КОНТРОЛЬНО-ОЦЕНОЧНЫЕ СРЕДСТВА ПО УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЕ

ОП.02 ТЕХНИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА

Программы подготовки специалистов среднего звена

35.02.16 Эксплуатация и ремонт сельскохозяйственной техники и оборудования

Контрольно-оценочные средства по учебной дисциплине ОП.02 ТЕХНИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА созданы в соответствии с рабочей программой учебной дисциплины, разработанной на основе Федерального государственного образовательного стандарта по специальности среднего профессионального образования 35.02.16 «Эксплуатация и ремонт сельскохозяйственной техники и оборудования», утвержденного приказом Министерства образования и науки РФ от 9 декабря 2016 г. N 1564 "Об утверждении федерального государственного образовательного стандарта среднего профессионального образования по специальности 35.02.16 "Эксплуатация и ремонт сельскохозяйственной техники и оборудования"

Разработчики:

Горлачева Е.Н., преподаватель Государственного бюджетного профессионального образовательного учреждения «Светлоградский региональный сельскохозяйственный колледж»

1. Общие положения

Контрольно-оценочные средства (КОС) предназначены для контроля и оценки образовательных достижений обучающихся, освоивших программу учебной дисциплины ОП.02 ТЕХНИЧЕСКАЯ МЕХАНИКА

КОС включает контрольные материалы для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации в форме экзамена

КОС разработаны в соответствии с рабочей программой учебной дисциплины, разработанной на основе Федерального государственного образовательного стандарта ППССЗ (программа подготовки специалистов среднего звена) по специальности СПО 35.02.16 «Эксплуатация и ремонт сельскохозяйственной техники и оборудования»

2. Результаты освоения дисциплины, подлежащие проверке

Результаты обучения (освоенные умения, усвоенные знания)	основные показатели оценки результатов
V_{I} читать кинематические схемы	Правильная демонстрация умений чтения
	кинематических схем и их соотнесение с
	устройством приводов и механизмов в
	соответствии с техническими нормативами
V_2 проводить расчет и	Расчет, выбор необходимой методики в
проектировать детали и	проектировании деталей и сборочных единиц
сборочные единицы общего	общего назначения в соответствии с теорией
назначения	сопротивления материалов осуществлен корректно
V_3 проводить сборочно-	Подбор инструментов, последовательность
разборочные работы в	действий и осуществление сборочно-разборочных
соответствии с характером	работ в соответствии с характером соединений
соединений деталей и сборочных	деталей и сборочных единиц выполнен правильно
единиц	
У4 определять напряжения в	Определение напряжений возникающих в
конструкционных элементах	конструкционных элементах и вычисление их
	величины выполнено согласно с алгоритмом
	решения задач технической механики правильно
<i>У</i> 5 производить расчеты элементов	Определение вида деформации, типа расчета,
конструкций на прочность,	подбор формул, проведение расчетов, анализ
жесткость и устойчивость	прочности деталей выполнен правильно в
	соответствии с теорией сопротивления
	материалов.
V_6 определять передаточное	Определение вида передачи, подбор формулы
отношение	передаточного числа, вычисление передаточного
	отношения проведено в соответствии с ТММ

	верно
31 виды машин и механизмов,	Демонстрация знаний видов машин и механизмов,
принцип действия, кинематические	распознавание принципов их действия и
и динамические характеристики	определение кинематических и динамических
	характеристик в соответствии с теорией деталей
	машин и ТММ осуществлено правильно.
32 типы кинематических пар	Характеристика типов кинематических пар и их
	применение в СХМ согласно теории деталей
	машин ТММ приведена верно
33 типы соединений деталей и	Определение типа соединений деталей машин, в
машин	зависимости от условий работы и нагрузок в
	соответствии с теорией деталей машин
	осуществлено верно
34 основные сборочные единицы и	Перечисление основных сборочных единиц и
детали	деталей, составляющие узлы, механизмы машин в
	соответствии с теорией деталей машин дана
	корректно.
35 характер соединения деталей и	Назначение характера соединения деталей и
сборочных единиц	сборочных единиц, необходимых по условиям
,	работы в соответствии с теорией деталей машин
	осмыслено в полном объеме
36 принцип взаимозаменяемости	Комментарий принципов возможности замены
,	деталей узлов без изменения эксплуатационных
	показателей и свойств в соответствии с теорией
	деталей машин осуществлен верно.
37 виды движений и преобразующие	Характеристика видов движений и механизмов,
движение механизмы	преобразующих движения в соответствии с
	теорией деталей машин и ТММ дана правильно.
З ₈ виды передач, их устройство,	Характеристика рекомендации к применению
назначение, преимущества и	видов передач, их устройство, назначение,
недостатки, условные обозначения	преимущества и недостатки, условные
на схемах	обозначения на схемах в соответствии с теорией
	деталей машин и ТММ дана верно
39 передаточное отношение и	Оперирование понятиями передаточное число,
число	передаточное отношение и применение их для
	различных видов передач приведено в
	соответствии с теорией деталей машин и ТММ
	осуществлено верно
310. методику расчета элементов	Правильная демонстрация методики расчета
• •	элементов конструкций на прочность, жесткость и
конструкций на прочность	, more p, main no no more modernous m
конструкций на прочность, жесткость и устойчивость при	
конструкций на прочность, жесткость и устойчивость при различных видах деформации	устойчивость при различных видах деформации, в зависимости от назначения конструкций в

3. Распределение оценивания результатов обучения по видам контроля

Наименование элемента умений или		
знаний	Текущий контроль	Промежуточная
	• •	аттестация
y_1 читать кинематические схемы	Практическая работа	Тестовое задание 4.1
	Фронтальный опрос	Тестовое задание 4.4
	Тестирование	
V_2 проводить расчет и	Практическая работа	Тестовое задание 4.1
проектировать детали и сборочные	1 1	Расчетно-графическое
единицы общего назначения		задание 4.5
	Практическая работа	Расчетно-графическое
работы в соответствии с	1 1	задание 4.5
характером соединений деталей и		
сборочных единиц		
	Практическая работа	Тестовое задание 4.1
конструкционных элементах	. 1	Расчетное задание 4.2
1,	Практическая работа	Расчетно-графическое
конструкций на прочность,	1 1	задание 4.5
жесткость и устойчивость		
V_6 определять передаточное	Практическая работа	Тестовое задание 4.4
отношение	Тестирование	
31 виды машин и механизмов, принцип	Тестирование	Тестовое задание 4.1
действия, кинематические и	Фронтальный опрос	Устное задание 4.3
динамические характеристики	1	Тестовое задание 4.4
3 ₂ типы кинематических пар	Тестирование	Устное задание 4.3
	Фронтальный опрос	
33 типы соединений деталей и машин	Тестирование	Устное задание 4.3
	Фронтальный опрос	
34 основные сборочные единицы и	Тестирование	Устное задание 4.3
детали	Фронтальный опрос	
35 характер соединения деталей и	Тестирование	Устное задание 4.3
сборочных единиц	Фронтальный опрос	
36 принцип взаимозаменяемости	Тестирование	Устное задание 4.3
	Фронтальный опрос	
37 виды движений и преобразующие	Тестирование	Устное задание 4.3
движение механизмы	Фронтальный опрос	Тестовое задание 4.4
38 виды передач, их устройство,	Тестирование	Устное задание 4.3
назначение, преимущества и	Фронтальный опрос	Тестовое задание 4.4
недостатки, условные обозначения на	-	
схемах		
<u> </u>		
39 передаточное отношение и число	Тестирование	Устное задание 4.3
39 передаточное отношение и число	Тестирование Фронтальный опрос	Устное задание 4.3 Тестовое задание 4.4
39 передаточное отношение и число 310 методику расчета элементов	•	
-	Фронтальный опрос	Тестовое задание 4.4

pas	вличных видах деформации	работа	

Шкала оценки образовательных достижений

Процент результативности	Оценка уровня подготовки	
(правильных ответов)	балл (отметка)	
86÷100	5	
68÷85	4	
51÷67	3	
менее 50	2	

4. Задания для промежуточной аттестации

4.1 Тестовое задание

4.1.1. Перечень объектов контроля и оценки

Результаты обучения	основные показатели оценки результатов
(освоенные умения, усвоенные	
знания)	
3_1 виды машин и механизмов,	Демонстрация знаний видов машин и механизмов,
принцип действия, кинематические и	распознавание принципов их действия и
динамические характеристики	определение кинематических и динамических
	характеристик в соответствии с теорией деталей
	машин и ТММ осуществлено правильно.
V_I читать кинематические схемы	Правильная демонстрация умений чтения
	кинематических схем и их соотнесение с
	устройством приводов и механизмов в
	соответствии с техническими нормативами
Y_2 проводить расчет и	Расчет, выбор необходимой методики в
проектировать детали и сборочные	проектировании деталей и сборочных единиц
единицы общего назначения	общего назначения в соответствии с теорией
	сопротивления материалов осуществлен корректно
У4 определять напряжения в	Определение напряжений возникающих в
конструкционных элементах	конструкционных элементах и вычисление их
	величины выполнено согласно с алгоритмом
	решения задач технической механики правильно

За верное решение тестовых заданий выставляется положительная оценка — 60 баллов. За каждый верно выбранный ответ тестового задания с 1 по 30 вопрос — 2 балла. Время на выполнение: 60 мин.

