки.
20. Момент силы относительно оси.
21. Трение скольжения.
22. Трение качения.

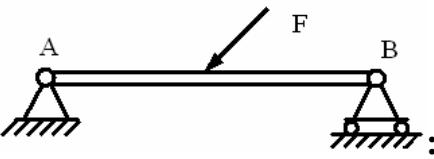
Компьютерное тестирование (ТСк)

Выберите один правильный вариант и нажмите кнопку «Далее»



Связь в точке А называется

- шарнирно-подвижная
- +шарнирно-неподвижная
- жесткая заделка
- гладкая поверхность



Связь в точке В называется

- +шарнирно-подвижная
- шарнирно-неподвижная
- жесткая заделка
- гладкая поверхность



Связь в точке В называется

- неподвижный шарнир
- +невесомый стержень
- подвижный шарнир



Связь в точке А называется

- +неподвижный шарнир
- невесомый стержень
- подвижный шарнир



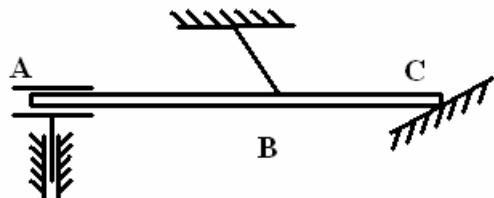
Связь в точке А называется

- скользящая заделка с 2 степенями свободы
- неподвижный шарнир
- подвижный шарнир
- +скользящая заделка с 1 степенью свободы



Связь в точке В называется

- скользящая заделка с 2 степенями свободы
- неподвижный шарнир
- +подвижный шарнир
- скользящая заделка с 1 степенью свободы



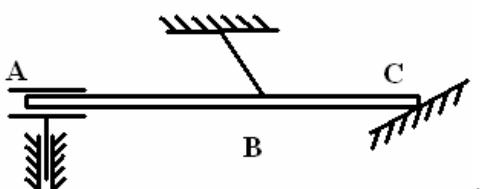
Связь в точке А называется

нить

гладкая поверхность

+ скользящая заделка с 2-мя степенями свободы

неподвижный шарнир



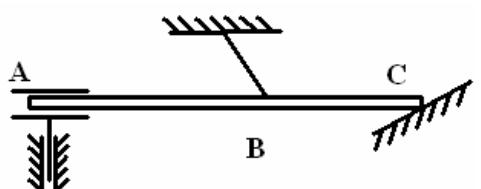
Связь в точке В называется

+нить

гладкая поверхность

скользящая заделка с 2-мя степенями свободы

неподвижный шарнир



Связь в точке С называется

нить

+гладкая поверхность

скользящая заделка с 2-мя степенями свободы

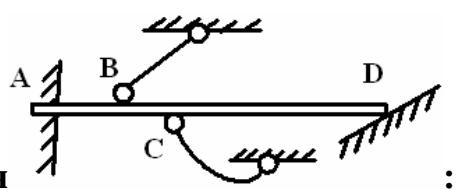
неподвижный шарнир

Реакция гладкой поверхности состоит из:

двух составляющих направлений по осям координат

силы, перпендикулярной поверхности и момента

+ силы, направленной по общей нормали к телу и поверхности



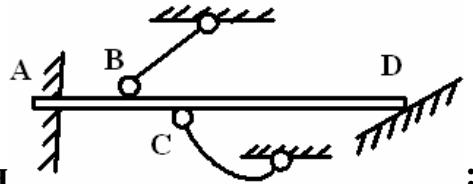
Связь в точке А называется

невесомый стержень

гладкая поверхность

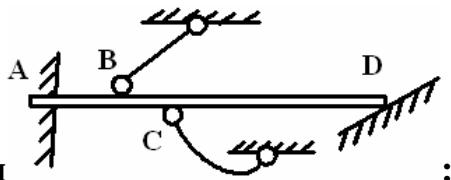
+жесткая заделка

неподвижный шарнир



Связь в точке В называется

- +невесомый стержень
- гладкая поверхность
- жесткая заделка
- неподвижный шарнир



Связь в точке D называется

- невесомый стержень
- +гладкая поверхность
- жесткая заделка
- неподвижный шарнир

Статика – это раздел механики, в котором:

- изучается движение материальных тел в пространстве в зависимости от действующих сил
- изучается движение материальных тел в пространстве с геометрической точки зрения, вне связи с силами, определяющими это движение
- +изучаются методы преобразования систем в эквивалентные системы и устанавливаются условия равновесия сил, приложенных к твердому телу

Эквивалентная система – это:

- система сил, которая, будучи приложенной к твердому телу, находящемуся в покое, не выводит тело из этого состояния
- +система сил, под действием каждой из которых твердое тело находится в одинаковом кинематическом состоянии
- система, линии действия всех сил которой расположены в одной плоскости
- система, линии действия всех сил которой расположены в пространстве

Аксиома равновесия двух сил:

- под действием взаимно уравновешивающихся сил материальная точка (тело) находится в состоянии покоя или движется прямо или равномерно
- действие системы сил на твердое тело не изменится, если к ней присоединить или из нее исключить систему взаимно уравновешивающихся сил
- +две силы, приложенные к твердому телу, взаимно уравновешиваются только в том случае, если их модули равны и если они направлены по одной прямой в противоположные стороны
- равнодействующая двух пересекающихся сил приложена к точке их пересечения и изображается диагональю параллелограмма, построенного на этих силах

Равнодействующая сила – это:

сила, действующая на материальные точки (тела) данной системы со стороны материальных точек (тел), не принадлежащих этой системе
мера механического взаимодействия тел, определяющая интенсивность и направление этого взаимодействия
сила взаимодействия между материальными точками (телами) рассматриваемой системы
+сила, эквивалентная некоторой системе сил

Уравнения равновесия сходящейся плоской системы сил, имеют вид:

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0, \sum m_z = 0$$

$$\sum Z = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0$$

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum M_A = 0$$

$$+ \sum X = 0, \sum Y = 0$$

Условие равновесия сходящихся сил:

$$+\vec{R} = \sum \vec{F}_i = 0$$

$$\vec{R} = \vec{F}_1 + \vec{F}_2$$

$$R_x^{(u)} = R_y^{(u)} = R_z^{(u)}$$

Уравнения равновесия сходящейся пространственной системы сил, имеют вид:

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0, \sum m_z = 0$$

$$\sum Z = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0$$

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum M_A = 0$$

$$+ \sum X = 0, \sum Y = 0, \sum Z = 0$$

Уравнения равновесия произвольной плоской системы сил, имеют вид:

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0, \sum m_z = 0$$

$$\sum Z = 0, \sum m_x = 0, \sum m_y = 0$$

$$+ \sum X = 0, \sum Y = 0, \sum M_A = 0$$

$$\sum X = 0, \sum Y = 0$$

Указать первую форму условия равновесия плоской системы сил:

$$\sum X = 0, \sum Y = 0, \sum Z = 0$$

$$+ \sum X = 0, \sum Y = 0, \sum M_A = 0$$

$$\sum X = 0, \sum M_A = 0, \sum M_B = 0$$

$$\sum M_A = 0, \sum M_B = 0, \sum M_C = 0$$

Статически неопределыми называют задачи, в которых:
 можно найти хотя бы одну неизвестную реакцию
 +число неизвестных реакций превышает число уравнений равновесия
 можно найти все неизвестные реакции связей
 число неизвестных реакций меньше числа уравнений равновесия

Пары сил, лежащие в одной плоскости, эквивалентны, если их моменты:
 численно равны
 +численно равны и одинаковы по знаку
 одинаковы по знаку

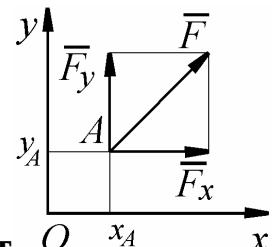
Основной характеристикой пары сил, мерой ее механического действия, является ее:
 плоскость действия
 равнодействующая
 +момент

Момент пары сил, эквивалентной данной системе пар сил в пространстве, равен:

$$+ \vec{M} = \vec{M}_1 + \vec{M}_2 + \dots + \vec{M}_n$$

$$M = \sum M_i$$

$$\sum M_i = 0$$

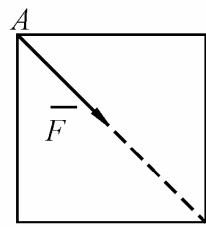


Определить момент силы относительно начала координат O , если сила задана проекциями $F_x = F_y = 210 \text{ H}$ и известны координаты точки приложения силы $x_A = y_A = 0,1 \text{ m}$:

+0

21

21

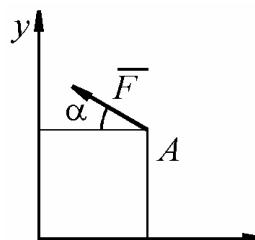


К вершине А квадратной пластины B , длины сторон которой равны 0,2 м, приложена сила $F = 150 \text{ H}$. Определить момент этой силы относительно точки В.

