

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
"РЯЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ РАДИОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМЕНИ В.Ф. УТКИНА"**

СОГЛАСОВАНО
Зав. выпускающей кафедры

УТВЕРЖДАЮ

Теоретическая механика
рабочая программа дисциплины (модуля)

Закреплена за кафедрой **Промышленной электроники**

Учебный план 11.03.03_24_00.plx
11.03.03 Конструирование и технология электронных средств

Квалификация **бакалавр**

Форма обучения **очная**

Общая трудоемкость **3 ЗЕТ**

Распределение часов дисциплины по семестрам

Семестр (<Курс>.<Семестр на курсе>)	5 (3.1)		Итого	
Неделя	16			
Вид занятий	УП	РП	УП	РП
Лекции	24	24	24	24
Практические	24	24	24	24
Иная контактная работа	0,25	0,25	0,25	0,25
Итого ауд.	48,25	48,25	48,25	48,25
Контактная работа	48,25	48,25	48,25	48,25
Сам. работа	51	51	51	51
Часы на контроль	8,75	8,75	8,75	8,75
Итого	108	108	108	108

г. Рязань

Программу составил(и):

д. физ-мат.н., проф., Трубицын Андрей Афанасьевич

Рабочая программа дисциплины

Теоретическая механика

разработана в соответствии с ФГОС ВО:

ФГОС ВО - бакалавриат по направлению подготовки 11.03.03 Конструирование и технология электронных средств (приказ Минобрнауки России от 19.09.2017 г. № 928)

составлена на основании учебного плана:

11.03.03 Конструирование и технология электронных средств

утвержденного учёным советом вуза от 26.01.2024 протокол № 8.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

Промышленной электроники

Протокол от 16.05.2024 г. № 11

Срок действия программы: 2024-2028 уч.г.

Зав. кафедрой Круглов Сергей Александрович

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2025-2026 учебном году на заседании кафедры
Промышленной электроники

Протокол от _____ 2025 г. № ____

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2026-2027 учебном году на заседании кафедры
Промышленной электроники

Протокол от _____ 2026 г. № ____

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2027-2028 учебном году на заседании кафедры
Промышленной электроники

Протокол от _____ 2027 г. № ____

Зав. кафедрой _____

Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2028-2029 учебном году на заседании кафедры

Промышленной электроники

Протокол от _____ 2028 г. № ____

Зав. кафедрой _____

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)	
1.1	Целью освоения дисциплины «Теоретическая механика» является изучение методов решения задач статики равновесия тел.
1.2	Задачи дисциплины:
1.3	- получение знаний о методах одного из основных разделов теоретической механики - статики;
1.4	- приобретение практических навыков в применении методов теоретической механики к решению задач равновесия тел.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ) В СТРУКТУРЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЙ ПРОГРАММЫ	
Цикл (раздел) ОП:	Б1.В
2.1	Требования к предварительной подготовке обучающегося:
2.2	Дисциплины (модули) и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:
2.2.1	Производственная практика
2.2.2	Конструирование и технология электронных средств на базе программируемых БИС
2.2.3	Автоматизация систем управления внешними исполнительными устройствами
2.2.4	Выполнение и защита выпускной квалификационной работы
2.2.5	Микропроцессоры и микроконтроллеры
2.2.6	Преддипломная практика
2.2.7	Современные микропроцессорные системы

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)	
ПК-2: Способен выполнять обработку результатов измерений и испытаний опытных образцов изделий "система в корпусе"	
ПК-2.2. Выполняет расчет деталей БА КА по геометрическим параметрам	
Знать как проводить расчет деталей БА КА по геометрическим параметрам Уметь рассчитывать детали БА КА по геометрическим параметрам Владеть методами расчета деталей БА КА по геометрическим параметрам	

В результате освоения дисциплины (модуля) обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	выполнение обработки результатов измерений и испытаний опытных образцов изделий "система в корпусе"
3.2	Уметь:
3.2.1	выполнять обработку результатов измерений и испытаний опытных образцов изделий "система в корпусе"
3.3	Владеть:
3.3.1	выполнения обработки результатов измерений и испытаний опытных образцов изделий "система в корпусе"

4. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)						
Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Компетенции	Литература	Форма контроля
	Раздел 1. Силы и системы сил. Аксиомы статики					
1.1	Понятие силы. Эквивалентная система сил. Равнодействующая сила. Сходящаяся система сил. Система параллельных сил. Система произвольно расположенных сил. Первая аксиома. /Тема/	5	0			
1.2	Понятие силы. Эквивалентная система сил. Равнодействующая сила. Сходящаяся система сил. Система параллельных сил. Система произвольно расположенных сил. Первая аксиома. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы

1.3	Понятие силы. Эквивалентная система сил. Равнодействующая сила. Сходящаяся система сил. Система параллельных сил. Система произвольно расположенных сил. Первая аксиома. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 1 Э1	Отчёт
1.4	/ИКР/	5	0,25	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 2 Э1	Вопросы к зачёту
1.5	Понятие силы. Эквивалентная система сил. Равнодействующая сила. Сходящаяся система сил. Система параллельных сил. Система произвольно расположенных сил. Первая аксиома. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
1.6	Понятие силы. Эквивалентная система сил. Равнодействующая сила. Сходящаяся система сил. Система параллельных сил. Система произвольно расположенных сил. Первая аксиома. /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 2 Э1	Устный опрос
1.7	Вторая аксиома. Третья аксиома (закон параллелограмма сил). Четвертая аксиома (аксиома равенства действия и противодействия). Пятая аксиома (аксиома отвердевания). Шестая аксиома (аксиома освобождения от связей). /Тема/	5	0			
1.8	Вторая аксиома. Третья аксиома (закон параллелограмма сил). Четвертая аксиома (аксиома равенства действия и противодействия). Пятая аксиома (аксиома отвердевания). Шестая аксиома (аксиома освобождения от связей). /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
1.9	Вторая аксиома. Третья аксиома (закон параллелограмма сил). Четвертая аксиома (аксиома равенства действия и противодействия). Пятая аксиома (аксиома отвердевания). Шестая аксиома (аксиома освобождения от связей). /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
1.10	Вторая аксиома. Третья аксиома (закон параллелограмма сил). Четвертая аксиома (аксиома равенства действия и противодействия). Пятая аксиома (аксиома отвердевания). Шестая аксиома (аксиома освобождения от связей). /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
1.11	Вторая аксиома. Третья аксиома (закон параллелограмма сил). Четвертая аксиома (аксиома равенства действия и противодействия). Пятая аксиома (аксиома отвердевания). Шестая аксиома (аксиома освобождения от связей). /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
	Раздел 2. Типы связей и их реакции.					
2.1	Понятие связи. Реакция связи. /Тема/	5	0			
2.2	Понятие связи. Реакция связи. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
2.3	Понятие связи. Реакция связи. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 1 Э1	Отчёт
2.4	Понятие связи. Реакция связи. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.1Л3. 1 Э1	Устный опрос

2.5	Понятие связи. Реакция связи. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
2.6	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Тема/	5	0			
2.7	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 2 Э1	Контрольные вопросы
2.8	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 2 Э1	Отчёт
2.9	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
2.10	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 2 Э1	Устный опрос
	Раздел 3. Момент силы относительно неподвижного центра. Момент силы относительно оси. Момент пары сил.					
3.1	Понятие момента силы относительно неподвижного центра. Свойства момента силы относительно неподвижного центра. Вычисление момента силы относительно неподвижного центра. Понятие момента силы относительно оси. /Тема/	5	0			
3.2	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 2	Контрольные вопросы
3.3	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1	Отчёт

3.4	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1	Устный опрос
3.5	Типы связей - гладкая неподвижная поверхность; гибкая, нерастяжимая нить; неподвижный цилиндрический шарнир; подвижный цилиндрический шарнир; сферический шарнир; подпятник; стержневые конструкции; жесткая заделка. Классификация связей. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
3.6	Свойства момента силы относительно оси. Три способа вычисления момента силы относительно оси. Определение пары сил. Свойства момента пары сил. Сложение пар сил в пространстве. Лемма о параллельном переносе силы. /Тема/	5	0			
3.7	Свойства момента силы относительно оси. Три способа вычисления момента силы относительно оси. Определение пары сил. Свойства момента пары сил. Сложение пар сил в пространстве. Лемма о параллельном переносе силы. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1	Контрольные вопросы
3.8	Свойства момента силы относительно оси. Три способа вычисления момента силы относительно оси. Определение пары сил. Свойства момента пары сил. Сложение пар сил в пространстве. Лемма о параллельном переносе силы. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1	Отчёт
3.9	Свойства момента силы относительно оси. Три способа вычисления момента силы относительно оси. Определение пары сил. Свойства момента пары сил. Сложение пар сил в пространстве. Лемма о параллельном переносе силы. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
3.10	Свойства момента силы относительно оси. Три способа вычисления момента силы относительно оси. Определение пары сил. Свойства момента пары сил. Сложение пар сил в пространстве. Лемма о параллельном переносе силы. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1	Устный опрос
	Раздел 4. Лемма Пуансо (приведение силы к заданному центру). Основная (центральная) теорема статики.					
4.1	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Тема/	5	0			
4.2	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
4.3	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
4.4	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
4.5	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту

4.6	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Тема/	5	0			
4.7	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
4.8	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
4.9	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
4.10	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
	Раздел 5. Условия равновесия системы сил.					
5.1	Условия равновесия произвольной пространственной системы сил, плоской системы сил. Условия равновесия пространственной системы сходящихся сил, плоской системы сходящихся сил. /Тема/	5	0			
5.2	Условия равновесия произвольной пространственной системы сил, плоской системы сил. Условия равновесия пространственной системы сходящихся сил, плоской системы сходящихся сил. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
5.3	Условия равновесия произвольной пространственной системы сил, плоской системы сил. Условия равновесия пространственной системы сходящихся сил, плоской системы сходящихся сил. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
5.4	Условия равновесия произвольной пространственной системы сил, плоской системы сил. Условия равновесия пространственной системы сходящихся сил, плоской системы сходящихся сил. /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
5.5	Условия равновесия произвольной пространственной системы сил, плоской системы сил. Условия равновесия пространственной системы сходящихся сил, плоской системы сходящихся сил. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
5.6	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Тема/	5	0			
5.7	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
5.8	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
5.9	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Ср/	5	4,5	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
5.10	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Зачёт/	5	0,7	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
	Раздел 6. Центр приведения системы сил					