4.1.2.Текст задания

Выполните тестовое задание согласно инструкции.

Критерии оценки:

- Правильный выбор ответа тестовых заданий согласно принципам действия механизмов и определения кинематических и динамических характеристик, в соответствии с теорией деталей машин;
- Правильный выбор ответа тестовых заданий на чтение кинематических схем, в соответствии с изученной методикой;
- Верное определение напряжений, возникающих в конструкционных элементах, и вычисление их величин выполнено согласно изученной методике;

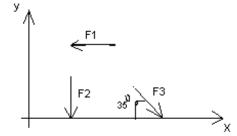
• Верный расчет сборочных единиц для проектирования выполнен согласно изученной методике

Вариант 1

Инструкция по выполнению заданий № 1-3: соотнесите содержание столбца 1 с содержанием столбца 2. Запишите в соответствующие строки бланка ответов букву из столбца 2, обозначающую правильный ответ на вопросы столбца 1. В результате выполнения заданий вы получите последовательность букв. Например,

№ задания	Вариант ответа
1	1-А, 2-Б, 3-В.

1. Установить соответствие между рисунками и выражениями для расчета проекции силы на ось ОХ



<u>Силы</u> <u>Проекции сил</u> 1. F1 A. 0

1. F1 A. 0 2. F2 Б. -F

3. F3 B. -F sin 35°

 Γ . -F cos 35°

2. Установить соответствие между рисунками и видами движения точки.

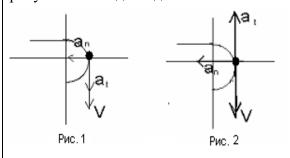


Рис.

1.Рис.1

2.Рис.2

Виды движения

А. Равномерное

Б. Равноускоренное

В. Равнозамедленное

3. Установите соответствие между рисунком и определением:

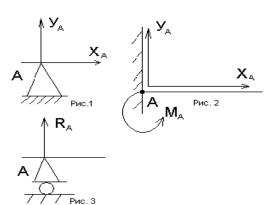


Рис.

Рис.1
 Рис.2

3. Рис.3

ıс.1 А. Же

А. Жесткая заделка

Определение

Б. Неподвижная опора

В. Подвижная опора

Г. Вид опоры не определен

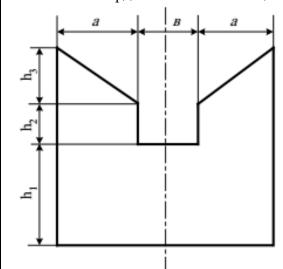
4. Укажите, какое движение является	1. Молекулярное
простейшим.	2. Механическое
•	3. Движение электронов
	4. Отсутствие движения
5. Укажите, какое действие производят	1. Силы, изменяющие форму и размеры
силы на реальные тела.	реального тела
1	2. Силы, изменяющие движение реального
	тела
	3. Силы, изменяющие характер движения и
	деформирующие реальные тела
	4. Действие не наблюдаются
6.Укажите, признаки уравновешивающей	1. Сила, производящая такое же действие как
силы?	данная система сил
	2. Сила, равная по величине
	равнодействующей и направленная в
	противоположную сторону
	3. Признаков действий нет
7. Укажите, к чему приложена реакция	1. К самой опоре
опоры	2. К опирающему телу
	3. Реакция отсутствует
8. Укажите, какую систему образуют две	1. Плоскую систему сил
силы, линии, действия которых	2. Пространственную систему сил
перекрещиваются.	3. Сходящуюся систему сил
	4. Система отсутствует
9.Укажите, чем можно уравновесить пару	1. Одной силой
сил?	2. Парой сил
	3. Одной силой и одной парой
10. Укажите, что надо знать, чтобы	1. Величину силы и плечо пары
определить эффект действия пары сил?	2. Произведение величины силы на плечо
	3. Величину момента пары и направление
	4. Плечо пары
11. Укажите опору, которой соответствует	1. Шарнирно-неподвижная
составляющие реакций опоры балки	2. Шарнирно-подвижная
	3. Жесткая заделка
Ya	
\wedge	
Xa	
A () ^~	
Ma	
12 Tours uphyrotog up A p D up magazine	1 Cropocti Hallaaniana na CV
12. Точка движется из А в В по траектории, указанной на рисунке. Укажите	 Скорость направлена по СК Скорость направлена по СМ
направление скорости точки?	2. Скорость направлена по СМ 3. Скорость направлена по СN
паправление скорости точки:	4. Скорость направлена по CO
	 Скорость направлена по СО

K L O	
13. Что можно сказать о плоской системе сил, если при приведении ее к некоторому центру главный вектор и главный момент оказались равными нулю?	 Система не уравновешена Система заменена равнодействующей Система заменена главным вектором Система уравновешена
14.Укажите закон равнопеременного движения в общем виде	1. $S = S_0 + v_0 t + \frac{at^2}{2}$ 2. $v = v_0 + at$ 3. $\vec{F} = m\vec{a}$ 4. $F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$
15.Укажите второй закон Ньютона - основной закон динамики	1. $S = S_0 + v_0 t + \frac{at^2}{2}$ 2. $v = v_0 + at$ 3. $\vec{F} = m\vec{a}$ 4. $F = G \frac{m_1 m_2}{r^2}$
16.Укажите уравнение (закон) равнопеременного вращения	1.φ=φ ₀ +ωt 2. φ=φ ₀ +ω ₀ t+ $\frac{\varepsilon t 2}{2}$ 3. F_{UH} = ma 4. $\sum_{0}^{n} F_{k}$ + $\sum_{0}^{n} R_{k}$ + F_{UH} =0; F_{UH} = - ma
17.Укажите уравнение описывающее принцип Даламбера	1. $\varphi = \varphi_0 + \omega t$ 2. $\varphi = \varphi_0 + \omega_0 t + \frac{\varepsilon t^2}{2}$ 3. $F_{uh} = ma$ 4. $\sum_{0}^{n} F_k + \sum_{0}^{n} R_k + F_{uh} = 0$; $F_{uh} = -ma$
18.Укажите формулу работы постоянной силы на прямолинейном пути	1.W=FS cos α 2. W(F _{\Sigma})= $\sum_{0}^{n} W(F_{k})$ 3.W(F)=M _{BP} ϕ 4.W(G)=G(h ₁ -h ₂)=G Δ h
19.Укажите формулу для нахождения мощности	1.P= $F\nu_{cp}\cos\alpha$ 2. P= W/t 3. η = $P_{\Pi O \Pi}/P_{3 a T p}$ 4.P= $M_{Bp}\omega_{cp}$
20.Укажите формулу работы силы тяжести	1.W=FS cos α 2. W(F _{\Sigma})= $\sum_{0}^{n} W(F_{k})$ 3.W(F)=M _{BP} ϕ 4.W(G)=G(h ₁ -h ₂)=G Δ h
21.Укажите формулу для нахождения мощности при поступательном движении	1.P=F $v_{cp}\cos\alpha$ 2. P=W/t

