

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ  
ФЕДЕРАЦИИ  
федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего  
образования  
"САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
АЭРОКОСМИЧЕСКОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ"

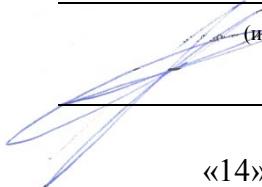
Кафедра № 1

УТВЕРЖДАЮ  
Руководитель направления

д.т.н., проф.

(должность, уч. степень, звание)

А.П. Ковалев

(инициалы, фамилия)  
  
(подпись)

«14» мая 2020 г

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА ДИСЦИПЛИНЫ

«Прикладная механика»  
(Наименование дисциплины)

Код направления подготовки/ специальности	25.03.01
Наименование направления подготовки/ специальности	Техническая эксплуатация летательных аппаратов и двигателей
Наименование направленности	Эксплуатация и испытания авиационной и космической техники
Форма обучения	очная

Санкт-Петербург– 2020

Лист согласования рабочей программы дисциплины

Программу составил (а)

стар. преп., к.т.н  
(должность, уч. Степень, звание)

14.05.2020  
(подпись, дата)

Е.Э. Аман  
(инициалы, фамилия)

Программа одобрена на заседании кафедры № 1  
«14» мая 2020 г, протокол № 5/1

Заведующий кафедрой № 1

д.ф.-м.н., доц.  
(уч. Степень, звание)

14.05.2020  
(подпись, дата)

А.О. Смирнов  
(инициалы, фамилия)

Ответственный за ОП ВО 25.03.01(01)

доц., к.т.н.  
(должность, уч. Степень, звание)

14.05.2020  
(подпись, дата)

С.Г. Бурлуцкий  
(инициалы, фамилия)

Заместитель директора института №1 по методической работе

ассистент  
(должность, уч. степень, звание)

14.05.2020  
(подпись, дата)

В.Е. Таратун  
(инициалы, фамилия)

## Аннотация

Дисциплина «Прикладная механика» входит в образовательную программу высшего образования по направлению подготовки/ специальности 25.03.01 «Техническая эксплуатация летательных аппаратов и двигателей» направленности «Эксплуатация и испытания авиационной и космической техники». Дисциплина реализуется кафедрой «№1».

Дисциплина нацелена на формирование у выпускника следующих компетенций:

ОПК-3 «Способен применять теорию технической эксплуатации, основы конструкции и систем воздушных судов, электрических и электронных источников питания приборного оборудования и систем индикации воздушных судов, систем управления воздушным судном и бортовых систем навигационного и связного оборудования»

ОПК-5 «Способен применять современные средства выполнения и редактирования изображений и чертежей и подготовки конструкторско-технологической документации»

ОПК-6 «Способен применять основные методы анализа современных тенденций развития материалов, технологий их производства и авиационной техники в своей профессиональной деятельности»

Содержание дисциплины «Прикладная механика» охватывает круг вопросов, связанных с предметной областью решения профессиональных задач расчета, проектирования и конструирования механических и электромеханических элементов и устройств, используемых в изделиях авиационной и космической техники. Формирование базовых знаний по расчету, проектированию и конструированию механических и электромеханических элементов и устройств основано на изучении студентами основных понятий и законов механики в приложении к вопросам оптимального построения структурных и кинематических схем механизмов, расчета на прочность и жесткость деталей и узлов механизмов, оптимизации конструктивных параметров и проектирования механизмов..

Преподавание дисциплины предусматривает следующие формы организации учебного процесса: *лекции, практические занятия, самостоятельная работа обучающегося, курсовое проектирование*

Программой дисциплины предусмотрены следующие виды контроля: текущий контроль успеваемости, промежуточная аттестация в форме экзамена.

Общая трудоемкость освоения дисциплины составляет 4 зачетных единицы, 144 часа.

Язык обучения по дисциплине «русский»

## 1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине

### 1.1. Цели преподавания дисциплины

Цель преподавания дисциплины состоит в формировании базовых знаний по расчету, проектированию и конструированию механических и электромеханических элементов и устройств, изучении методов моделирования, конструирования и проектирования, исследования и оптимизации параметров и конструкций механических и электромеханических элементов и устройств, используемых в изделиях авиационной и космической техники.

1.2. Дисциплина входит в состав обязательной части образовательной программы высшего образования (далее – ОП ВО).

1.3. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения ОП ВО.

В результате изучения дисциплины обучающийся должен обладать следующими компетенциями или их частями. Компетенции и индикаторы их достижения приведены в таблице 1.