$$+m_B(\bar{F}) = -F \cdot AB \cdot \cos(45^\circ) = -21,21 \text{ H} \cdot \text{м}$$

$$m_B(\bar{F}) = F \cdot AB \cdot \cos(45^\circ) = 21,21 \text{ H} \cdot \text{м}$$

$$m_B(\bar{F}) = -F \cdot AB = -30 \text{ H} \cdot \text{м}$$



Сила $F = 420 \text{ H}$, приложенная в точке А O , лежит в плоскости Oxy . Определить момент силы относительно точки О, если координаты $x_A = 0,2 \text{ м}$, $y_A = 0,3 \text{ м}$ и угол $\alpha = 30^\circ$.

$$+m_O(\bar{F}) = F \cdot \cos \alpha \cdot y_A + F \cdot \sin \alpha \cdot x_A = 151 \text{ H} \cdot \text{м}$$

$$m_O(\bar{F}) = -F \cdot \cos \alpha \cdot y_A - F \cdot \sin \alpha \cdot x_A = -151 \text{ H} \cdot \text{м}$$

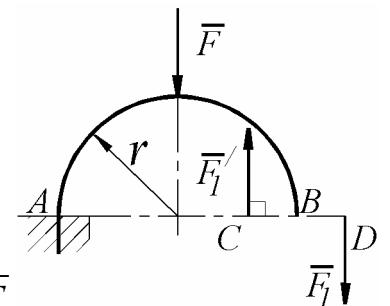
$$m_O(\bar{F}) = -F \cdot \sin \alpha \cdot y_A - F \cdot \cos \alpha \cdot x_A = -135,7 \text{ H} \cdot \text{м}$$

Определить главный вектор плоской системы сил, если заданы его проекции на координатные оси $R_x = 300 \text{ H}$, $R_y = 400 \text{ H}$:

+500

300

400



На арку АВ действует пара сил (\bar{F}_1, \bar{F}'_1) и сила \bar{F} .

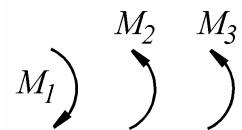
Определить сумму их моментов относительно точки А, если силы $F = 4 \text{ H}$, $F_1 = 2 \text{ H}$, радиус $r = 2 \text{ м}$, плечо $CD = 1,5 \text{ м}$:

+11

-8

-3

11

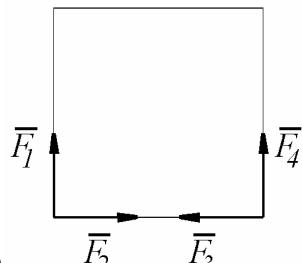


В одной плоскости расположены три пары сил M_3 . **Определить момент пары сил** M_3 , при котором эта система находится в равновесии, если моменты $M_1 = 510 \text{ H} \cdot \text{м}$, $M_2 = 120 \text{ H} \cdot \text{м}$

+390

510

120



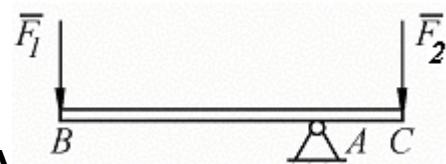
К вершинам квадрата приложены четыре силы

$F_1 = F_2 = F_3 = F_4 = 1 \text{ H}$. **Определить модуль равнодействующей этой системы сил.**

+2

0

4

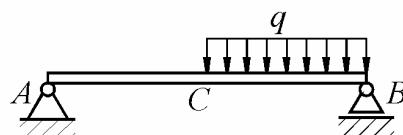


На брус BC, закрепленный в шарнире A, действуют вертикальные силы $F_1 = 4 \text{ kH}$ и F_2 . **Определить силу** F_2 **в кН, необходимую для того, чтобы брус в положении равновесия был горизонтальным, если расстояния** $AC = 2 \text{ м}$, $AB = 6 \text{ м}$.

+12

24

32

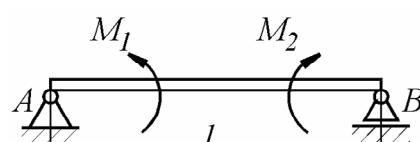


На однородную балку АВ, вес которой $G = 20 \text{ кН}$, действует распределенная нагрузка интенсивностью $q = 0,5 \text{ кН/m}$. Определить в кН реакцию опоры А, если длины $AB = 6 \text{ м}$, $AC = BC$.

$$+R_A = (G \cdot BC + q \cdot BC^2 / 2) / AB = 10,4 \text{ H}$$

$$R_A = (G \cdot BC + q \cdot BC / 2) / AB = 10,13 \text{ H}$$

$$R_A = (G \cdot BC + q \cdot BC) / AB = 10,25 \text{ H}$$



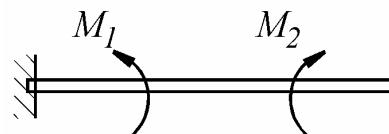
На балку, длина которой $l = 3 \text{ м}$, действует пара сил с моментами $M_1 = 2 \text{ кН} \cdot \text{м}$ и $M_2 = 8 \text{ кН} \cdot \text{м}$. Определить в кН модуль реакции опоры В.

+2

3,33

0

8



Консольная балка

нагружена парами сил с моментами

$M_1 = 1790 \text{ H} \cdot \text{м}$ и $M_2 = 2135 \text{ H} \cdot \text{м}$. Определить момент в заделке.

-345

1790

2135

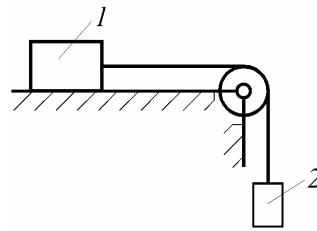
+345

Предельную силу трения можно определить по формуле:

$$F = mg$$

$$+F_{mp} = f_{cm} N$$

$$F = R \sin \alpha$$



Каким должен быть наименьший вес тела 2 , для того чтобы тело 1 весом 200Н начало скользить по горизонтальной плоскости, если коэффициент трения скольжения $f = 0,2$?

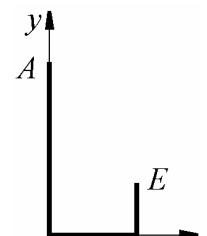
- +40
- 100
- 200

Точка тела, через которую проходит линия действия равнодействующей сил тяжести, действующих на частицы данного тела, при любом положении тела в пространстве, называется центром:

- +тяжести
- масс
- инерции
- удара

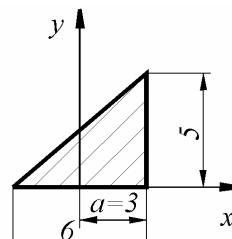
Определить в см координату x_C центра тяжести прямолинейного однородного стержня АВ, если заданы координаты точек А и В: $x_A = 10\text{см}$, $x_B = 40\text{см}$.

- +25
- 50
- 10
- 40



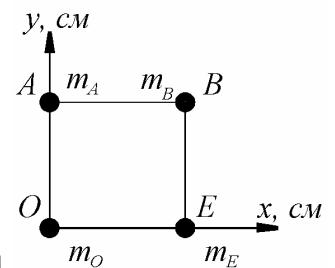
Определить в см координату y_C центра тяжести кронштейна B , состоящего из однородных стержней $AB = 0,2\text{м}$, $BD = 0,1\text{м}$ и $DE = 0,06\text{м}$, имеющих одинаковый линейный вес.

- +6,06
- 0,0606
- 4,33
- 7,27



Определить координату x_C центра тяжести однородной пластины:

- 1
- +1
- 0



Определить в см координату y_C центра тяжести квадрата из невесомых стержней с грузами массой $m_A = 2\text{кг}$, $m_B = 3\text{кг}$, $m_O = 1\text{кг}$, $m_E = 4\text{кг}$, если $AO = OE = 30\text{см}$.

- 10
- 40
- 28
- +15

Таблица 3 – Критерии оценки сформированности компетенций

| Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Критерии оценивания сформированности компетенции (части компетенции) | | |
|--|---|---|---|
| | на базовом уровне | на повышенном уровне | |
| | соответствует оценке «удовлетворительно» 50-64% от максимального балла | соответствует оценке «хорошо» 65-85% от максимального балла | соответствует оценке «отлично» 86-100% от максимального балла |
| ИД-1опк-з Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функций одной переменной. ИД-5 опк-з Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач в области профессиональной деятельности | Студент на базовом уровне применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач; может на базовом уровне выполнять расчеты на прочность простых конструкций при статических нагрузках | Студент по существу отвечает на поставленные вопросы решает задачи по статике без ошибок, но допускает неточности в определении реакций опор при объёмном нагружении, выполняет расчеты на прочность простых конструкций при статических нагрузках; применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент принимает активное участие в ходе проведения практического занятия, правильно отвечает на поставленные вопросы, быстро и грамотно решает задачи по расчету на прочность при статическом нагружении, в том числе и объёмные задачи, обладает высоким уровнем математических знаний при решении задач, знает виды статических нагрузок и типы схем нагружения, требования к схемам, знает условные графические обозначения связей и их реакций в схемах, обладает навыками составления уравнений равновесия, уверенно составляет уравнения моментов для объёмного нагружения, выполняет расчеты на прочность простых конструкций при статических нагрузках; уверенно применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует полное понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач |

Модуль 2. Кинематика

Собеседование

Вопросы для собеседования:

1. Векторный способ задания движения.
2. Координатный способ задания движения.
3. Естественный способ задания движения.
4. Естественные оси координат.
5. Скорость при векторном способе задания движения.
6. Скорость при координатном способе задания движения.
7. Скорость при естественном способе задания движения.
8. Ускорение при векторном способе задания движения.
9. Ускорение при координатном способе задания движения.
10. Ускорение при естественном способе задания движения.
11. Частные случаи движения точки.
12. Закон равнопеременного движения точки.
13. Поступательное движение твердого тела.
14. Вращательное движение твердого тела. Угловая скорость и угловое ускорение.
15. Скорость при вращательном движении. Формула Эйлера.
16. Ускорение при вращательном движении.
17. Закон равнопеременного вращения.
18. Плоскопараллельное движение твердого тела.
19. Теорема о сложении скоростей при плоскопараллельном движении твердого тела.
20. План скоростей.
21. Мгновенный центр скоростей (М.Ц.С.).
22. Теорема о сложении ускорений при плоскопараллельном движении твердого тела.
23. План ускорений.
24. Мгновенный центр ускорений (М.Ц.У.).
25. Сферическое движение твердого тела.
26. Скорость точки и угловая скорость тела при сферическом движении.