	$3.\eta = P_{\text{пол}}/P_{\text{затр}}$
	ļ ·
	$4.P=M_{\rm Bp}\omega_{\rm cp}$
22. Укажите формулу для нахождения	$1.x = Ax_{\kappa}, y = Ay_{\kappa}$
центра тяжести плоских тел	$2. x = Ax_{K}; z = Az_{K}$
	$3.x_c = Ax_K/A; y_c = Ay_K/A$
	4. $y=Ay_K$; $z=Az_K$
23.Укажите верный ответ:	1. расстояние
Плечо пары – кратчайшее, взятое по	2. ускорение
перпендикуляру к	3. тело
линиям действия сил	
24. Укажите верный ответ:	1. равна нулю
Условие равновесия системы пар	2. не равна нулю
моментов состоит в том,	3. равна бесконечности
что алгебраическая сумма моментов пар	-
25.Укажите верный ответ:	1.овал
При вращательном движении твердого	2.окружность
тела вокруг неподвижной оси траектория	3.дугу
всех точек, не лежащих на оси вращения,	
представляют собой	
26. Укажите верный ответ:	1.силы
Работа пары сил равна произведению на	2.скорости
угол поворота, выраженный в радианах.	3.момента
27.Укажите верный ответ:	1.угловую скорость
Мощность при вращательном движении	2.угловое ускорение
тела равна произведению вращающего	3.число оборотов
момента на	
28.Укажите верный ответ:	1.криволинейным
Движение тела, при котором все точки	2.прямолинейным
перемещаются параллельно некоторой	3.плоскопараллельным
неподвижной плоскости, называется	1
29. Укажите верный ответ:	1.трения
Сила всегда направлена в сторону,	2.тяжести
обратную направлению движения	3.притяжения

Инструкция по выполнению задания 30: по известным формулам и используя наиболее рациональный метод, решите задачу

30. Укажите координаты положения центра тяжести плоской фигуры



а, м	В, М	h1, м	h2, м	h3, м
2	3	4	5	6

Инструкция по выполнению заданий № 1-3:

соотнесите содержание столбца 1 с содержанием столбца 2. Запишите в соответствующие строки бланка ответов букву из столбца 2, обозначающую правильный ответ на вопросы столбца 1. В результате выполнения заданий вы получите последовательность букв.

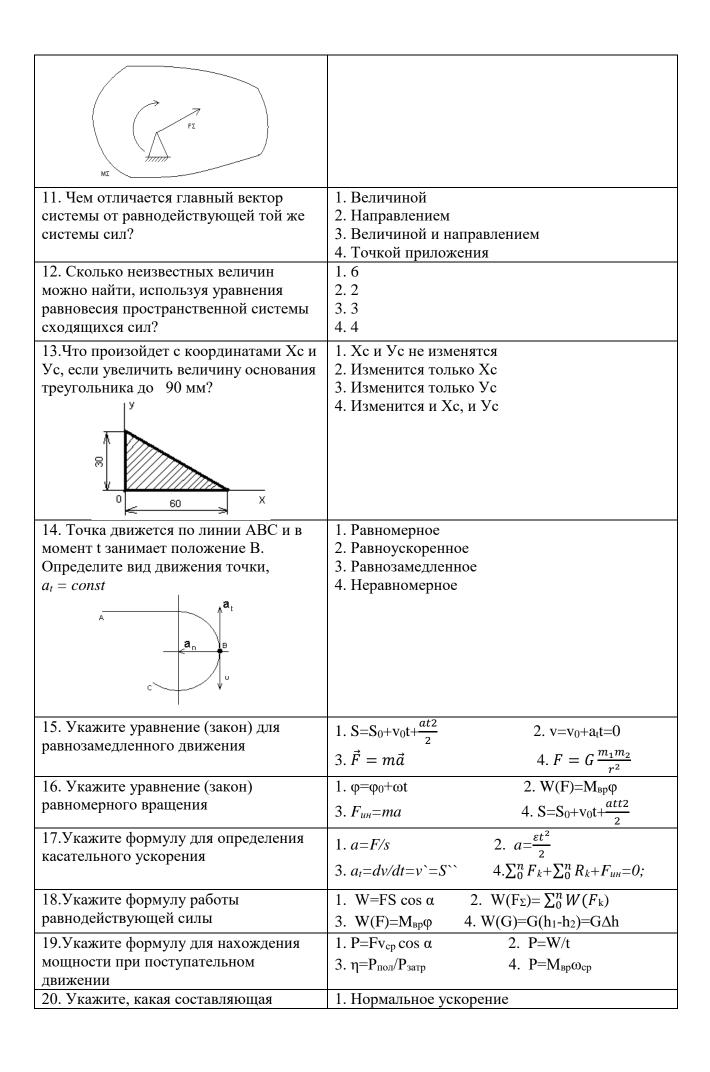
Например,

Тапример ,		
	№ задания	Вариант ответа
	1	1-А, 2- Б, 3-В.
1. Установите соответ	ствие между	Силы Проекции
рисунками и выражен	ниями для расчета	1. F_1 A. 0
проекции силы на осн	ьОУ	2. F ₂ БF
\bigwedge^{Y}		3. F_3 BF sin 45°
1		Γ. F cos 45°
\longrightarrow	2	
3	. /	
Ĭ _F	X	
	45 /	
 	——>×	
2. Установите соответ	ствие между	Рисунки
рисунками и направл		
F /_M		2. Рис.2
	/ J M	3. Рис.3
) (Направление
F		А- Положительное направление
Рис.1 Рис.2	Рис.3	Б – Отрицательное направление
Рис.1 Рис.2	Tho.5	В – Нет вариантов
3. Установите соответ	ствие между	<u>Рисунки</u>
рисунками и определе	ениями:	1. Рис.1
	U = f(t)	2. Рис.2
(m) =const	(m)	3. Рис.3
a _t =0	a _t	4. Рис.4
a _n =0 R→∞	a n=0 R→∞	
а n=0 Рис.1		Направление
ı	l	Рис ДА— Неравномерное криволинейное движение
		Б – Равномерное движение
u=const (m)>	\mathbf{a}_{t}	u = 10 B — Равномерное криволинейное движение
$\mathbf{a}_{t}=0$		
$\bigvee a_{n} \bigvee a_{t}$	a \ a \ \	Д – Верный ответ не приведен

Инструкция по выполнению заданий № 4 -29: выберите цифру, соответствующую правильному варианту ответа и запишите ее в бланк ответов.

4. Укажите, какую характеристику 1. Траекторию движения

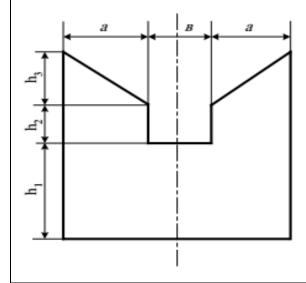
движения поездов можно определить на карте железнодорожных линий? 5.Укажите, какое изображение вектора содержит все элементы, характеризующие силу:	Расстояние между поездами Путь, пройденный поездом Характеристику движения нельзя определить Рис 1 Рис 2 Рис 3 Рис 4
6. Укажите, как взаимно расположена равнодействующая и уравновешенная силы?	 Они направлены в одну сторону Они направлены по одной прямой в противоположные стороны Их взаимное расположение может быть произвольным Они пересекаются в одной точке
7. Укажите, почему силы действия и противодействия не могут взаимно уравновешиваться?	 Эти силы не равны по модулю Они не направлены по одной прямой Они не направлены в противоположные стороны Они принадлежат разным телам
8. Выбрать выражение для расчета проекции силы F_5 на ось Ox	1F5 cos 30° 2. F5 cos 60° 3F5 cos 60° 4. F5 sin 120°
9. Тело находится в равновесии $M_1 = 15 \ H \cdot M; \ M_2 = 8 \ H \cdot M; \ M_3 = 12 \ H \cdot M; \ M_4 = ? \ Определить величину момента пары M4$	1. 14 H·м 2. 19 H·м 3. 11 H·м 4. 15 H·м
10. Произвольная плоская система сил приведена к главному вектору $F\Sigma$ и главному моменту $M\Sigma$, Найдите величину равнодействующей, если $F\Sigma = 105 \; \text{KH}$ $M\Sigma = 125 \; \text{kHm}$	1. 25 кН 2. 105 кН 3. 125 кН 4. 230 кН