Таблица 1 – Перечень компетенций и индикаторов их достижения

Категория (группа) компетенции	Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения компетенции
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-3 Способен применять теорию технической эксплуатации, основы конструкции и систем воздушных судов, электрических и электронных источников питания приборного оборудования и систем индикации воздушных судов, систем управления воздушным судном и бортовых систем навигационного и связного оборудования	ОПК-3.3.1 знать методы диагностики и оценки технического состояния авиационной техники в различных условиях эксплуатации; методы расчетов по данным эксплуатационных наблюдений показателей надежности, нормативных значений обобщенных показателей эксплуатационной технологичности с выбором рациональных стратегий технического обслуживания воздушных судов; методы контроля статической и динамической прочности элементов авиационных конструкций; методики оценивания по различным критериям технического состояния систем воздушных судов, включая системы управления, электронные и цифровые системы летательного аппарата и силовой установки
Общепрофессиональные компетенции	ОПК-5 Способен применять современные средства выполнения и редактирования изображений и чертежей и подготовки конструкторско-технологической	ОПК-5.У.2 уметь проектировать детали, узлы и механизмы с составлением проектно-конструкторской документации в машинной графике стандартных средств автоматизации ОПК-5.В.3 владеть проектированием деталей, узлов и механизмов с составлением проектно-конструкторской документации с использованием методов машинной графики стандартных средств автоматизации













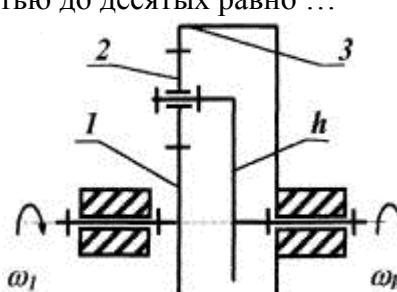
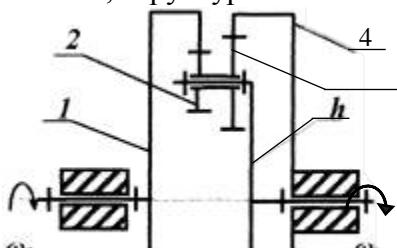