Компьютерное тестирование (ТСк)

Выберите один правильный вариант и нажмите кнопку «Далее»

Закон равнопеременного криволинейного движения:

$$+ S = S_0 + V_0 t \pm a_r t^2 / 2$$

$$S = Vt$$

$$S = A \sin(kt + \alpha)$$

$$S = S_0 + V_0 t \pm a_n t^2 / 2$$

Векторный способ задания движения точки заключается в задании:

+вектор-функции $\vec{r} = \vec{r}(t)$

трех координат как функций времени

траектории, начала отсчета, положительного направления; отсчета и закона движения

Естественный способ задания движения точки заключается в задании:

вектор-функции $\vec{r} = \vec{r}(t)$

трех координат как функций времени

+траектории, начала отсчета, положительного направления отсчета и закона движения

Координатный способ задания движения точки заключается в задании:

вектор-функции $\vec{r} = \vec{r}(t)$

+координат как функций времени

траектории, начала отсчета, положительного направления отсчета и закона движения

Выбрать формулу для нахождения касательного ускорения.

$$\frac{v^2}{\rho}$$

$$\frac{d^2s}{dt^2}$$

$$+ \frac{dv}{dt}$$

$$v \frac{d\varphi}{dt}$$

Выбрать формулу для нахождения нормального ускорения.

$$+ \frac{v^2}{\rho}$$

$$\frac{d^2s}{dt^2}$$

$$\frac{dv}{dt}$$

$$v \frac{d\varphi}{dt}$$

Движение точки описывается уравнениями: $x = 2 \sin(3t) + 1$; $y = 3 \cos(3t) - 1$.

Траекторией точки является:

прямая

парабола

+эллипс

гипербола

Движение точки описывается уравнениями: $x = 2 \sin^2(3t) + 1$; $y = 3 \cos^2(3t) - 1$.

Траекторией точки является:

- +прямая
- парабола
- эллипс
- гипербола

Движение точки описывается уравнениями: $x = 2t + 1$; $y = 3t^2 - 1$. **Траекторией точки является:**

- прямая
- +парабола
- эллипс
- гипербола

Движение точки называется равномерным, если:

- $\varepsilon = \text{const}$
- $\omega = \text{const}$
- $+ v = \text{const}$
- $a_\tau = \text{const}$

Движение точки называется равнопеременным, если:

- $\varepsilon = \text{const}$
- $\omega = \text{const}$
- $v = \text{const}$
- $+ a_\tau = \text{const}$

Движение точки называется равноускоренным, если:

- $v = \text{const}, v_0/a_\tau < 0$
- $a_\tau = \text{const}, v_0/a_\tau < 0$
- $v = \text{const}, v_0/a_\tau > 0$
- $+ a_\tau = \text{const}, v_0/a_\tau > 0$

Движение точки называется равнозамедленным, если:

- $v = \text{const}, v_0/a_\tau < 0$
- $+ a_\tau = \text{const}, v_0/a_\tau < 0$
- $v = \text{const}, v_0/a_\tau > 0$

Линия, которую описывает точка при своем движении, называется:

- пройденным расстоянием
- +траекторией
- длиной дуги

кривой

Заданы уравнения движения точки $x = 3t$, $y = t^2$. Определить расстояние от точки до начала координат в момент времени $t = 2\text{ с}$ (с точностью до 0,01).

+7,21

24

9,3

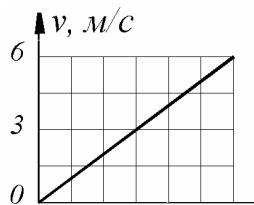
6,22

Дано уравнение движения точки $x = \sin(\pi t)$. Определить скорости точки в ближайший после начала движения момент времени t , когда координата $x = 0,5\text{ м}$.

$$+V = \pi \cos(\pi / 6) = 2,72\text{ м/с}$$

$$V = \cos(\pi / 6) = 0,866\text{ м/с}$$

$$V = \pi \cos(\pi / 3) = 1,57\text{ м/с}$$

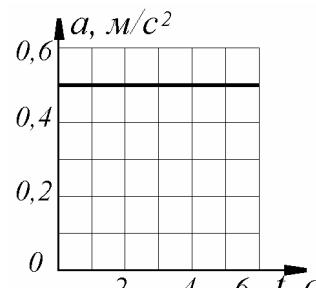


Дан график скорости точки. Определить ускорение точки в момент времени $t = 12\text{ с}$ (с точностью до 0,1).

+0,5

1

1,5



Точка движется по прямой. Дан график ускорения $a = f(t)$. Определить скорость точки в момент времени $t = 6\text{ с}$, если при $t_0 = 0$,

$$v_0 = 0.$$

$$+v = 0,5t + v_0 = 3\text{ м/с}$$

$$v = 0,5t = 3\text{ м/с}$$

$$v = 0,25t^2 + v_0 = 9\text{ м/с}$$

Точка движется по кривой со скоростью $\dot{s} = 0,5t$. Определить её координату в момент времени $t = 10\text{ с}$, если при t_0 координата точки $s_0 = 0$.

+25

5

50

Даны нормальное $a_n = 2,5 \text{ м/с}^2$ и касательное $a_t = 1,5 \text{ м/с}^2$ ускорения точки.

Определить полное ускорение точки.

+2,92

4

2

5

Движение твердого тела, при котором любая прямая, связанная с этим телом, перемещается, оставаясь параллельной своему начальному направлению, называется:

сферическим

плоскопараллельным

вращательным

+ поступательным

Выбрать формулу для нахождения числового значения углового ускорения тела в данный момент времени:

$$\frac{d^2s}{dt^2}$$

$$\frac{d^2\omega}{dt^2}$$

$$+\frac{d\omega}{dt}$$

$$\frac{d\varphi}{dt}$$

Единицей измерения углового ускорения является:

рад/с

+ рад/с^2

рад

м/с

Движение твердого тела вокруг неподвижной оси, при котором какие-либо 2 точки, принадлежащие телу, остаются в течение всего времени движения неподвижными, называется:

сферическим

плоскопараллельным

+ вращательным
поступательным

Единица измерения угловой скорости:

+ $\text{рад} / \text{с}$

$\text{рад} / \text{с}^2$

рад

$\text{м} / \text{с}$

Вращение тела называется равномерным, если:

$\varepsilon = \text{const}$

+ $\omega = \text{const}$

$v = \text{const}$

$a_\tau = \text{const}$

Вращение тела называется равнопеременным, если:

+ $\varepsilon = \text{const}$

$\omega = \text{const}$

$v = \text{const}$

$a_\tau = \text{const}$

Вращение тела называется равноускоренным, если:

+ $\varepsilon = \text{const}, \varepsilon / \omega > 0$

$\omega = \text{const}, \varepsilon / \omega < 0$

$\varepsilon = \text{const}, \varepsilon / \omega < 0$

$\omega = \text{const}, \varepsilon / \omega > 0$

Вращение тела называется равнозамедленным, если:

$\varepsilon = \text{const}, \varepsilon / \omega > 0$

$\omega = \text{const}, \varepsilon / \omega < 0$

+ $\varepsilon = \text{const}, \varepsilon / \omega < 0$

$\omega = \text{const}, \varepsilon / \omega > 0$

Угловая скорость тела измеряется в:

+ c^{-1}

c^{-2}

$\text{м} / \text{с}$

$\text{м} / \text{с}^2$

Угловое ускорение тела измеряется в:

c^{-1}

+ c^{-2}

m/c

m/c^2

Частота вращения тела измеряется в:

rad/s

c^{-1}

+ об / мин

об .

Угол поворота тела измеряется в:

об

rad

градусах

+ рад, градусах

Угловая скорость маховика изменяется согласно закону $\omega = \pi(6t - t^2)$.

Определить время $t > 0$ остановки маховика.