ускорения любой точки твердого тела равиа пулю прир равномерном вращении твердого тела вокруг пеподвижной оси. 21. Укажите формулу для нахождения мощности при вращении			
1. Ускорение равно нулю 2. 1. Укажите формулу для пакождения мощности при вращении 2. 1. Укажите формулу для пакождения мощности при вращении 2. 1. Унажите, какой знак имеет площадь отверстий в формуле для определения центра тяжести 2. Укажите верный ответ: Парой сил называют две параллельные силы, равщые по и направленные в противоположные стороны. 2. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения дринято называть брусом или 2. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил налюбую ось 2. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокрут сил оси можно использовать только 2. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения произведению массы точки на ее ускорение и паправлению в сторону, противоположную 2. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлению перемещении равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и паправлением перемещении и равна произведению массы точки на ее ускорение и на косночу сугам ежду направлением силы и направлением	ускорения любой точки твердого тела	2. Касательное ускорение	
 Укажите формулу для нахождения мощности при вращении 1. P=Fv_{cp} cos α 2. P=M/t 3. η=P_{nos}/P_{затр} 4. P=M_{ap}ω_{cp} 2. Укажите, какой знак имеет площадь отверстий в формуле для определения центра тяжести 2. Зиак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Длине 3. На пот пе другой 3.		3. Полное ускорение	
22. Укажите, какой знак имеет площадь отверстий в формуле для определения центра тяжести 23. Укажите верный ответ: Парой сил называнот две параллельные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения приято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебранческая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокрут неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной ответ: Дил описания равна по величие произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 28. Укажите верный ответ: Сила инерпци точки равна по величие произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению и на величину перемещения и на коспиру утла между направлением силы и направлением		4. Ускорение равно нулю	
22. Укажите верный ответ: Парой сил называют две параллельные силы, равные по и направленные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Пларой сил называют две параллельные силы, равные по и направленные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета отпосительно пеподвижной замение подвижной замение произведению массы точки на ее ускорение и направленнов в сторону, противоположную 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленнов от сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению и на коснус утла между направлением силы и направлением 1. Знак минус 2. Знак шлюс 3. Ни тот пе другой 1. Дмодулю 2. Длине 3. направлению 2. драгные 3. багкой 3. багкой 4. Равна нулю 3. равна нулю 3. равна нулю 3. кинематические графики 1. пипейные параметры 2. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 4. Относительным 3. пирательным 2. угловые параметры 3. кинематические графики 4. Противономомомомом претеменение противоноложную теменение противоноложную 4. Укажите верный ответ: 4. Равна нулю 3. драгна нулю 3. кинема нулю 4. угловна нулю 4. ускове нараметры 3. кинема нулю 3. кинема нулю 3. кинема нулю 4. ускове нараметры 3. кинема нулю 4. у	21. Укажите формулу для нахождения	1. $P=Fv_{cp}\cos\alpha$ 2. $P=W/t$	
22. Укажите верный ответ: Пароб сил называют две параллельные силы, равные стороны. 24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций веех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отечета относительно неподвижной замение подвижной системы отечета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отечета относительно неподвижной изызывают 29. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки па се ускорение и направление в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведении и на косинус утла между направлением силы и направлением 1. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 3. Ни тот пе другой 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 3. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 3. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 2. Знак плюс 3. Знак плюс 2. Знак	мощности при вращении	3. $\eta = P_{\Pi O \Pi} / P_{3 \text{amp}}$ 4. $P = M_{BP} \omega_{CP}$	
2. Знак плюс 3. Ни тот не другой 3. Ни тот не		t and and	
2. Знак плюс 3. Ни тот не другой 3. Ни тот не			
2. Знак плюс 3. Ни тот не другой 3. Ни тот не	22. Укажите, какой знак имеет площадь	1. Знак минус	
1. давла нулю 2. давла нулю 2. давла на бесконечности 3. Ни тот не другой 2. длине 3. направлению 2. длине 3. направлению 3. направление 4. ускорению	· ·		
23.Укажите верный ответ: Парой сил называют две параллельные силы, равные по и направленные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отечета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещении и направлением силы и направлением			
Парой сил называют две параллельные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую осы 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению и направлением 2. длине З.направлению 1. валом 2. стержнем 3. балкой 1. равна нулю 3. равна бесконечности 3. пинейные параметры 2. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 1. вращательным 2. относительным 3. переносным 3. модуля силы 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	- 745	
Парой сил называют две параллельные в противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций веех сил на любую осы 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению и направлением 2. длине З. направлению 1. валом 2. стержнем 3. балкой 1. равна нулю 3. равна бесконечности 3. направнения 2. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 1. вращательным 2. относительным 3. переносным 2. силы тяжести 3. модуля силы 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 3. модуля силы	23.Укажите верный ответ:	1.модулю	
24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или	<u> </u>	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	
В противоположные стороны. 24. Укажите верный ответ:	-		
24. Укажите верный ответ: Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной отсетемы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолниейном перемещении равна произведению и на прамолниейном перемещении и на косинус угла между направлением силы и направлением	_ =	2 manpabatemine	
Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отечета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолиейном перемещении равна по величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	2 Trombonominio Vioponini.		
Тело, длина которого значительно больше размеров поперечного сечения принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолиейном перемещении равна по произведению л на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	24. Укажите верный ответ:	1.валом	
З.балкой З.балка			
принято называть брусом или 25. Укажите верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отечета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1 .равна нулю 3.равна бесконечности 2 .ипейные параметры 2 .угловые параметры 3.кинематические графики 1 .вращательным 2 .относительным 3 .переносным 1 .ускорению 2 .силы тяжести 3 .модуля силы 1 .ускорению 2 .силы тяжести 3 .модуля силы 3 .модуля силы 3 .модуля силы 3 .модуля силы 1 .ускорению 2 .силы тяжести 3 .модуля силы 3 .модуля силы			
1. равна нулю 2. не равна верный ответ: Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 3. модул		J.outhou	
Плоская система сходящихся сил находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 2. не равна нулю 3. равна бесконечности 4. угловые параметры 2. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 4. Работа сильна праметры 3. кинематические графики 4. Работа сильна параметры 3. кинематические графики 4. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 4. угловые параметры 3. кинематические графики 4. угловые параметры 2. угловые параметры 3. кинематические графики 4. угловые параметры 3. угло		1 равна нулю	
находится в равновесии, если алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 3.равна бесконечности 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 1.линейные параметры 2.угловые параметры 3.кинематические графики 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной иазывают 1.вращательным 2.относительным 3.переносным 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы		<u> </u>	
алгебраическая сумма проекций всех сил на любую ось 26. Укажите верный ответ: Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1 .линейные параметры 2 .угловые параметры 3 .кинематические графики 1 .вращательным 2 .относительным 3 .переносительным 3 .переносительным 3 .переносительным 3 .переносительным 3 .переносительным 3 .переносительным 1 .ускорению 2 .силы тяжести 3 .модуля силы 1 .ускорению 2 .силы тяжести 3 .модуля силы 3 .модуля силы			
сил на любую ось 1.линейные параметры 26. Укажите верный ответ: 1.линейные параметры Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 3.кинематические графики 27. Укажите верный ответ: 1.вращательным Движение подвижной отсчета относительно неподвижной называют 2.относительным 28. Укажите верный ответ: 1.ускорению Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 2.силы тяжести 29. Укажите верный ответ: 1.ускорению Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению	<u> </u>	5. pablia ocekone moeth	
26. Укажите верный ответ: 1.линейные параметры Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 3.кинематические графики 27. Укажите верный ответ: 1.вращательным Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 2.относительным 28. Укажите верный ответ: 1.ускорению Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 3.модуля силы 29. Укажите верный ответ: 1.ускорению Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению	- -		
Для описания вращательного движения тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 2. угловые параметры 3. кинематические графики 2. относительным 3. переносным 2. относительным 3. переносным 2. относительным 3. переносным 3. модуля силы тяжести 3. модуля силы тяжести 3. модуля силы		1 пинейные параметры	
тела вокруг неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	<u> </u>		
неподвижной оси можно использовать только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной з.переносным 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	1 · ·		
только 27. Укажите верный ответ: Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 3. модуля силы 4. одумя силы 4. одумя силы 5. одумя силы 5. одумя силы 6. одумя с	1	3.кинемити теские графики	
27. Укажите верный ответ: 1.вращательным Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной называют 2.относительным 28. Укажите верный ответ: 1.ускорению Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 3.модуля силы 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы			
Движение подвижной системы отсчета относительно неподвижной злереносным 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 2. относительным 3. переносным 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 1. ускорению 2. силы тяжести 3. модуля силы 3. модуля силы		1 Rhailiatellaham	
относительно неподвижной называют 28. Укажите верный ответ: Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением			
1. ускорению 28. Укажите верный ответ: 1. ускорению Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 3. модуля силы 29. Укажите верный ответ: 1. ускорению перемещении равна прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 3. модуля силы			
28. Укажите верный ответ: 1.ускорению Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 3.модуля силы 29. Укажите верный ответ: 1.ускорению Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы		J. Tiepenoenown	
Сила инерции точки равна по величине произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 2.силы тяжести 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы		1 усуппению	
произведению массы точки на ее ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением 3.модуля силы 1.ускорению 2.силы тяжести 3.модуля силы			
ускорение и направленно в сторону, противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	_		
противоположную 29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	-	э.модули оплы	
29. Укажите верный ответ: Работа силы на прямолинейном перемещении равна произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением			
Работа силы на прямолинейном перемещении равна 2.силы тяжести 3.модуля силы перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением			
перемещении равна 2.силы тяжести 3.модуля силы произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	1	1 veropentitio	
произведению на величину перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	1	_ = =	
перемещения и на косинус угла между направлением силы и направлением	1 -		
направлением силы и направлением		З.мооуля силы	
перемещения.	_		
	перемещения.		

