

АННОТАЦИЯ К РАБОЧЕЙ ПРОГРАММЕ ДИСЦИПЛИНЫ «Теория механизмов и машин»

по основной профессиональной образовательной программе по направлению подготовки
15.03.05 «Конструкторско-технологическое обеспечение машиностроительных производств»
(уровень бакалавриата)

Направленность (профиль): Технологии, оборудование и автоматизация машиностроительных производств

Общий объем дисциплины – 4 з.е. (144 часов)

В результате освоения дисциплины обучающийся должен обладать следующими компетенциями:

- ПК-12: способность выполнять работы по диагностике состояния динамики объектов машиностроительных производств с использованием необходимых методов и средств анализа;
- ПК-4: способность участвовать в разработке проектов изделий машиностроения, средств технологического оснащения, автоматизации и диагностики машиностроительных производств, технологических процессов их изготовления и модернизации с учетом технологических, эксплуатационных, эстетических, экономических, управленческих параметров и использованием современных информационных технологий и вычислительной техники, а также выбирать эти средства и проводить диагностику объектов машиностроительных производств с применением необходимых методов и средств анализа;

Содержание дисциплины:

Дисциплина «Теория механизмов и машин» включает в себя следующие разделы:

Форма обучения заочная. Семестр 5.

Объем дисциплины в семестре – 2 з.е. (72 часов)

Форма промежуточной аттестации – Зачет

1. Структура и классификация механизмов.. Основные определения курса: звено, кинематическая пара, кинематическая цепь, механизм, машина. Структурный синтез механизмов. Структурная классификация механизмов. Структурная классификация механизмов. Разработка проектов изделий машиностроения с учетом эксплуатационных параметров. Методы диагностики объектов.

2. Кинематический анализ рычажных механизмов. Задачи и методы кинематического анализа и синтеза механизмов. Графический, аналитический и графоаналитический методы кинематического анализа механизмов Синтез рычажных механизмов по заданному закону движения ведомого звена, по коэффициенту изменения средней скорости, по положениям звеньев, по методу приближения функции. Методы оптимизации в синтезе механизмов с применением ЭВМ. Методы диагностики объектов машиностроительных производств с применением необходимых методов и средств анализа..

3. Силовой расчет механизмов. Задачи силового расчета механизмов. Классификация сил, действующих в машинах. Принцип кинетостатики, определение сил инерции звеньев. Условие статической определимости плоской кинематической цепи. Определение уравнивающей силы и уравнивающего момента с помощью рычага Н.Е. Жуковского. Задача об уравнивании механизмов и отдельных их звеньев. Нелинейные уравнения движения в механизмах. Колебания в рычажных механизмах. Вибрация. Динамическое гашение колебаний..

4. Исследование движения машины под действием приложенных сил.. Динамика приводов. Электропривод, гидропривод, пневмопривод механизмов. Выбор типа привода. Кинетическая энергия машины. Закон передачи работы при установившемся движении. Динамическая модель машины, приведение сил и масс в машине. Уравнения движения машины в энергетической и дифференциальной формах. Методы решения уравнений движения. Определение закона движения по диаграмме энергомасс. Регулирование периодических колебаний скорости в машинах. Коэффициент неравномерности, коэффициент динамичности. Определение момента инерции маховика. Определение основных размеров маховика. Методы диагностики состояния динамики объектов машиностроительных производств с использованием необходимых методов и средств анализа..

5. Уравновешивание механизмов.. Задача об уравновешивании механизмов и отдельных их звеньев. Уравновешивание роторов. Уравновешивание машин на фундаменте. Условия уравновешенности, полное и частичное уравновешивание, метод замещающих масс. Нелинейные уравнения движения в механизмах. Колебания в рычажных механизмах. Вибрационные транспортеры. Вибрация. Динамическое гашение колебаний. Методы диагностики состояния динамики объектов машиностроительных производств с использованием необходимых методов и средств анализа..

Форма обучения заочная. Семестр 6.

Объем дисциплины в семестре – 2 з.е. (72 часов)

Форма промежуточной аттестации – Экзамен

1. Регулирование периодических колебаний скорости в машинах.. Причины колебаний главного вала машины при установившемся движении. Коэффициент неравномерности, коэффициент динамичности. Влияние дополнительной массы на неравномерность хода машины. Определение момента инерции маховика по диаграмме энергомасс и по методу Н.И. Мерцалова, и приближенным методом. Определение основных размеров маховика. Определение коэффициента неравномерности хода машины по диаграмме энергомасс. Разработка проектов изделий машиностроения с учетом эксплуатационных параметров..

2. Кинематический анализ и синтез зубчатых механизмов.. Типы зубчатых механизмов. Основные элементы зубчатых колес. Определение передаточных отношений. Подбор чисел зубьев планетарных механизмов. Основная теорема о зацеплении (теорема Виллиса). Требования, предъявляемые к профилям зубьев колес. Эвольвентное зацепление. Методы изготовления зубчатых колес. Качественные показатели зацепления. Проектирование деталей и узлов изделий машиностроения с учетом технических и эксплуатационных параметров.