+6

0

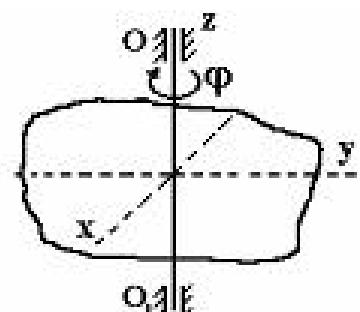
5

Тело вращается вокруг неподвижной оси согласно закону $\varphi = t^2$. Определить скорость точки тела на расстоянии $r = 0,5 \text{ м}$ от оси вращения в момент времени, когда угол поворота $\varphi = 25 \text{ rad}$.

+5

12,5

50



Твердое тело вращается вокруг неподвижной оси OO_1 по закону $\varphi = 40 - 7t$ (φ – в радианах, t – в секундах). В промежуток времени от $t = 0$ до $t = 1 \text{ с}$ тело вращается:

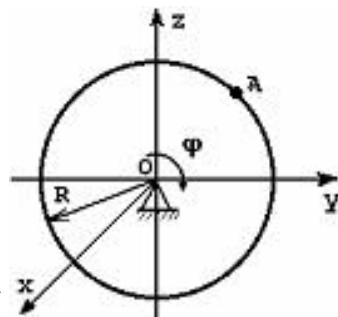
равноускоренно

ускоренно

+ равномерно

равнозамедленно

замедленно



Тело радиуса $R = 10 \text{ см}$ вращается вокруг оси OX по закону $\varphi = 40 + 2t^2$ (φ - в радианах, t - в секундах). Скорость точки A при $t = 2 \text{ с}$ будет равна:

- 32 см / с
- 30 см / с
- + 80 см / с
- 60 см / с

МЦС – это:

- Мобильный центр связи
- + Мгновенный центр скоростей
- Моментальная центральная скорость
- Мгновенная центробежная скорость

Движение твердого тела, при котором все его точки перемещаются параллельно некоторой фиксированной плоскости, называется:

- сферическим
- + плоскопараллельным
- вращательным
- поступательным

Точка, ускорение которой в данный момент времени равно 0, называется:

- МЦС
- + МЦУ
- МТС
- НЦС

Точка, скорость которой в данный момент времени равна 0, называется:

- + МЦС
- МЦУ
- МТС
- НЦС

Теорема о сложении ускорений при плоском движении имеет вид:

$$\bar{a} = \bar{a}_{nep} + \bar{a}_{omn} + \bar{a}_{Kop}$$

$$\bar{v} = \bar{v}_{nep} + \bar{v}_{omn}$$

$$+\bar{a}_B = \bar{a}_A + \bar{a}_{BA}^n + \bar{a}_{BA}^\tau$$

$$\bar{v}_B = \bar{v}_A + \bar{v}_{BA}$$

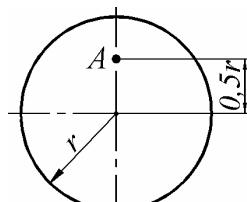
Теорема о сложении скоростей при плоском движении имеет вид:

$$\bar{a} = \bar{a}_{nep} + \bar{a}_{omn} + \bar{a}_{Kop}$$

$$\bar{v} = \bar{v}_{nep} + \bar{v}_{omn}$$

$$\bar{a}_B = \bar{a}_A + \bar{a}_{BA}^n + \bar{a}_{BA}^\tau$$

$$+\bar{v}_B = \bar{v}_A + \bar{v}_{BA}$$



Определить угловую скорость колеса, если точка А имеет скорость $v_A = 10 \text{ м/с}$, радиус колеса $r = 0,2 \text{ м}$ (с точностью до 0,1):

$$+\omega = v_A / 1,5r = 33,3 \text{ рад/с}$$

$$\omega = v_A / 0,5r = 100 \text{ рад/с}$$

$$\omega = v_A / r = 50 \text{ рад/с}$$

$$\omega = v_A / 0,5r = 1 \text{ рад/с}$$

Диск радиуса $R = 50 \text{ см}$ катится по плоскости. Определить расстояние в метрах от геометрического центра диска до мгновенного центра скоростей.
 $+0,5$
 1
 50
 100

Таблица 4 – Критерии оценки сформированности компетенций

| Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Критерии оценивания сформированности компетенции (части компетенции) | | |
|--|--|--|---|
| | на базовом уровне | на повышенном уровне | |
| | соответствует оценке «удовлетворительно» 50-64% от максимального балла | соответствует оценке «хорошо» 65-85% от максимального балла | соответствует оценке «отлично» 86-100% от максимального балла |
| ИД-1опк-3 Применяет математический аппарат аналитической геометрии, | Студент владеет материалом по теме, но допускает неточности при выборе материалов, составлении и анализе | Студент по существу отвечает на поставленные вопросы, решает задачи по статике без ошибок, но допускает неточности | Студент принимает активное участие в ходе проведения практического занятия, правильно отвечает на поставленные вопросы, |

| | | | |
|--|--|--|---|
| <p>линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5</p> <p>ОПК-3</p> <p>Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач в области профессиональной деятельности</p> | <p>расчетных схем, испытывает затруднения при дифференцировании уравнений движения точки, владеет навыками выполнения расчетов на прочность простых конструкций с учетом кинематических характеристик; на базовом уровне применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач</p> | <p>при дифференцировании уравнений движения точки, правильно выполняет расчеты на прочность простых конструкций с учетом кинематических характеристик; применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач</p> | <p>быстро и грамотно решает задачи по определению кинематических характеристик, в том числе при сложном движении, обладает высоким уровнем математических знаний при решении задач, выполняет расчеты на прочность простых конструкций с учетом кинематических характеристик; уверенно применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует полное понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач</p> |
|--|--|--|---|

Модуль 3. Динамика

Собеседование

Вопросы для собеседования:

1. Законы Галилея-Ньютона. Основное уравнение динамики.
2. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в инерциальной системе отсчета.
3. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в проекциях на естественные оси координат.
4. Две основные задачи динамики материальной точки.
5. Прямолинейные колебания материальной точки. Основные типы колебаний. Классификация сил.

6. Дифференциальное уравнение прямолинейных колебаний материальной точки. Амплитуда, период, частота и фаза колебаний. Резонанс.
7. Дифференциальные уравнения движения материальной точки в неинерциальной системе отсчета. Переносная и кориолисова силы инерции.
8. Механическая система. Масса системы. Центр масс системы и его координаты.
9. Момент инерции твердого тела относительно плоскости, оси и полюса. Радиус инерции.
10. Теорема о движении центра масс механической системы. Закон сохранения центра масс.
11. Количество движения точки и системы. Теоремы об изменении количества движения точки и механической системы.
12. Теорема об изменении кинетического момента механической системы (относительно центра, оси, центра масс).
13. Кинетический момент вращающегося твердого тела относительно оси вращения. Дифференциальное уравнение вращения твердого тела вокруг неподвижной оси.
14. Элементарная работа силы. Работа силы тяжести, силы упругости, силы тяготения. Работа сил, приложенных к твердому телу, вращающемуся вокруг неподвижной оси.
15. Вычисление кинетической энергии твердого тела в различных случаях его движения.
16. Теорема об изменении кинетической энергии материальной точки и механической системы.
17. Потенциальная энергия. Закон сохранения механической энергии.
18. Число степеней свободы. Классификация связей. Возможные перемещения системы.
19. Принцип возможных перемещений. Принцип возможных мощностей.
20. Принцип Даламбера для материальной точки и механической системы. Главный вектор и главный момент сил инерции.
21. Общее уравнение динамики. Идеальные связи. Виртуальная работа.
22. Обобщенные координаты, обобщенные скорости, число степеней свободы. Обобщенные силы.
23. Уравнение Лагранжа 2-го рода. Обобщенные силы.
24. Кинетический потенциал. Уравнение Лагранжа 2-го рода для консервативной системы.
25. Устойчивость равновесия твердого тела и механической системы. Теорема Лагранжа-Дирихле.

Компьютерное тестирование (ТСк)

Выберите один правильный вариант и нажмите кнопку «Далее»
Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. Ускорение точки равно:

- $2 \text{ м} / \text{с}^2$
- $+3 \text{ м} / \text{с}^2$
- $4 \text{ м} / \text{с}^2$
- $-5 \text{ м} / \text{с}^2$

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. Скорость точки через три секунды после начала движения будет равна:

- 4 м/с
- 7 м/с
- 5 м/с
- +9 м/с

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. Путь, пройденный точкой за 3 с будет равен:

- 9 м
- 10,5 м
- 12 м
- +13,5 м

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. Путь, пройденный точкой, когда ее скорость достигнет 6 м/с, будет равен:

- 3 м
- 4 м
- 5 м
- + 6 м

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. В момент, когда точка пройдет 24 м, ее скорость будет равна:

- 10 м/с
- +12 м/с
- 15 м/с
- 18 м/с

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$ без начальной скорости. Скорость точки достигнет 9 м/с, за время:

- 1 с
- 2 с

+3 с

4 с

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по шероховатой горизонтальной поверхности с коэффициентом трения $f = 0,4$ со скоростью 10 м/с . Ускорение свободного падения – g принять равным 10 м/с^2 . Время, за которое точка остановится, равно:

2 с

+2,5 с

3 с

3,5 с

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по шероховатой горизонтальной поверхности с коэффициентом трения $f = 0,4$ со скоростью 10 м/с . Ускорение свободного падения – g принять равным 10 м/с^2 . Ускорение точки равно:

4 м/с^2

-3 м/с^2

3 м/с^2

$+ - 4 \text{ м/с}^2$

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 4t \text{ Н}$ без начальной скорости. Ускорение точки в момент времени $t = 2 \text{ с}$ равно:

1 м/с^2

2 м/с^2

3 м/с^2

4 м/с^2

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 4t \text{ Н}$ без начальной скорости. Скорость точки через 3 с после начала движения будет равна:

6 м/с

7,5 м/с

+9 м/с

10,5 м/с

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ двигается по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 4t \text{ Н}$ без начальной скорости. Путь, пройденный точкой за 3 с, будет равен:

+9 м

10,5 м

12 м

13,5 м

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 4t \text{ Н}$ без начальной скорости. Скорость точки достигнет 9 м/с за время, равное:

1 с

2 с

+3 с

4 с

Найти размерность коэффициента α , если $F = \alpha V^2$, где: F – сила, V – скорость.