Инструкция по выполнению задания 30: по известным формулам и используя наиболее рациональный метод, решите задачу

30. Укажите координаты положения центра тяжести плоской фигуры



а, м	В, М	h1 ,м	h2, м	h3, м
1	2	3	4	5

4.2 Расчетное задание

4.2.1. Перечень объектов контроля и оценки

Результаты обучения (освоенные умения, усвоенные знания)	основные показатели оценки результатов
Y_4 определять напряжения в	Определение напряжений возникающих в
конструкционных элементах	конструкционных элементах и вычисление их
	величины выполнено согласно с алгоритмом
	решения задач технической механики правильно

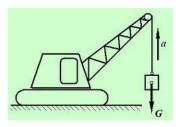
3а верное решение задачи выставляется положительная оценка -40 баллов.

Время на выполнение: 20 мин.

4.2.2. Текст задания

Вариант 1

Определить силу натяжения в канате крановой установки, поднимающей груз G с ускорением a.



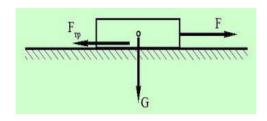
Исходные данные:

Масса груза $\mathbf{m} = 5$ тонн;

Ускорение груза $\mathbf{a} = 2 \text{ м/c}^2$;

Ускорение свободного падения принять равным $\mathbf{g} = 10 \text{ м/ce}^2$; Силой сопротивления воздуха пренебречь.

Определить силу F, необходимую для равномерного перемещения бруса по горизонтальной шероховатой поверхности.



Исходные данные:

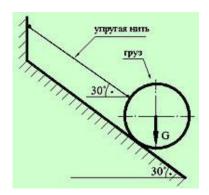
Коэффициент трения между брусом и поверхностью f = 0.6;

Macca бруса $m = 12 \kappa z$;

Ускорение свободного падения g принять равным 10 м/c^2 .

Вариант 3

Найти силу натяжения упругой нити, удерживающей груз в состоянии равновесия на идеально гладкой наклонной плоскости.



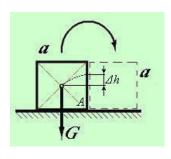
Исходные данные:

Вес груза G = 100 H,

угол наклона поверхности указан на рисунке.

Вариант 4

Какую работу W необходимо совершить, чтобы повалить кубический предмет на боковую грань?



Исходные данные:

Длина грани кубического предмета (ящика) а = 1 м;

Масса кубического предмета m = 100 кг;

Центр тяжести кубического предмета расположен в точке пересечения диагоналей;

Ускорение свободного падения принять равным $g = 10 \text{ м/сек}^2$

Вариант 5

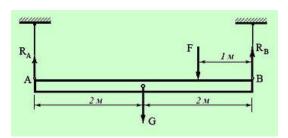
Автомобиль движется с постоянной скоростью v = 60 км/час.

Определить частоту вращения n колес автомобиля и сколько оборотов nl сделает каждое колесо nl течение поездки, если диаметр колеса nl = nl (считать, что колеса автомобиля катятся без пробуксовки).

Расстояние между городами принять равным 1 = 180 км.

Вариант 6

Балка висит на гибких связях горизонтально, нагружена собственным весом G, силой F и находится в состоянии равновесия. Определить реакцию гибкой связи R_A .



Исходные данные:

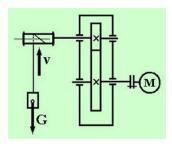
Вес балки G = 1200 H;

Сила F = 600 H;

Расположение гибких связей и силовых факторов приведено на схеме

Вариант 7

Лебедка состоит из цилиндрической передачи и барабана, к которому посредством троса прикреплен груз G. Определить требуемую мощность Рм электродвигателя лебедки, если скорость подъема груза должна составлять v = 4 м/сек.



Исходные данные:

Вес груза G = 1000 H;

Скорость подъема груза v = 4 м/сек;

КПД барабана лебедки $\eta \delta = 0.9$;

КПД цилиндрической передачи $\eta \mu = 0.98$;

Элементы конструкции приведены на схеме.

4.3 Устное задание

4.3.1. Перечень объектов контроля и оценки

Результаты обучения (освоенные умения, усвоенные знания)	основные показатели оценки результатов	
31 виды машин и механизмов,	Демонстрация знаний видов машин и механизмов,	
принцип действия,	распознавание принципов их действия и определение	
кинематические и	кинематических и динамических характеристик в	
динамические	соответствии с теорией деталей машин и ТММ	
характеристики	осуществлено правильно.	
32 типы кинематических пар	Характеристика типов кинематических пар и их применение в СХМ согласно теории деталей машин ТММ приведена, верно	
3 ₃ типы соединений деталей и машин	Определение типа соединений деталей машин, в зависимости от условий работы и нагрузок в соответствии с теорией деталей машин осуществлено, верно	
34 основные сборочные	Перечисление основных сборочных единиц и деталей,	
единицы и детали	составляющие узлы, механизмы машин в соответствии с теорией деталей машин дана корректно.	
35 характер соединения	Назначение характера соединения деталей и сборочных	
деталей и сборочных единиц	единиц, необходимых по условиям работы в соответствии с теорией деталей машин осмыслено в полном объеме	
<i>3₆ принцип</i>	Комментарий принципов возможности замены деталей	
взаимозаменяемости	узлов без изменения эксплуатационных показателей и свойств в соответствии с теорией деталей машин осуществлен, верно.	
37 виды движений и	Характеристика видов движений и механизмов,	
преобразующие движение	преобразующих движения в соответствии с теорией	
механизмы	деталей машин и ТММ дана правильно.	
38 виды передач, их	Характеристика рекомендации к применению видов	
устройство, назначение,	передач, их устройство, назначение, преимущества и	
преимущества и недостатки,	недостатки, условные обозначения на схемах в	

условные обозначения на	соответствии с теорией деталей машин и ТММ дана, верно		
схемах			
39 передаточное отношение	Оперирование понятиями передаточное число,		
и число	передаточное отношение и применение их для различных		
	видов передач приведено в соответствии с теорией деталей		
	машин и ТММ осуществлено, верно		

За верный ответ выставляется оценка – 20 баллов.

Время на выполнение: 5 мин.

4.3.2. Текст задания

Вариант 1

Охарактеризовать разъемные соединения: резьбовые, шпоночные, шлицевые; привести последовательность расчета шпоночных и шлицевых соединений.

Вариант 2

Дать характеристику фрикционной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета фрикционной передачи.

Вариант 3

Дать характеристику цилиндрической прямозубой передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета цилиндрической прямозубой передачи.

Вариант 4

Дать характеристику цилиндрической косозубой передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета цилиндрической косозубой передачи.

Вариант 5

Дать характеристику червячной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета червячной передачи.