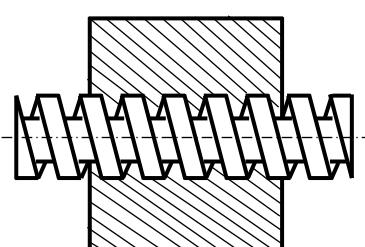


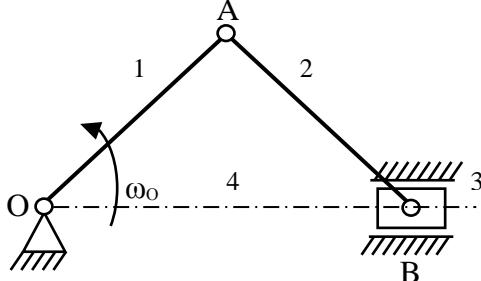






	<p>скорости вращения червяка, ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– уменьшится вдвое</li> <li>– увеличится вдвое</li> <li>– увеличится втрой</li> <li>– не изменится</li> </ul>
5	<p>Если <math>z_1=20</math>, <math>z_2=10</math>, <math>z_3=40</math>, то передаточное отношение планетарного редуктора с точностью до десятых равно ...</p>  <ul style="list-style-type: none"> <li>– 3</li> <li>– 1</li> <li>– 5</li> <li>– 4</li> <li>– 2</li> </ul>
6	<p>Круглая гладкая ось постоянного поперечного сечения диаметром <math>d=100\text{мм}</math> нагружена изгибающим моментом <math>M=10000\text{ Нм}</math>. Если предел текучести материала <math>\sigma_t=200\text{МПа}</math>, то ее запас прочности равен ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– 3</li> <li>– 4</li> <li>– 1,5</li> <li>– 2</li> </ul>
7	<p>Предел текучести материала сварной конструкции <math>\sigma_t=210\text{МПа}</math>. Если сварка автоматическая, то допускаемое напряжение для расчета на растяжение рекомендуется назначить ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– 140 МПа</li> <li>– 210 МПа</li> <li>– 280 МПа</li> <li>– 70 МПа</li> </ul>
8	<p>Концентраторы напряжений при работе вала ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– снижают вибрации</li> <li>– повышают статическую прочность</li> <li>– снижают сопротивление усталости</li> <li>– повышают допускаемые напряжения</li> </ul>
9	<p>Механизм, структурная схема которого показана на рисунке, относится к</p>  <ul style="list-style-type: none"> <li>– стержневым</li> <li>– планетарным</li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>– винтовым</li> <li>– волновым</li> </ul>
10	<p>Подшипник скольжения, в котором подъемная сила в масляном слое возникает в результате относительного движения рабочих поверхностей, является ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– гидродинамическим</li> <li>– гидростатическим</li> <li>– полужидкостным</li> <li>– полустатическим</li> </ul>
11	<p>Межосевое расстояние <math>a</math> для прямозубых колес с внешним зацеплением без смещения исходного контура с числами зубьев <math>z</math> и модулем <math>m</math> равно ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– <math>a=m(z_1+z_2)</math></li> <li>– <math>a=2m(z_1+z_2)</math></li> <li>– <math>a=\frac{m(z_1-z_2)}{2}</math></li> <li>– <math>a=\frac{m(z_1+z_2)}{2}</math></li> </ul>
12	<p>Передачами, к основным характеристикам которых относятся высокая нагрузочная способность, большая долговечность и надежность, высокий КПД, постоянство передаточного отношения являются ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– червячные</li> <li>– зубчатые</li> <li>– цепные</li> <li>– фрикционные</li> </ul>
13	<p>Расчетная механическая мощность двигателя редуктора, работающего в режиме <math>\omega_{\text{вых}}=\text{const}</math> без реверса, <math>N_{\text{д}}^{\text{расч}} = 11 \text{ Вт}</math>. По какой механической мощности следует выбирать из каталога двигатель</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– 9 Вт</li> <li>– 11 Вт</li> <li>– 13,8 Вт</li> <li>– 16 Вт</li> </ul>
14	<p>Степень подвижности плоского механизма определяется по формуле Чебышева ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– <math>W=3n-2P_5-1P_4</math></li> <li>– <math>W=3n-2P_5+1P_4</math></li> <li>– <math>W=6n-2P_5-1P_4</math></li> <li>– <math>W=6n+2P_5-1P_4</math></li> </ul>
15	<p>Класс кинематической пары, приведенной на рисунке, равен ...</p>  <ul style="list-style-type: none"> <li>– 1</li> <li>– 2</li> <li>– 5</li> <li>– 4</li> <li>– 3</li> </ul>

16	Основным достоинством соединения призматической шпонкой является ... – большая жесткость – высокая точность – простота конструкции – большая прочность
17	Шпонка может передавать большую нагрузку, если детали по цилиндрической поверхности соединены ... – с зазором – с натягом – по переходной посадке – с перекосом
18	Предохранительная муфта, обладающая наибольшей точностью срабатывания при перегрузке и исключающая ее повторение, это муфта ... – фрикционная – с разрушающимся элементом – кулачковая – шариковая
19	Межосевое расстояние червячной передачи при $q=10$ , $m=8$ мм, $z_1=1$ , $u=40$ равно ... – 280 мм – 200 мм – 220 мм – 160 мм
20	Уплотнительные устройства подшипниковых узлов применяются для ... – снижения стоимости конструкции – защиты валов от изнашивания – повышения мощности – защиты от загрязнения извне и предотвращения вытекания смазки
21	Степень подвижности механизма $W$ равна ...  <ul style="list-style-type: none"><li>– <math>W=2</math></li><li>– <math>W=0</math></li><li>– <math>W=1</math></li><li>– <math>W=3</math></li></ul>
22	Если $Z_1=20$ , $Z_2=30$ , $Z_3=18$ , $Z_4=40$ , $Z_5=36$ , $Z_6=20$ , $Z_7=60$ , то передаточное отношение редуктора с развернутой кинематической цепью с точностью до десятых равно ...

	<p style="text-align: center;">     – 3      – 9      – 8      – 5   </p>
23	<p>Модуль косозубой цилиндрической передачи рассчитывается на контактную прочность по формуле ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– <math>m \geq \sqrt[3]{\left(\frac{2380 K_E}{z_k [\tau]_k}\right)^2 \frac{U+1}{\Psi} [M_k]_p}</math></li> <li>– <math>m_s \geq \sqrt[3]{\left(\frac{1675}{z_{ck} [\tau]_{ck}}\right)^2 \frac{\cos \gamma}{q} [M_{ck}]_p}</math></li> <li>– <math>m_n \geq \sqrt[3]{\left(\frac{1925 \cos^2 \beta K_E}{z_k [\tau]_k}\right)^2 \frac{U+1}{\Psi} [M_k]_p}</math></li> <li>– <math>m_{cp} \geq \sqrt[3]{\left(\frac{2380 K_E}{z_k [\tau]_k}\right)^2 \frac{\sqrt{U^2+1}}{\Psi} [M_k]_p}</math></li> </ul>
24	<p>При частотах вращения, превышающих 100000 об/мин, может быть использована только ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– коническая передача</li> <li>– планетарная передача</li> <li>– червячная передача</li> <li>– рядовая цилиндрическая передача</li> </ul>
25	<p>Сварные угловые швы рассчитывают на прочность ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– по одному из катетов</li> <li>– по толщине детали</li> <li>– по длине шва</li> <li>– по биссектрисе прямого угла</li> </ul>
26	<p>Предохранительная муфта с разрушающимся элементом при перегрузке срабатывает так ...</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>– срезается предохранительный элемент</li> <li>– изгибается предохранительный элемент</li> <li>– разрывается по шпоночной канавке полумуфты</li> <li>– закручивается шпонка</li> </ul>
27	<p>Укажите правильный вид расчетной формулы для предварительного определения диаметра вала <math>d</math>, нагруженного вращающим моментом <math>M</math>, где <math>[\tau]</math> – допускаемое</p>