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}}{\text{м}}$

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}^2}{\text{м}}$

$+\frac{\text{Н} \cdot \text{с}^2}{\text{м}^2}$

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}}{\text{м}^2}$

Найти размерность коэффициента α , если $F = \alpha V$, где: F – сила, V – скорость.

$+\frac{\text{Н} \cdot \text{с}}{\text{м}}$

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}^2}{\text{м}}$

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}^2}{\text{м}^2}$

$\frac{\text{Н} \cdot \text{с}}{\text{м}^2}$

Точка массой $m = 4 \text{ кг}$ движется по горизонтальной прямой с ускорением $a = 0,3t$. Определить модуль силы, действующей на точку в направлении её движения в момент времени $t = 3 \text{ с}$ (с точностью до 0,1).

+3,6

-7,2

-12

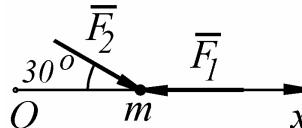
-4

Определить модуль равнодействующей сил, действующих на материальную точку массой $m = 3 \text{ кг}$ в момент времени $t = 6 \text{ с}$, если она движется по оси Ox согласно уравнению $x = 0,04t^3$.

$$+R = m\ddot{x} = m \cdot 0,24t = 4,32 \text{ H}$$

$$R = m\dot{x} = m \cdot 0,12t^2 = 12,96 \text{ H}$$

$$R = mx = m \cdot 0,12t^2 = 25,92 \text{ H}$$



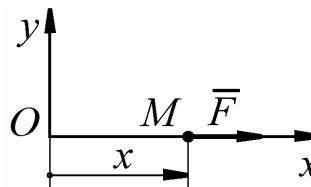
Материальная точка массой $m = 5 \text{ кг}$ движется под действием сил $F_1 = 3 \text{ H}$ и $F_2 = 10 \text{ H}$. Определить проекцию ускорения точки на ось Ox .

$$+a_x = (-F_1 + F_2 \cos 30^\circ) / m = 1,13 \text{ м/с}^2$$

$$a_x = (-F_1 + F_2 \sin 30^\circ) / m = 0,4 \text{ м/с}^2$$

$$a_x = (F_1 + F_2) / m = 2,6 \text{ м/с}^2$$

$$a_x = (-F_1 + F_2) / m = 1,4 \text{ м/с}^2$$



Материальная точка массой m движется по горизонтальной оси Ox под действием силы $F = 2m(x + 1)$. Определить ускорение точки в момент времени, когда её координата $x = 0,5 \text{ м}$.

+3

0,5

2

1

Основной закон динамики точки:

$$m\bar{a}_C = \sum \bar{F}_k^E$$

$$m\bar{a}_{omn} = \sum \bar{F}_k$$

$$+m\bar{a} = \sum \bar{F}_k$$

$$m\bar{a}_{omn} = \sum \bar{F}_k + \bar{F}_{nep}^u + \bar{F}_{kor}^u$$

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + k^2x = 0$. Точка совершает:

+ свободные колебания

затухающие колебания

апериодическое движение

вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2x = 0, \quad n < k.$

Точка совершает:

свободные колебания

+затухающие колебания

апериодическое движение

вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2x = 0, \quad n = k.$

Точка совершает:

свободные колебания

затухающие колебания

+периодическое движение

вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2x = 0, \quad n > k.$

Точка совершает:

свободные колебания

затухающие колебания

+апериодическое движение

вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + k^2x = H_0 \sin \omega t.$

Точка совершает:

свободные колебания

затухающие колебания

апериодическое движение

вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

+вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Уравнение, описывающее движение точки, имеет вид: $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2x = H_0 \sin \omega t.$

Точка совершает:

свободные колебания

затухающие колебания

апериодическое движение

+вынужденные колебания с учетом сопротивления среды

вынужденные колебания без учета сопротивления среды

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ подвешена к пружине с жесткостью $c = 800 \text{ Н} / \text{м}$.

Круговая частота свободных колебаний (k) равна:

+ 20 c^{-1}

40 c^{-1}

100 c^{-1}

200 c^{-1}

Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ подвешена к пружине с жесткостью $c = 800 \text{ Н} / \text{м}$.

Период колебаний точки равен:

$0,02\pi \text{ с}$

$0,04\pi \text{ с}$

+; $0,1\pi \text{ с}$

$0,2\pi \text{ с}$

$0,4\pi \text{ с}$

Период колебаний точки массой $m = 1 \text{ кг}$, подвешенной к пружине, равен $0,2\pi$

с, тогда жесткость пружины равна:

50 Н/м

+; 100 Н/м

200 Н/м

400 Н/м

800 Н/м

Свободные колебания точки описываются уравнением:

+; $\ddot{x} + k^2 x = 0$

-; $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = 0$

-; $\ddot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$

-; $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$

Свободные колебания точки с учетом сопротивления среды описываются уравнением:

$\ddot{x} + k^2 x = 0$

+ $\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = 0$

$\ddot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$

$\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$

Вынужденные колебания точки с учетом сопротивления среды описываются уравнением:

$\ddot{x} + k^2 x = 0$

$$\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = 0$$

$$\ddot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$$

$$+ \ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$$

Вынужденные колебания точки без учета сопротивления среды описываются уравнением:

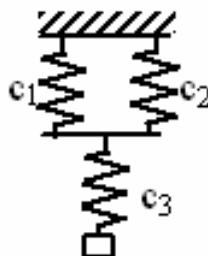
$$\ddot{x} + k^2 x = 0$$

$$\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = 0$$

$$+ \ddot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$$

$$\ddot{x} + 2n\dot{x} + k^2 x = H_0 \sin \omega t$$

$c_1 = 200 \text{ H/m}$, $c_2 = 200 \text{ H/m}$, $c_3 = 100 \text{ H/m}$. Жесткость – c , эквивалентного



упругого элемента

равна:

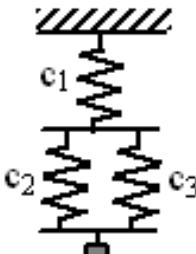
50 Н/м

+80 Н/м

120 Н/м

500 Н/м

$c_1 = 200 \text{ H/m}$, $c_2 = 200 \text{ H/m}$, $c_3 = 100 \text{ H/m}$. Жесткость эквивалентного



упругого элемента

равна:

50 Н/м

+80 Н/м

+120 Н/м

500 Н/м

Точка, подвешенная на пружине в начальный момент времени, находится в покое. Амплитуда ее колебаний определяется:

+ начальным смещением точки от положения равновесия

массой точки

жесткостью пружины

массой точки и жесткостью пружины
 начальным смещением, массой точки и жесткостью пружины

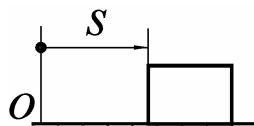
Период колебаний точки, подвешенной на пружине, определяется:
 начальными условиями
 массой точки
 жесткостью пружины
 + массой точки и жесткостью пружины
 начальными условиями, массой точки и жесткостью пружины

Частота колебаний точки, подвешенной на пружине, определяется:
 начальными условиями
 массой точки
 жесткостью пружины
 +массой точки и жесткостью пружины
 начальными условиями, массой точки и жесткостью пружины

Геометрическая точка С, координаты которой определяются формулами
 $x_C = \frac{1}{M} \sum m_k x_k, \quad y_C = \frac{1}{M} \sum m_k y_k, \quad z_C = \frac{1}{M} \sum m_k z_k$, называется центром:
+mass механической системы
тяжести твердого тела
инерции
удара

Теорема о движении центра масс системы:

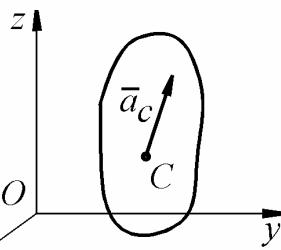
$$+m\bar{a}_C = \sum \bar{F}_k^E \\ m\bar{a}_{omn} = \sum \bar{F}_k \\ m\bar{a} = \sum \bar{F}_k \\ \frac{d(m\bar{V})}{dt} = \sum \bar{F}_k$$



Тело массой $m = 2 \text{ кг}$ движется по горизонтальным направляющим согласно закону $s = 2t^2 + 1$. Определить модуль главного вектора внешних сил, действующих на тело.