Вариант 6

Дать характеристику цилиндрической плоскоременной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета плоскоременной передачи.

Вариант 7

Дать характеристику клиноременной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета клиноременной передачи.

Вариант 8

Дать характеристику цепной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета цепной передачи.

Дать характеристику цилиндрической косозубой передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета цилиндрической косозубой передачи.

Вариант 10

Дать характеристику червячной передачи, её область применения, достоинства и недостатки. Привести последовательность расчета червячной передачи.

4.4 Тестовое задание

4.4.1. Перечень объектов контроля и оценки

Результаты обучения	основные показатели оценки результатов
(освоенные умения, усвоенные знания)	
31 виды машин и механизмов,	Демонстрация знаний видов машин и механизмов,
принцип действия,	распознавание принципов их действия и определение
кинематические и	кинематических и динамических характеристик в
динамические	соответствии с теорией деталей машин и ТММ
характеристики	осуществлено правильно.
37 виды движений и	Характеристика видов движений и механизмов,
преобразующие движение	преобразующих движения в соответствии с теорией
механизмы	деталей машин и ТММ дана правильно.
38 виды передач, их	Характеристика рекомендации к применению видов
устройство, назначение,	передач, их устройство, назначение, преимущества и
преимущества и	недостатки, условные обозначения на схемах в
недостатки, условные	соответствии с теорией деталей машин и ТММ дана,
обозначения на схемах	верно
39 передаточное отношение	Оперирование понятиями передаточное число,
и число	передаточное отношение и применение их для
	различных видов передач приведено в соответствии с
	теорией деталей машин и ТММ осуществлено, верно
V_1 читать кинематические	Правильная демонстрация умений чтения
схемы	кинематических схем и их соотнесение с устройством
	приводов и механизмов в соответствии с техническими
	нормативами
V_6 определять передаточное	Определение вида передачи, подбор формулы
отношение	передаточного числа, вычисление передаточного
	отношения проведено в соответствии с ТММ верно

За каждый верно выбранный ответ тестового задания 10 баллов **Время на выполнение: 15** мин.

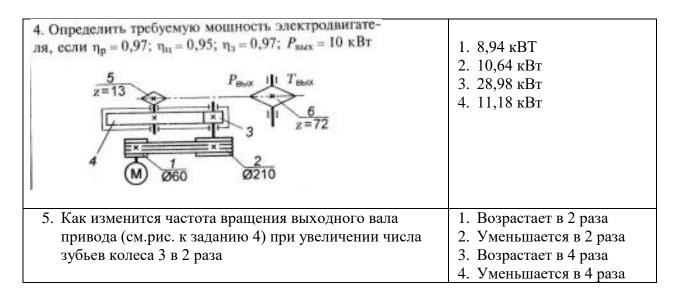
4.4.2.Текст задания

Выполните тестовые задания согласно инструкции. Инструкция по выполнению заданий № 1-5: выберите цифру, соответствующую правильному варианту ответа и запишите ее в бланк ответов.

Вариант 1

	_
Вопросы	Варианты ответа
1. Среди представленных на схемах передач выбрать цепную	1 1 1 2 4
передачу и определить ее передаточное число, если $z_1 = 18$;	1. Передача 1-2, 4
$z_2 = 72$; $z_3 = 17$; $z_4 = 60$; $z_5 = 1$; $z_6 = 36$; $z_7 = 35$; $z_8 = 88$	2.4.2.52
2 3	2. Передача 3-4, 3.53
I L 15 4	
	3. Передача 5-6, 3.53
(M)	
	4. Передача 7-8, 2.5
6 7 Митт 5	
2. Определить момент на ведущем валу изображенной переда-	
чи, если мощность на выходе из передачи 6,6 кВт; скорость	1. 440 Н·м
на входе и выходе 60 и 15 рад/с соответственно; КПД = 0,96	1. 11011 11
to have been better the fine, Kitzi = 0,50	2. 110 Н·м
ω_1, P_1	2. 11011 M
	3. 1760 Н⋅м
	3. 1/60 п м
	4. 115 H·м
ω_2, P_2	4. 113 n·M
3. Определить передаточное отношение второй ступени двух-	
ступенчатой передачи, если $\omega_{\rm BX} = 155$ рад/с; $\omega_{\rm BMX} = 20,5$ рад/с;	1. 7,51
$z_1 = 18; \ z_2 = 54$	2. 3
\wedge \sim^{z_1}	3. 2,52
×	4. 5,5
ш _{вх}	
X X	
4 Ogperentity Trefventite very service (1)	
4. Определить требуемую мощность электродвигателя, если мощность на выходе из передачи 12,5 кВт; КПД ременной	1 1010
передачи 0,96; КПД червячного редуктора 0,82	1. 12Квт
	2 0 84 mP=
	2. 9,84 кВт
\ \frac{1}{2} - \frac{1}{2} - \frac{1}{2}	2 15 24 vDm
411 1 ()	3. 15,24 кВт
	4 15 99 r.D.
	4. 15,88 кВт
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	1. Увеличится в 2 раза
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	2. Уменьшится в 2 раза
1	3. Не изменится
	4. Увеличится в 4 раза

Вопросы	Варианты ответов
1. Известно, что передаточное отношение передачи	1. Мультипликатор
2,5.	2. Редуктор
К какому типу передачи относится это передача?	3. Вариатор
п какому типу переда ти отпосител это переда та.	4. Правильный ответ не
	приведен
2. Для изображенной передачи определить момент	приведен
на ведомом валу, если $P_1 = 5$ кВт; $\omega_1 = 157$ рад/с;	
$\omega_2 = 62.8 \text{ pag/c}; \ \eta = 0.97$	
$ \begin{array}{c c} & \xrightarrow{\omega_1} & \xrightarrow{T_1, P_1} \\ & \xrightarrow{\omega_2} & \times & \xrightarrow{T_2, P_2} \end{array} $	
 Для изображенной многоступенчатой передачи определить общее передаточное число, если ω₁ = 100 рад/с; ω₂ = 25 рад/с; ω₃ = 5 рад/с 	1. 20
\bigcirc^{ω_1}	2. 4,5
	3. 5
ω_2 \times $=$	4. 5,5



Вопросы	Варианты ответов
 Известно, что передаточное отношение передачи 2,5. К какому типу передачи относится это передача? 	 Мультипликатор Редуктор Вариатор
	4. Правильный ответ не приведен
2. Для изображенной передачи определить момент на ведомом валу, если $P_1=8$ кВт; $\omega_1=40$ рад/с; $\eta=0,97;\; u=4$	1. 800 H·м 2. 2200 H·м 3. 776 H·м 4. 79,7 H·м
3. Для изображенной многоступенчатой передачи определить общее передаточное число, если $d_1 = 50$ мм; $d_2 = 200$ мм; $d_3 = 35$ мм; $d_4 = 70$ мм	1. 4 2. 6 3. 8 4. 10

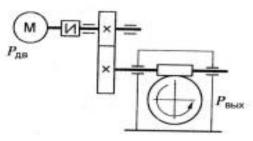


Вопросы	Варианты ответов
1. Каково назначение механических передач?	 Уменьшать потери мощности Соединять двигатель с исполнительным механизмом Передавать механическую энергию с одновременным преобразованием параметров движения
2. Для изображенной передачи определить момент на ведущем валу, если $P_2 = 8,5$ кВт; $\omega_2 = 12$ рад/с; $u = 2$; $\eta = 0,96$ ω_1 , P_1 , T_1	 4. Совмещать скорости валов 1. 708,5 H ⋅ м 2. 301,2 H ⋅ м 3. 368,9 H ⋅ м 4. 7,02 H ⋅ м
3. Определить передаточное отношение первой ступени двухступенчатой передачи, если $\omega_{\text{вх}} = 102 \text{ рад/с};$ $\omega_{\text{вых}} = 20,4 \text{ рад/c}; z_3 = 17; z_4 = 42$	1. 4,5 2. 12,35 3. 2,02 4. 5