3. Синтез рычажных механизмов.. Синтез рычажных механизмов по заданному закону движения ведомого звена; по коэффициенту изменения средней скорости, используя структурный анализ механизма. Синтез механизмов по двум и трем положениям звеньев. Синтез направляющих механизмов. Методы оптимизации в синтезе механизмов с применением ЭВМ. Синтез механизмов по методу приближения функции..

4. Анализ и синтез кулачковых механизмов. Назначение и типы кулачковых механизмов. Кинематический анализ кулачковых механизмов. Типы законов движения толкателя. Синтез кулачковых механизмов. Построение профиля кулачка. Колебания в кулачковых механизмах..

Форма обучения очная. Семестр 3.

Объем дисциплины в семестре – 2 з.е. (72 часов)

Форма промежуточной аттестации – Зачет

1. Введение. Структура и классификация механизмов.. Основные определения курса: звено, кинематическая пара, кинематическая цепь, механизм, машина. Структурный синтез механизмов. Структурная классификация механизмов. Структурная классификация механизмов. Разработка проектов изделий машиностроения с учетом эксплуатационных параметров. Методы диагностики объектов.

2. Кинематический анализ рычажных механизмов.. Задачи и методы кинематического анализа и синтеза механизмов. Графический, аналитический и графоаналитический методы кинематического анализа механизмов. Синтез рычажных механизмов по заданному закону движения ведомого звена, по коэффициенту изменения средней скорости, по положениям звеньев, по методу приближения функции. Методы оптимизации в синтезе механизмов с применением ЭВМ..

3. Силовой расчет механизмов.. Задачи силового расчета механизмов. Классификация сил, действующих в машинах. Принцип кинетостатики, определение сил инерции звеньев. Условие статической определимости плоской кинематической цепи. Определение уравновешивающей силы и уравновешивающего момента с помощью рычага Н.Е. Жуковского. Задача об уравновешивании механизмов и отдельных их звеньев. Нелинейные уравнения движения в механизмах. Колебания в рычажных механизмах. Вибрация. Динамическое гашение колебаний..

4. Исследование движения машины под действием приложенных сил.. Динамика приводов. Электропривод, гидропривод, пневмопривод механизмов. Выбор типа привода. Кинетическая энергия машины. Закон передачи работы при установившемся движении. Динамическая модель

машины, приведение сил и масс в машине. Уравнения движения машины в энергетической и дифференциальной формах. Методы решения уравнений движения. Определение закона движения по диаграмме энергомасс. Регулирование периодических колебаний скорости в машинах. Коэффициент неравномерности, коэффициент динамичности. Определение момента инерции маховика. Определение основных размеров маховика..

5. Уравновешивание механизмов.. Задача об уравновешивании механизмов и отдельных их звеньев. Уравновешивание роторов. Уравновешивание машин на фундаменте. Условия уравновешенности, полное и частичное уравновешивание, метод замещающих масс. Нелинейные уравнения движения в механизмах. Колебания в рычажных механизмах. Вибрационные транспортеры. Вибрация. Динамическое гашение колебаний..

Форма обучения очная. Семестр 4.

Объем дисциплины в семестре – 2 з.е. (72 часов)

Форма промежуточной аттестации – Экзамен

1. Регулирование периодических колебаний скорости в машинах.. Причины колебаний главного вала машины при установившемся движении. Коэффициент неравномерности, коэффициент динамичности. Влияние дополнительной массы на неравномерность хода машины. Определение момента инерции маховика по диаграмме энергомасс и по методу Н.И. Мерцалова, и приближенным методом. Определение основных размеров маховика. Определение коэффициента неравномерности хода машины по диаграмме энергомасс. Разработка проектов изделий машиностроения с учетом эксплуатационных параметров..

2. Кинематический анализ и синтез зубчатых механизмов.. Типы зубчатых механизмов. Основные элементы зубчатых колес. Определение передаточных отношений. Подбор чисел зубьев планетарных механизмов. Основная теорема о зацеплении (теорема Виллиса). Требования, предъявляемые к профилям зубьев колес. Эвольвентное зацепление. Методы изготовления зубчатых колес. Качественные показатели зацепления.

3. Синтез рычажных механизмов.. Синтез рычажных механизмов по заданному закону движения ведомого звена; по коэффициенту изменения средней скорости, используя структурный анализ механизма Синтез механизмов по двум и трем положениям звеньев. Синтез направляющих механизмов. Методы оптимизации в синтезе механизмов с пм ЭВМ. Синтез механизмов по методу приближения функции..

4. Анализ и синтез кулачковых механизмов.. Назначение и типы кулачковых механизмов. Диагностика состояния динамики объектов машиностроительных производств с использованием необходимых методов и средств анализа. Кинематический анализ кулачковых механизмов с поступательно движущимся толкателем. Типы законов движения толкателя. Угол давления и его связь с основными размерами кулачкового механизма. Синтез кулачковых механизмов с поступательно движущимся роликовым и тарельчатым толкателем. Построение профиля кулачка. Колебания в кулачковых механизмах..

Разработал:

доцент

кафедры СиМ

И.А. Сорокина

доцент

кафедры СиМ

И.А. Сорокина

Проверил:

Декан ТФ

А.В. Сорокин