- + 8
- 10
- 6
- 4

Механическая система движется так, что проекции ускорения ее центра масс



С на оси координат x

равны $a_{Cx} = \sqrt{3} \text{ м/с}^2$, $a_{Cy} = 2 \text{ м/с}^2$,

$a_{Cz} = 3 \text{ м/с}^2$. Определить модуль главного вектора внешних сил, действующих на систему, если масса системы $m = 10 \text{ кг}$.

+40

60

80

100

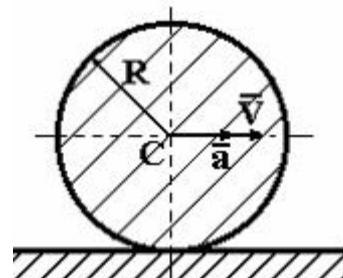
Если m – масса тела, C – центр масс, \bar{V} – скорость точки, то $m\bar{V}_C$ – это:

кинетический момент твердого тела относительно оси

+количество движения твердого тела

момент сил инерции твердого тела

кинетическая энергия твердого тела при вращательном движении



Однородный диск радиуса R и массы m

катится по

горизонтальной плоскости, имея в точке C скорость \bar{V} и ускорение a .

Количество движения диска равно:

$$\frac{mV}{2}$$

$$+mV$$

$$\frac{mV}{3}$$

$$2mV$$

Размерность количества движения. Теорема об изменении количества движения (для материальной точки и механической системы):

$$\frac{\text{КГ} \cdot \text{М}}{\text{с}^2}$$

$$\frac{\text{кг} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^2}$$

$$\frac{\text{кг} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^3}$$

$$+ \frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}}$$

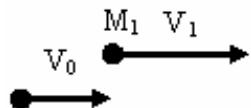
Размерность импульса силы:

$$\frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}^2}$$

$$\frac{\text{кг} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^2}$$

$$\frac{\text{кг} \cdot \text{м}^2}{\text{с}^3}$$

$$+ \frac{\text{кг} \cdot \text{м}}{\text{с}}$$



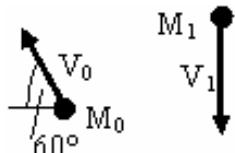
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось x импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

5 Н·с

7,3 Н·с

+10 Н·с

8,66 Н·с



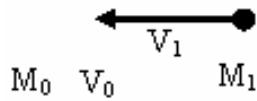
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось x импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

+5 Н·с

7,3 Н·с

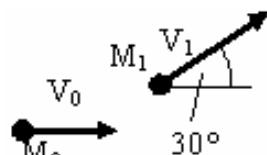
10 Н·с

8,66 Н·с



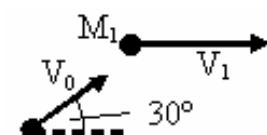
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось x импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

- 7,3 Н·с
- +30 Н·с
- 10 Н·с
- 8,66 Н·с



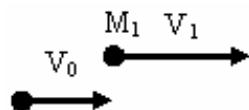
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось y импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

- 5 Н·с
- 7,3 Н·с
- +10 Н·с
- 8,66 Н·с



На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось y импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

- +5 Н·с
- 7,3 Н·с
- 10 Н·с
- 11,34 Н·с



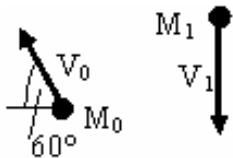
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось y импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

- 7,3 Н·с

+0 Н·с

10 Н·с

8,66 Н·с



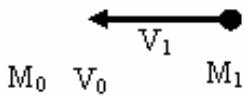
На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось y импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

11,34 Н·с

7,3 Н·с

10 Н·с

+28,66 Н·с



На рисунке показаны начальное и конечное положения точки массой $m = 2 \text{ кг}$, при этом $V_0 = 5 \text{ м/с}$, $V_1 = 10 \text{ м/с}$. Проекция на ось y импульса силы, действующей на точку, за рассматриваемый промежуток времени (с точностью до 0,1) равна:

7,3 Н·с

+0 Н·с

10 Н·с

8,66 Н·с

Уравнение $m\bar{V}_1 - m\bar{V}_0 = \sum \bar{S}_k$ **является теоремой об изменении:**

момента количества движения точки

+ количества движения точки

кинетической энергии точки

Уравнение $\bar{Q}_1 - \bar{Q}_0 = \sum \bar{S}_k^E$ **является теоремой об изменении:**

момента количества движения системы

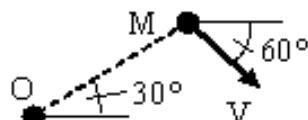
+ количества движения системы

кинетической энергии системы

Модуль момента количества движения точки с массой $m = 2 \text{ кг}$, двигающейся

со скоростью $V = 10 \text{ м/с}$ относительно центра О (OM=5 м):

$20 \text{ кг} \cdot \text{м/с}^2$



$$50 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$+100 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$200 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

Модуль момента количества движения точки с массой $m = 2 \text{ кг}$, двигающейся

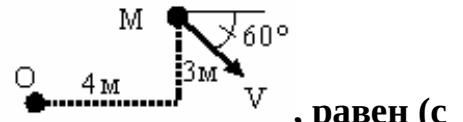
со скоростью $V = 10 \text{ м} / \text{с}$ относительно центра О точностью до 0,1):

$$39,8 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$12 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$52 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$+99,8 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$



Модуль момента количества движения точки с массой $m = 2 \text{ кг}$, двигающейся

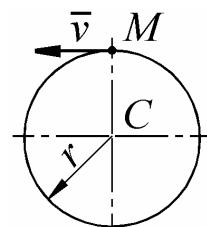
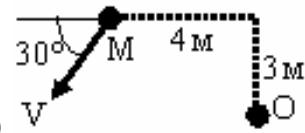
со скоростью $V = 10 \text{ м} / \text{с}$ относительно центра О точностью до 0,1):

$$39,8 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$12 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$+92 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$

$$99,8 \text{ кг} \cdot \text{м} / \text{с}^2$$



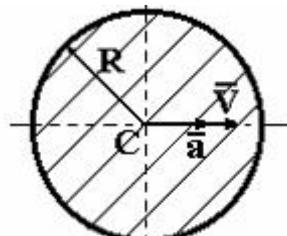
Материальная точка М массой $m = 1 \text{ кг}$ движется равномерно по окружности со скоростью $v = 4 \text{ м} / \text{с}$. Определить момент количества движения точки относительно центра С окружности радиуса $r = 0,5 \text{ м}$.

$$+2$$

$$1$$

$$0$$

$$0,6$$



Однородный диск радиуса R и массы m катится по горизонтальной плоскости, имея в точке С скорость \bar{V} и ускорение \bar{a} . Кинетический момент диска относительно оси, перпендикулярной плоскости диска и проходящей через его центр, равен:

$$+\frac{mRV}{2}$$

$$\frac{3mRV}{4}$$

$$\frac{mRV}{4}$$

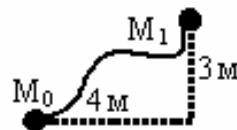
$$mRV$$

Уравнение $\frac{d\bar{K}_0}{dt} = \sum \bar{m}_o (\bar{F}_k^E)$ является теоремой об изменении:

+главного момента количества движения системы

количества движения системы

кинетической энергии системы



Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется в однородном поле сил

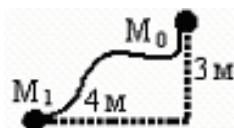
тяжести, $g \approx 10 \text{ м/с}^2$. Работа силы тяжести на перемещении M_0M_1 равна:

+ -60 Дж

80 Дж

100 Дж

140 Дж



Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется в однородном поле сил

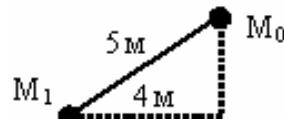
тяжести, $g \approx 10 \text{ м/с}^2$. Работа силы тяжести на перемещении M_1M_0 равна:

80 Дж

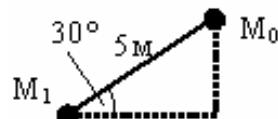
100 Дж

140 Дж

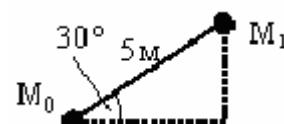
+60 Дж



Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется в однородном поле сил тяжести, $g \approx 10 \text{ м} / \text{с}^2$. Работа силы тяжести на перемещении M_0M_1 равна:
+60 Дж
50 Дж
140 Дж
60 Дж



Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется в однородном поле сил тяжести, $g \approx 10 \text{ м} / \text{с}^2$. Работа силы тяжести (с точностью до 0,1) на перемещении M_0M_1 равна:
40 Дж
+50 Дж
100 Дж
40 Дж



Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется в однородном поле сил тяжести, $g \approx 10 \text{ м} / \text{с}^2$. Работа силы тяжести (с точностью до 0,1) на перемещении M_0M_1 равна:
46,2 Дж
50 Дж
100 Дж
+ -50 Дж

Уравнение $mV_1^2 / 2 - mV_0^2 / 2 = \sum A_k$ выражает теорему об изменении:
момента количества движения точки
количества движения точки
+кинетической энергии точки

Уравнение $T_1 - T_0 = \sum A_k^E + \sum A_k^I$ выражает теорему об изменении:
момента количества движения системы
количества движения системы
+кинетической энергии системы в интегральной форме
кинетической энергии системы в дифференциальной форме

Уравнение $dT = \sum dA_k^E + \sum dA_k^I$ выражает теорему об изменении:
момента количества движения системы

количества движения системы
+кинетической энергии системы

Уравнение $\frac{dT}{dt} = \sum N_k^E + \sum N_k^I$ **выражает теорему об изменении:**

момента количества движения системы
количества движения системы
+кинетической энергии системы в дифференциальной форме
кинетической энергии системы в интегральной форме

При помощи выражения $F_\tau v$ **находится:**

работа
КПД
сила
+мощность

При помощи выражения $\frac{Mv_c^2}{2} + \frac{I_c \omega^2}{2}$ **находится:**

кинетический потенциал
+кинетическая энергия тела при плоскопараллельном движении
кинетическая энергия тела при поступательном движении
кинетическая энергия тела при вращательном движении

Выбрать формулу для определения работы силы тяжести на перемещении
 $M_0 M_1$:

$$+ A(M_0 M_1) = \pm Ph$$

$$A = 0,5c(\lambda_0^2 - \lambda_1^2)$$

$$A = - \int_{(M0)}^{(M1)} f N ds$$

Выбрать формулу для определения работы силы трения:

$$A(M_0 M_1) = \pm Ph$$

$$A = 0,5c(\lambda_0^2 - \lambda_1^2)$$

$$A = - \int_{(M0)}^{(M1)} f N ds$$

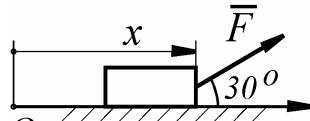
Выбрать формулу для определения работы силы упругости:

$$- A(M_0 M_1) = \pm Ph$$

$$+ A = 0,5c(\lambda_0^2 - \lambda_1^2)$$

$$\therefore A = - \int_{(M0)}^{(M1)} f N ds$$

На тело действует постоянная по направлению сила $F = 4x^3$. Определить



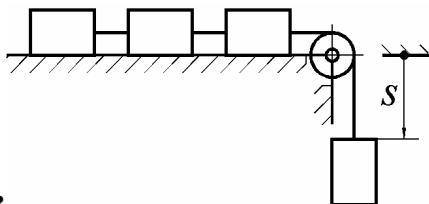
работу этой силы O при перемещении тела из положения с координатой $x_1 = 0$ в положение с координатой $x_2 = 1 \text{ м}$.

$$+ A_{(x_1 x_2)} = \int_{x_1}^{x_2} F_x dx = \int_{x_1}^{x_2} (4x^3) \cos 30^\circ dx = 0,866x^4 \Big|_{x_1}^{x_2} = 0,866 \text{ Дж}$$

$$A_{(x_1 x_2)} = \int_{x_1}^{x_2} F dx = \int_{x_1}^{x_2} (4x^3) dx = x^4 \Big|_{x_1}^{x_2} = 1 \text{ Дж}$$

$$A_{(x_1 x_2)} = F \cdot (x_2 - x_1) = 4(x_2 - x_1)^4 = 4 \text{ Дж}$$

Четыре груза массой $m = 1 \text{ кг}$ каждый, соединенные гибкой нитью, переброшенной через неподвижный невесомый блок, движутся согласно закону $s = 1,5 t^2$. Определить кинетическую энергию системы



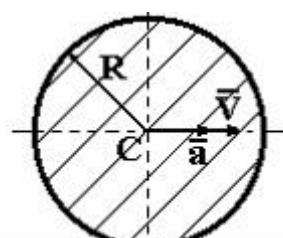
грузов

в момент времени $t = 2 \text{ с}$.

$$+ T = 4 \frac{mv^2}{2} = 2m(\dot{s})^2 = 72 \text{ Дж}$$

$$T = \frac{mv^2}{2} = \frac{m(\dot{s})^2}{2} = 18 \text{ Дж}$$

$$T = \frac{mv^2}{2} = \frac{m(s)^2}{2} = 18 \text{ Дж}$$



Однородный диск радиуса R и массы m катится по горизонтальной плоскости, имея в точке С скорость \bar{V} и ускорение \bar{a} . Кинетическая энергия диска равна:

$$\begin{aligned} & \frac{mV^2}{4} \\ & + \frac{3mV^2}{4} \\ & \frac{mV^2}{2} \end{aligned}$$

Дифференциальные уравнения вращательного движения твердого тела:

$$\begin{aligned} & + I_z \frac{d^2\varphi}{dt^2} = M_z \\ & M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad I_C \ddot{\varphi} = \sum m_C (\bar{F}_k^E) \\ & M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad M\ddot{z}_C = \sum F_{kz}^E \end{aligned}$$

Дифференциальные уравнения плоскопараллельного движения твердого тела:

$$\begin{aligned} & I_z \frac{d^2\varphi}{dt^2} = M_z \\ & + M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad I_C \ddot{\varphi} = \sum m_C (\bar{F}_k^E) \\ & M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad M\ddot{z}_C = \sum F_{kz}^E \end{aligned}$$

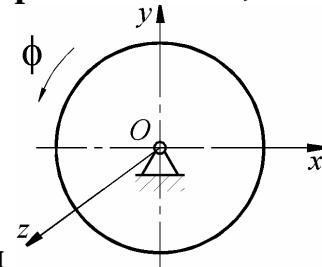
Дифференциальные уравнения поступательного движения твердого тела:

$$\begin{aligned} & I_z \frac{d^2\varphi}{dt^2} = M_z \\ & M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad I_C \ddot{\varphi} = \sum m_C (\bar{F}_k^E) \\ & + M\ddot{x}_C = \sum F_{kx}^E, \quad M\ddot{y}_C = \sum F_{ky}^E, \quad M\ddot{z}_C = \sum F_{kz}^E \end{aligned}$$

По заданному уравнению вращения $\varphi = 5t^2 - 2$ пластинки, осевой момент инерции которой $I_z = 0,125 \text{ кг} \cdot \text{м}$, определить главный момент внешних сил, действующий на пластинку.

- +1,25
- 0,625
- 1,2
- 1,5

Диск вращается вокруг оси Oz по закону $\varphi = t^3$. Определить модуль момента пары сил, приложенной к диску, в момент времени $t = 1$ с, если момент



инерции диска относительно оси вращения

равен $2 \text{ кг} \cdot \text{м}^2$.

+12

6

10

12,5

Уравнения $\bar{F}_k^{(e)} + \bar{F}_k^{(i)} - m_k a_k = 0 \quad k = 1, \dots, n$ выражают:

принцип возможных перемещений

принцип Даламбера-Лагранжа для механической системы

+принцип Даламбера для механической системы

уравнения Лагранжа второго рода

Уравнение $\sum \delta A_k^a = 0$ выражает:

+принцип возможных перемещений

принцип Даламбера-Лагранжа для механической системы

принцип Даламбера для механической системы

уравнения Лагранжа второго рода

Уравнение $\sum \delta A_k^a + \sum \delta A_k^u = 0$ выражает:

принцип возможных перемещений

+принцип Даламбера-Лагранжа для механической системы

принцип Даламбера для механической системы

уравнения Лагранжа второго рода

Уравнение $\sum \delta A_k^a + \sum \delta A_k^u = 0$ выражает:

принцип возможных перемещений

+общее уравнение динамики

принцип Даламбера для механической системы

уравнения Лагранжа второго рода

Таблица 5 – Критерии оценки сформированности компетенций

| Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Критерии оценивания сформированности компетенции (части компетенции) | | |
|--|--|--|---|
| | на базовом уровне | на повышенном уровне | |
| | соответствует оценке «удовлетворительно» 50-64% от максимального балла | соответствует оценке «хорошо» 65-85% от максимального балла | соответствует оценке «отлично» 86-100% от максимального балла |
| ИД-1опк-з Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 опк-з Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач в области профессиональной деятельности | Студент демонстрирует знание областей применения, свойств, характеристик и методов исследования конструкционных материалов, выбирает, с учетом результатов решения задач по динамике, может на базовом уровне выполнять расчеты на прочность простых конструкций при динамических нагрузках; на базовом уровне применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент по существу отвечает на поставленные вопросы, решает задачи по динамике без ошибок, но испытывает затруднения при интегрировании в решении основной задачи механики, - правильно выбирает, с учетом результатов решения задач по динамике конструкционные материалы, электротехнические материалы; применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент принимает активное участие в ходе проведения практического занятия, правильно отвечает на поставленные вопросы, быстро и грамотно решает задачи с дифференциальными уравнениями, уравнения Лангранжа второго рода, обоснованно применяет основные теоремы динамики при решении задач, обладает высоким уровнем математических знаний, уверенно применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует полное понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач |

2 ОЦЕНИВАНИЕ ПИСЬМЕННЫХ РАБОТ СТУДЕНТОВ, РЕГЛАМЕНТИРУЕМЫХ УЧЕБНЫМ ПЛАНОМ

Расчетно-графическая работа «Статика. Кинематика. Динамика».