Вопросы	Ответы
1.Известно, что передаточное отношение передачи 0,5. К какому типу передачи относится это передача?	 Мультипликатор Редуктор Вариатор
	4. Правильный ответ не приведен
2. Для изображенной передачи определить момент на ведомом валу, если $P_1 = 6$ кВт; $\omega_2 = 20$ рад/с; $\eta = 0.97$; $u = 2.5$	1. 116 H·м 2. 291 H·м 3. 382 H·м 4. 464 H·м
3. Для изображенной многоступенчатой передачи определить общее передаточное число, если $z_1 = 20$; $z_2 = 80$; $z_3 = 30$; $z_4 = 75$; $z_5 = 40$; $z_6 = 200$	1. 25 2. 50 3. 20 4. 75

4. Определить требуемую мощность электродвигателя, если $P_{\text{вых}} = 8$ кВт; $\eta_3 = 0.97$; $\eta_4 = 0.82$



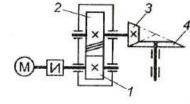
- 1. 6,36 кВТ
- 2. 8,82кВт
- 3. 10 кВт
- 4. 12,3 кВт
- 5. Как изменится величина момента на выходном валу при увеличении скорости вращения двигателя в 1,5раза,, если мощность двигателя не меняется?
- 1. Не изменится
- 2. Увеличится в 3 раза
- 3. Уменьшится в 1,5 раза
- 4. Увеличится в 1,5 раза

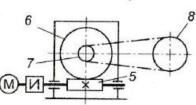
Вариант 6

Вопросы

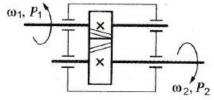
Варианты ответов

- 1. Среди представленных на схемах передач выбрать цепну передачу и определить ее передаточное число, если $z_1 = 18$ 1. Передача 1-2, 4 $z_2 = 72$; $z_3 = 17$; $z_4 = 60$; $z_5 = 1$; $z_6 = 36$; $z_7 = 35$; $z_8 = 88$
 - 2. Передача 3-4, 3.53
 - 3. Передача 5-6, 2,5
 - 4. Передача 7-8, 2.5





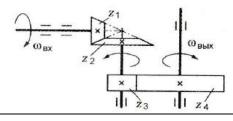
- 2. Определить момент на ведущем валу изображенной перачи, если мощность на выходе из передачи 6,6 кВт; скорост 1. 440 H⋅м на входе и выходе 60 и 15 рад/с соответственно; КПД = 0,5
 - 2. 110 H·м



3. 1760 Н⋅м

115 115H · м

3. Определить передаточное отношение второй ступени двухступенчатой передачи, если $\omega_{\rm BX}=155$ рад/с; $\omega_{\rm BMX}=20,5$ рад/с; $z_1=18;\ z_2=54$



- 1. 7,51
- 2. 3
- 3. 2,52
- 4. 5,5

4. Определить требуемую мощность электродвигателя, если мощность на выходе из передачи 12,5 кВт; КПД ременной передачи 0,96; КПД червячного редуктора 0,82	1. 12 кВТ 2. 9,84 кВт 3. 15,24 кВт 4. 15,88 кВт	
5. Как изменится мощность на выходном валу передачи	1. Возрастает в 2 раза	
(см.рис. к заданию 3), если число зубьев второго колеса z2	2. Уменьшается в 2 раза	
увеличится в 2 раза?	3. Не изменится	
	4. Увеличится в 4 раза	

Вопросы	Варианты ответов		
1. Известно, что передаточное отношение передачи 2,5.	1. Мультипликатор		
К какому типу передачи относится это передача?	2. Редуктор		
	3. Вариатор		
	4. Правильный ответ не		
	приведен		
2. Для изображенной передачи определить момент			
на ведомом валу, если $P_1 = 5$ кВт; $\omega_1 = 157$ рад/с;	1. 31,87 Н · м		
$\omega_2 = 62,8$ рад/с; $\eta = 0,97$	2. 47,8 Н⋅м		
T. P.	3. 77,2 Н⋅м		
	4. 79,7 Н м		
	,		
-=×			
$\omega_2 \qquad \qquad T_2, P_2$			
3. Для изображенной многоступенчатой передачи			
определить общее передаточное число, если	1. 20		
$\omega_1 = 100$ рад/с; $\omega_2 = 25$ рад/с; $\omega_3 = 5$ рад/с	2. 4,5		
	3. 5		
\	3. 3 4. 5,5		
7-11-	4. 3,3		
(m2) - 1 - 1			
<u></u>			
ω ₃ / L			
4. Определить требуемую мощность электродвигате-			
ля, если $\eta_p = 0.97$; $\eta_H = 0.95$; $\eta_S = 0.97$; $P_{max} = 10$ кВт	1. 8,94 кВт		
and come all a service and a service and	2. 10,64 кВт		
5 P _{BbiX} III T _{BbiX}	3. 28,98 кВт		
z=13	3. 26,76 кВ1 4. 11,18 кВт		
1 6 70 TA	7. 11,10 KD1		
3 z=72			
/ × ×			
4 (M) Ø60 Ø210			
O 2			
5. Как изменится частота вращения выходного вала привода	1. Возрастает в 2 раза		

(см.рис. к заданию 4) при увеличении числа зубьев колеса 3 2. Уменьшается в 2 раза 3. Возрастает в 4 раза 4. Уменьшается в 4 раза

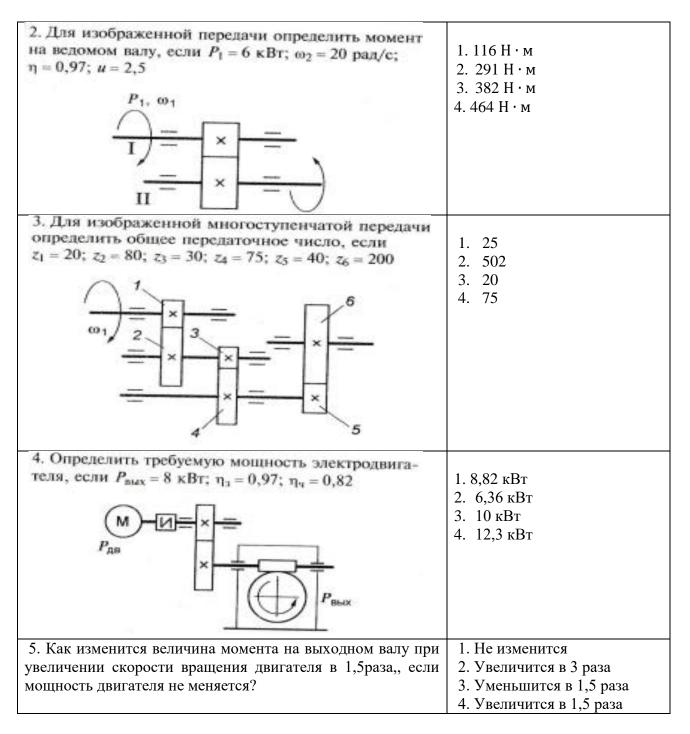
Вариант 8

Вопросы	Варианты ответов
1. Известно, что передаточное отношение передачи 2,5. К какому типу передачи относится это передача?	 Мультипликатор Редуктор Вариатор Правильный ответ не приведен
2. Для изображенной передачи определить момент на ведомом валу, если $P_1=8$ кВт; $\omega_1=40$ рад/с; $\eta=0,97;\; u=4$	1. 800 Н·м 2. 2200 Н·м 3. 776 Н·м 4. 1940 Н·м
3. Для изображенной многоступенчатой передачи определить общее передаточное число, если $d_1 = 50$ мм; $d_2 = 200$ мм; $d_3 = 35$ мм; $d_4 = 70$ мм	1. 4 2. 6 3. 8 4. 10
4. Определить требуемую мощность электродвигателя, если $P_{\text{вых}} = 5$ кВт; $\eta_3 = 0.97$; $\eta_{II} = 0.95$	1. 5,4 кВТ 2. 9,6 кВт 3. 6,4 кВт 4. 4,6 кВт
5. Какое из приведенных отношений называется передаточным числом одноступенчатой зубчатой передачи?	1. $\frac{n_2}{n_1}$ 2. 2. $\frac{\omega_2}{\omega_1}$ 3. $\frac{d_1}{d_2}$ 4. $\frac{z_2}{z_1}$