	напряжение при кручении ... – $d = \sqrt[3]{\frac{M}{0,2[\tau]}}$ – $d = \sqrt{\frac{M}{0,2[\tau]}}$ – $d = \sqrt{\frac{M^3}{0,2[\tau]}}$ – $d = \sqrt[3]{M(0,1[\tau])}$
28	В клепаном соединении двух одинаковых листов толщиной $\delta_1= \delta_2=3$ мм поставлены 4 заклепки диаметром $d=6,5$ мм. При нагрузке усилием $P=10$ кН напряжения смятия $\sigma_{cm}$ в заклепках будут равны ... – $\sigma_{cm}=198$ МПа – $\sigma_{cm}=128$ МПа – $\sigma_{cm}=171$ МПа – $\sigma_{cm}=142$ МПа
29	Условие соосности соосной цилиндрической передачи при равенстве модулей всех ступеней рассчитывается по выражению ... – $(z_1+z_2)=(z_3+z_4)=\dots=(z_{n-1}+z_n)$ – $(z_1-z_2)=(z_3-z_4)=\dots=(z_{n-1}-z_n)$ – $(z_1+z_2) - (z_3+z_4) - \dots - (z_{n-1}+z_n)=0$ – $(2z_1+z_2)=(2z_3+z_4)=\dots=(2z_{n-1}+z_n)$
30	Для закрепления внутренних колец подшипников на валах применяют ... – сварку – клинья – заплечик вала, стопорные кольца – шпоночные канавки, шайбы пружинные
31	Передаточное отношение механизма, преобразующего вращательное движение в поступательное, рассчитывается по формуле ... – $U = \frac{\omega_{вх}}{\omega_{вых}}$ – $U = \frac{\omega_{вх}}{V_{вых}}$ – $U = \frac{V_{вх}}{\omega_{вых}}$ – $U = \frac{V_{вх}}{V_{вых}}$
32	Условие проверки подшипника качения по статической грузоподъемности $C_0$ , если его эквивалентная статическая нагрузка $P_0$ , записывается так ... – $0,5 \cdot P_0 = C_0$ – $P_0 \leq C_0$ – $P_0 \geq C_0$ – $P_0 \geq 0,5 \cdot C_0$
33	Механическая передача, обладающая возможностью передачи вращения в

	герметизированное пространство, это ... – червячная – планетарная – волновая – фрикционная
34	Критерием работоспособности соединения стандартной призматической шпонкой является прочность по напряжениям ... – смятия – растяжения – изгиба – среза
35	По сравнению с другими зубчатыми передачами волновые имеют ... – больший КПД, массу и размеры – меньший нагрев, меньшие передаточные числа – меньшие массу, габариты и шум, более высокую кинематическую точность
36	Наивысшим КПД обладает передача – цепная – ременная – червячная – зубчатая
37	Степень подвижности пространственного механизма определяется по формуле Малышева ... – $W=3n-2P_5-1P_4$ – $W=6n-2P_5-1P_4$ – $W=6n+2P_5-1P_4$ – $W=6n-5P_5-4P_4-3P_3-2P_2-1P_1$
38	Крутящие (вращающие) моменты на выходе $M_{\text{вых}}$ и входе $M_{\text{вх}}$ зубчатой передачи связаны соотношением ... – $M_{\text{вых}}=M_{\text{вх}} \cdot \eta_{\Sigma} \cdot U_{\Sigma}$ – $M_{\text{вх}}=M_{\text{вых}} \cdot \eta_{\Sigma} \cdot U_{\Sigma}$ – $M_{\text{вых}}=M_{\text{вх}} \cdot \eta_{\Sigma}$ – $M_{\text{вых}}=M_{\text{вх}} \cdot U_{\Sigma}$
39	Материал БрА9Ж4 рекомендуется использовать для ... – венца червячного колеса – червяка – ступицы червячного колеса – изготовления червячного колеса целиком
40	Для соединения несоосных валов используют муфты ... – сцепные – не компенсирующие или «глухие» – предохранительные – компенсирующие

Перечень тем контрольных работ по дисциплине обучающихся заочной формы обучения, представлены в таблице 19.