Типовая расчетно-графическая работа, выполняется по вариантам в соответствии с методическими указаниями.

Таблица 6 – Формируемые компетенции (или их части)

| Код и наименование компетенции | Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Оценочные материалы и средства |
|--|--|---|
| ОПК-3. Способен применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач | ИД-1 _{ОПК-3} Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 _{ОПК-3} Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Проверка содержания РГР Защита РГР (собеседование) |

Таблица 7 – Критерии оценки расчёто-графической работы

| Показатели | Количество баллов | |
|---|-------------------|--------------|
| | минимальное | максимальное |
| Соблюдение графика выполнения РГР | 1 | 2 |
| Содержание РГР | 1 | 2 |
| Защита РГР | 1 | 2 |
| Активность при выполнении РГР или при публичной защите других РГР | 1 | 2 |
| Итого: | 4 | 8 |

Оценка сформированности компетенций при выполнении и защите расчетно-графической работы осуществляется по блокам: «Содержание РГР» и «Защита РГР».

Критерии оценивания сформированности компетенций представлены в таблице 8.

Таблица 8 – Критерии оценки сформированности компетенций по расчетно-графической работе

| Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Критерии оценивания сформированности компетенции (части компетенции) | | |
|--|---|---|--|
| | на базовом уровне | на повышенном уровне | |
| | соответствует оценке «удовлетворительно» 50-64% от максимального балла | соответствует оценке «хорошо» 65-85% от максимального балла | соответствует оценке «отлично» 86-100% от максимального балла |
| ИД-1опк-з Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функций одной переменной. ИД-5 опк-з Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач в области профессиональной деятельности | Студент выполнил РГР до конца семестра; владеет материалом по теме на базовом уровне, выполнил расчеты по статике, кинематике, динамике, но допускает существенные ошибки в расчетах, может на базовом уровне выполнять расчеты на прочность простых конструкций; на базовом уровне применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функций одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент выполнил РГР в срок, основная часть расчетов выполнена с несущественными ошибками, студент умеет применить алгоритм решения задач по статике, кинематике и динамике, но допускает неточности при интегрировании дифференциальных уравнений движения точки, при защите РГР по существу отвечает на поставленные вопросы, выполняет расчеты на прочность простых конструкций с учетом динамических характеристик; применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функций одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент выполнил РГР в срок без ошибок, грамотно решает задачи по статике, кинематике и динамике, выполняет расчеты на прочность простых конструкций с учетом динамических характеристик обладает высоким уровнем математических знаний при решении задач с дифференцированием и интегрированием сложных функций, грамотно использует законы теоретической механики для решения задач по статике, кинематике и динамике; уверенно применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функций одной переменной, демонстрирует полное понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач |

З ОПРЕДЕЛЕНИЕ РЕЗУЛЬТАТА ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

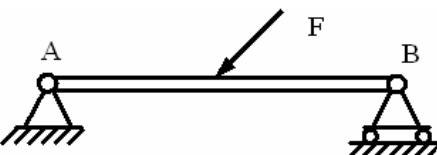
Форма промежуточной аттестации по дисциплине экзамен.

ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ И СРЕДСТВА ДЛЯ ПРОВЕРКИ СФОРМИРОВАННОСТИ КОМПЕТЕНЦИЙ

ОПК-3. Способен применять соответствующий физико-математический аппарат, методы анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования при решении профессиональных задач.

Задания закрытого типа

Выберите один правильный вариант ответа



1. Связь в точке А называется:
- шарнирно-подвижной
 - +шарнирно-неподвижной
 - жесткой заделкой
 - гладкой поверхностью

2. Эквивалентные системы – это:

- система сил, которая, будучи приложенной к твердому телу, находящемуся в покое, не выводит тело из этого состояния
- +системы сил, под действием каждой из которых твердое тело находится в одинаковом кинематическом состоянии
- система, линии действия всех сил которой расположены в одной плоскости
- система, линии действия всех сил которой расположены в пространстве

Задания открытого типа

Решите задачу

3. Точка массой $m = 2 \text{ кг}$ движется по гладкой горизонтальной поверхности под действием силы $F = 6 \text{ Н}$, без начальной скорости. За какое время скорость точки достигнет 9 м/с ?

Правильный ответ: 3 с.

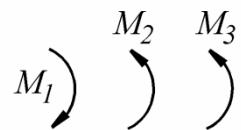
Решение:

Основное уравнение динамики: $\mathbf{F} = m \cdot \mathbf{a}$

В момент начала движения: $t_0 = 0; v_0 = 0$

следовательно, ускорение равно: $a = \frac{F}{m} = \frac{6}{2} = 3 \text{ м/с}^2$;

время равно: $\Delta t = t - t_0 = t = \frac{\Delta v}{a} = \frac{v - v_0}{a} = \frac{v}{a} = \frac{9}{3} = 3 \text{ с.}$



4. В одной плоскости расположены три пары сил момента пары сил M_3 , при котором эта система находится в равновесии, если моменты $M_1 = 510 \text{ H} \cdot \text{м}$, $M_2 = 120 \text{ H} \cdot \text{м}$.

Правильный ответ: 390.

Решение: Условие равновесия: $\sum M_t = 0$. Имеем: $\sum M_t = -M_1 + M_2 + M_3 = 0$. $M_3 = M_1 - M_2 = 510 - 120 = 390 \text{ Н} \cdot \text{м.}$

5. Буксир тянет три баржи различных размеров, следующие одна за другой. Сила тяги винта буксира F_T в данный момент равна 18 кН. Сопротивление воды движению буксира R равно 6 кН; сопротивление воды движению первой баржи — 6 кН, второй баржи — 4 кН и третьей — 2 кН. Имеющийся в распоряжении канат выдерживает безопасно растягивающую силу в 2 кН. Сколько канатов надо протянуть от буксира к первой барже?

Правильный ответ: 6.

Решение:

Сила тяги буксира: $F = F_T - R = 18 - 6 = 12 \text{ кН}$, так как канат выдерживает 2 кН, то количество канатов между буксиром и первой баржей равно: $N = \frac{12}{2} = 6$.

Дайте развернутый ответ на вопрос

6. Что такое статика?

Правильный ответ: статика – это раздел механики, в котором изучаются методы преобразования систем в эквивалентные системы и устанавливаются условия равновесия сил, приложенных к твердому телу.

7. Что такое траектория?

Правильный ответ: Линия, которую описывает точка при своем движении, называется траекторией

Дополните

8. При помощи выражения $\frac{mv^2}{2}$ находится _____.

Правильный ответ: кинетическая энергия тела при поступательном движении.

9. Движение твердого тела вокруг неподвижной оси, при котором какие-либо 2 точки, принадлежащие телу, остаются в течение всего времени движения неподвижными, называется _____.

Правильный ответ: вращательным.

Окончательные результаты обучения (формирования компетенций) определяются посредством перевода баллов, набранных студентом в процессе освоения дисциплины, в оценки:

– базовый уровень сформированности компетенции считается достигнутым, если результат обучения соответствует оценке «удовлетворительно» (50-64 рейтинговых баллов);

– повышенный уровень сформированности компетенции считается достигнутым, если результат обучения соответствует оценкам «хорошо» (65-85 рейтинговых баллов) и «отлично» (86-100 рейтинговых баллов).

4 ПОРЯДОК ПРОВЕДЕНИЯ ПОВТОРНОЙ ПРОМЕЖУТОЧНОЙ АТТЕСТАЦИИ

Форма промежуточной аттестации по дисциплине экзамен.

Фонд оценочных средств для проведения повторной промежуточной аттестации формируется из числа оценочных средств по темам, которые не освоены студентом.

Примечание:

Дополнительные контрольные испытания проводятся для студентов, набравших менее **50 баллов** (в соответствии с «Положением о модульно-рейтинговой системе»).

Таблица 6 – Критерии оценки сформированности компетенций

| Код и наименование индикатора достижения компетенции (части компетенции) | Критерии оценивания сформированности компетенции (части компетенции) |
|--|--|
| | на базовом уровне |
| | соответствует оценке «удовлетворительно» 50-64% от максимального балла |
| ИД-1 _{ОПК-3} Применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной. ИД-5 _{ОПК-3} Демонстрирует понимание физических явлений и умеет применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач | Студент ориентируется в материале курса, способен использовать законы теоретической механики для решения задач по статике, кинематике и динамике; может на базовом уровне выполнять расчеты на прочность простых конструкций при статических и динамических нагрузках с учетом кинематических характеристик; на базовом уровне применяет математический аппарат аналитической геометрии, линейной алгебры, дифференциального и интегрального исчисления функции одной переменной, демонстрирует понимание физических явлений и умение применять физические законы механики, молекулярной физики, термодинамики, электричества и магнетизма для решения типовых задач |