Вопросы	Варианты ответов
---------	------------------

1. Каково назначение механических передач?	
	 Уменьшать потери мощности Соединять двигатель с исполнительным механизмом Передавать механическую энергию с одновременным преобразованием параметров движения Совмещать скорости валов
2. Для изображенной передачи определить момент на ведущем валу, если $P_2 = 8,5$ кВт; $\omega_2 = 12$ рад/с; $u = 2$; $\eta = 0,96$ ω_1 , P_1 , T_1	1. 708,5 Н·м 2. 301,2 Н·м 3. 368,9 Н·м 4. 7,02 Н·м
3. Определить передаточное отношение первой ступени двухступенчатой передачи, если $\omega_{\text{вх}} = 102$ рад/с; $\omega_{\text{вых}} = 20,4$ рад/с; $z_3 = 17$; $z_4 = 42$	1. 4,5 2. 12,35 3. 2,02 4. 5
4. Определить требуемую мощность электродвигателя лебедки, если скорость подъема груза 4 м/с; вес груза 1000 Н; КПД барабана 0,9; КПД цилиндрической передачи 0,98	1. 3,53 кВт 2. 4,53 кВт 3. 2,15 кВт 4. 7,32 кВт
5. Какое из приведенных отношений называется передаточным числом одноступенчатой зубчатой передачи?	1. $\frac{\omega_2}{\omega_1}$ 2. $\frac{z_1}{z_2}$ 3. $\frac{d_1}{d_2}$ 4. $\frac{\omega_1}{\omega_2}$

Вопросы	Варианты ответов	
1.Известно, что передаточное отношение передачи 0,5.	1. Мультипликатор	
К какому типу передачи относится это передача?	2. Редуктор	
	3. Вариатор	
	4. Правильный ответ не	
	приведен	



4.5 Расчетно-графическое задание

4.5.1. Перечень объектов контроля и оценки

Результаты обучения	основные показатели оценки результатов	
(освоенные умения,		
усвоенные знания)		
310 методику расчета	Правильная демонстрация методики расчета элементов	
элементов конструкций на	конструкций на прочность, жесткость и устойчивость при	
прочность, жесткость и	различных видах деформации, в зависимости от	
устойчивость при различных	назначения конструкций в соответствии с теорией	
видах деформации	сопротивления материалов	
V_2 проводить расчет и	Расчет, выбор необходимой методики в проектировании	
проектировать детали и	деталей и сборочных единиц общего назначения в	

сборочные единицы общего	соответствии с теорией сопротивления материалов
назначения	осуществлен корректно
V_5 производить расчеты	Определение вида деформации, типа расчета, подбор
элементов конструкций на	формул, проведение расчетов, анализ прочности деталей
прочность, жесткость и	выполнен правильно в соответствии с теорией
устойчивость	сопротивления материалов.
V_3 проводить сборочно-	Подбор инструментов, последовательность действий и
разборочные работы в	осуществление сборочно-разборочных работ в
соответствии с характером	соответствии с характером соединений деталей и
соединений деталей и	сборочных единиц выполнен правильно
сборочных единиц	

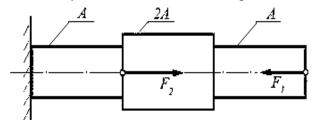
За верное решение задачи выставляется положительная оценка – 30 баллов.

Время на выполнение: 10 мин.

4.5.2.Текст задания

Вариант 1

Построить эпюру напряжений в ступенчатом круглом брусе, нагруженном продольными силами и указать на наиболее напряженный участок. Весом бруса пренебречь.



Исходные данные:

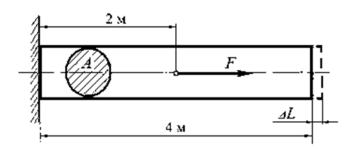
Силы:

 $F_1 = 100 \text{ kH};$ $F_2 = 400 \text{ kH};$

Площадь сечения бруса: $A = 0.1 \text{ м}^2$.

Вариант2

Определить величину растягивающей силы F, если известно, что под ее действием брус удлинился на величину ΔL .



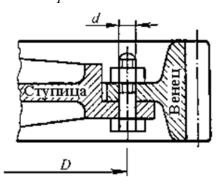
Исходные данные:

Удлинение бруса $\Delta L = 0.005$ мм; Модуль продольной упругости балки $E = 2.0 \times 10^5$ МПа;

Площадь сечения бруса $A = 0.01 \text{ м}^2$; Размеры бруса и точка приложения силы F приведены на схеме.

Вариант3

Определить касательные напряжения сдвига (среза), действующие в каждом из болтов при номинальной нагрузке. При расчете не учитывать ослабление стержня болта впадинами резьбы. Венец зубчатого колеса прикреплен к ступице болтовыми соединениями из шести болтов с гайками, размещенными равномерно по окружности диаметром D.



Исходные данные:

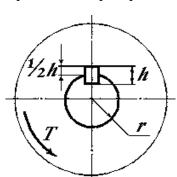
Номинальный крутящий момент на валу шестерни:

$$M\kappa p = 10 H_{M}$$
;

Диаметр окружности, на которой размещены болтовые соединения D = 0.4 м;

Диаметр стержня болта d = 10 мм.

Произвести проверочный расчет призматической шпонки на смятие.



Исходные данные:

Вращающий момент на валу T = 120 Hm;

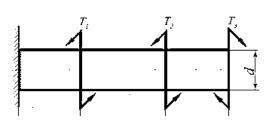
Pадиус сечения вала r = 30 мм;

Высота шпонки h = 6 мм; Рабочая длина шпонки lp = 30 мм;

Допускаемое напряжение на смятие $\lceil \sigma \rceil$ см = 200 Мпа м.

Вариант 5

Построить эпюру вращающих моментов для круглого однородного бруса, представленного на схеме. Указать наиболее нагруженный участок бруса и определить напряжение в его сечениях.



Исходные данные:

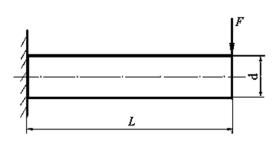
Вращающие моменты:

 $T1 = 150 \text{ Hm}; \quad T2 = 400 \text{ Hm}; \quad T3 = 50 \text{ Hm};$

Диаметр бруса d = 0.05 м.

Вариант 6

Определить максимальное нормальное напряжение, возникающее в сечении круглого бруса, расположенном рядом с жесткой заделкой, если к свободному концу бруса приложена поперечная сила F. Вес бруса не учитывать.



Исходные данные:

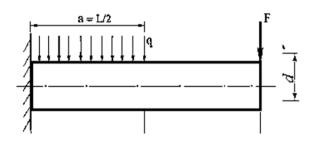
Поперечная сила $F = 1000 \ H;$

Длина бруса L = 5 м;

Диаметр бруса d = 0,1 м.

Вариант 7

Построить эпюру поперечных сил и изгибающих моментов, действующих на защемленный одним концом брус.



Исходные данные:

Поперечная сила F = 50 H;

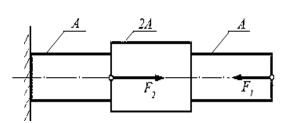
Распределенная нагрузка q = 10 H/м;

Длина бруса L = 12 м; Вес бруса не учитывать.

Вариант 8

Построить эпюру напряжений в ступенчатом круглом брусе, нагруженном продольными

силами и указать на наиболее напряженный участок. Весом бруса пренебречь.



Исходные данные:

Силы:

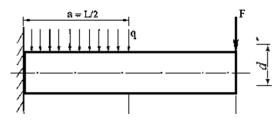
 $F_1 = 200 \text{kH};$

 $F_2 = 500 \text{kH};$

Площадь сечения бруса: $A = 0.2 \text{ м}^2$.

Вариант 9

Построить эпюру поперечных сил и изгибающих моментов, действующих на защемленный одним концом брус.



<u>Исходные данны</u>е:

Поперечная сила F = 60 H;

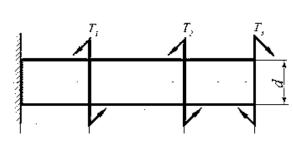
Распределенная нагрузка q = 10 H/м;

Длина бруса L = 14 м;

Вес бруса не учитывать.

Вариант 10

Построить эпюру вращающих моментов для круглого однородного бруса, представленного на схеме. Указать наиболее нагруженный участок бруса и определить напряжение в его сечениях.



Исходные данные:

Вращающие моменты:

T1 = 200 Hm;

T2 = 600 Hm;

T3 = 50 Hm;

Диаметр бруса d = 0.06 м.