Таблица 19 – Перечень контрольных работ

№ п/п	Перечень контрольных работ
-------	----------------------------







Имеются экземпляры в отделах: фонд учебного корпуса Гастелло (27), студ. отдел (БМ) (5).

2. 621.83 Р 24 Расчет и проектирование волновых и планетарных редукторов: методические указания к выполнению курсовой работы/ А.И. Скалон, И.Н. Лукьяненко и др.; С.-Петерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. – СПб.: Изд-во ГУАП, 2016. – 54 с. Имеются экземпляры в отделах: фонд учебного корпуса Гастелло (27), студ. отдел (БМ) (3).

3. 539 О-60 Опалихина, О.В. Расчеты на прочность и жесткость элементов конструкций/ О. В. Опалихина ; С.-Петерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - СПб. : Изд-во ГУАП, 2016. - 98 с. Имеются экземпляры в отделах: фонд учебного корпуса Гастелло (21), студ. отдел (БМ) (3).

4. 621.8 О-60 Опалихина, О.В. Расчет и проектирование механических устройств и их элементов/О. В. Опалихина; С.-Петерб. гос. ун-т аэрокосм. приборостроения. - СПб.: Изд-во ГУАП, 2018. – 86 с. Имеются экземпляры в отделах: фонд учебного корпуса Гастелло (7).

#### 11.4. Методические указания для обучающихся по прохождению самостоятельной работы

В ходе выполнения самостоятельной работы, обучающийся выполняет работу по заданию и при методическом руководстве преподавателя, но без его непосредственного участия.

Для обучающихся по заочной форме обучения, самостоятельная работа может включать в себя контрольную работу.

В процессе выполнения самостоятельной работы, у обучающегося формируется целесообразное планирование рабочего времени, которое позволяет им развивать умения и навыки в усвоении и систематизации приобретаемых знаний, обеспечивает высокий уровень успеваемости в период обучения, помогает получить навыки повышения профессионального уровня.

Методическими материалами, направляющими самостоятельную работу обучающихся являются:

- учебно-методический материал по дисциплине;
- методические указания по выполнению контрольных работ (для обучающихся по заочной форме обучения).

В ходе выполнения самостоятельной работы обучающийся изучает теоретический материал дисциплины, решает типовые задачи и задания курсовой работы, размещенные в ИСО ГУАП: <http://pro.guap.ru/>, <https://lms.guap.ru/>.

#### 11.5. Методические указания для обучающихся по прохождению текущего контроля успеваемости.

Текущий контроль успеваемости предусматривает контроль качества знаний обучающихся, осуществляемого в течение семестра с целью оценивания хода освоения дисциплины.

Текущий контроль успеваемости обучающихся проводится в соответствии с СТО ГУАП СМК 3.76 «Положение о текущем контроле успеваемости и промежуточной аттестации студентов и аспирантов ГУАП, обучающихся по образовательным программам высшего образования».

По дисциплине «Прикладная механика» предусматриваются следующие возможные методы текущего контроля успеваемости обучающихся:

- устный опрос на занятиях;
- защита курсовых работ;
- тестирование.

## 11.6. Методические указания для обучающихся по прохождению промежуточной аттестации.

Промежуточная аттестация обучающихся предусматривает оценивание промежуточных и окончательных результатов обучения по дисциплине. В соответствии с СТО ГУАП СМК 3.76 «Положение о текущем контроле успеваемости и промежуточной аттестации студентов и аспирантов ГУАП, обучающихся по образовательным программам высшего образования» она включает в себя:

– экзамен – форма оценки знаний, полученных обучающимся в процессе изучения всей дисциплины или ее части, навыков самостоятельной работы, способности применять их для решения практических задач. Экзамен, как правило, проводится в период экзаменационной сессии и завершается аттестационной оценкой «отлично», «хорошо», «удовлетворительно», «неудовлетворительно».

Вариантом промежуточной аттестации наряду с устным экзаменом по прикладной механике может быть письменное тестирование.

Лист внесения изменений в рабочую программу дисциплины

Дата внесения изменений и дополнений. Подпись внесшего изменения	Содержание изменений и дополнений	Дата и № протокола заседания кафедры	Подпись зав. кафедрой