6.1	Изменение главного вектора и главного момента с изменением центра приведения. Инварианты системы сил. Теорема Вариньона. Центр параллельных сил. Нахождение центра приведенных сил. /Тема/	5	0			
6.2	Изменение главного вектора и главного момента с изменением центра приведения. Инварианты системы сил. Теорема Вариньона. Центр параллельных сил. Нахождение центра приведенных сил. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
6.3	Изменение главного вектора и главного момента с изменением центра приведения. Инварианты системы сил. Теорема Вариньона. Центр параллельных сил. Нахождение центра приведенных сил. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
6.4	Изменение главного вектора и главного момента с изменением центра приведения. Инварианты системы сил. Теорема Вариньона. Центр параллельных сил. Нахождение центра приведенных сил. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
6.5	Изменение главного вектора и главного момента с изменением центра приведения. Инварианты системы сил. Теорема Вариньона. Центр параллельных сил. Нахождение центра приведенных сил. /Зачёт/	5	0,75	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту
6.6	Частные случаи равновесия твердого тела: тело с двумя закрепленными точками, тело с одной закрепленной точкой. Центр тяжести. Определение положения центра тяжести. Центр тяжести однородного тела. Методы определения центров тяжести составных тел, простейших фигур. /Тема/	5	0			
6.7	Частные случаи равновесия твердого тела: тело с двумя закрепленными точками, тело с одной закрепленной точкой. Центр тяжести. Определение положения центра тяжести. Центр тяжести однородного тела. Методы определения центров тяжести составных тел, простейших фигур. /Лек/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Контрольные вопросы
6.8	Частные случаи равновесия твердого тела: тело с двумя закрепленными точками, тело с одной закрепленной точкой. Центр тяжести. Определение положения центра тяжести. Центр тяжести однородного тела. Методы определения центров тяжести составных тел, простейших фигур. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Отчёт
6.9	Частные случаи равновесия твердого тела: тело с двумя закрепленными точками, тело с одной закрепленной точкой. Центр тяжести. Определение положения центра тяжести. Центр тяжести однородного тела. Методы определения центров тяжести составных тел, простейших фигур. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1 Л1.2Л2.2Л3. 1 Э1	Устный опрос
6.10	Частные случаи равновесия твердого тела: тело с двумя закрепленными точками, тело с одной закрепленной точкой. Центр тяжести. Определение положения центра тяжести. Центр тяжести однородного тела. Методы определения центров тяжести составных тел, простейших фигур. /Зачёт/	5	1	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.2	Вопросы к зачёту

5. ОЦЕНОЧНЫЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

«Оценочные материалы приведены в приложении к рабочей программе дисциплины (см. документ «Оценочные

материалы по дисциплине «Теоретическая механика»»)

6. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)**6.1. Рекомендуемая литература****6.1.1. Основная литература**

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/название ЭБС
Л1.1	Антонов В. И.	Теоретическая механика (статика) : конспект лекций и содержание практических занятий	Москва: Московский государственный строительный университет, ЭБС АСВ, 2013, 84 с.	2227-8397, http://www.iprbookshop.ru/23750.html
Л1.2	Диевский В. А.	Теоретическая механика : учебник для вузов	Санкт-Петербург: Лань, 2023, 348 с.	978-5-507-48273-3, https://e.lanbook.com/book/346016

6.1.2. Дополнительная литература

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/название ЭБС
Л2.1	Кидакоев А. М., Шайлиев Р. Ш.	Теоретическая механика : учебно-методическое пособие для тестового контроля	Черкесск: Северо-Кавказская государственная гуманитарно-технологическая академия, 2014, 59 с.	2227-8397, http://www.iprbookshop.ru/27238.html
Л2.2	Шинкин В. Н.	Теоретическая механика. Статика и кинематика : курс лекций	Москва: Издательский Дом МИСиС, 2008, 85 с.	2227-8397, http://www.iprbookshop.ru/56204.html

6.1.3. Методические разработки

№	Авторы, составители	Заглавие	Издательство, год	Количество/название ЭБС
Л3.1	Нестеренко В.И., Горелов В.А., Янкелиович В.К.	Теоретическая механика (статика и кинематика) : Метод. указ. к практ. занятиям и расчетно-граф. раб.	Рязань, 2000, 52с.	, 1
Л3.2	Нестеренко В.И., Горелов В.А., Янкелиович В.К.	Теоретическая механика (статика и кинематика) : Метод. указ. к практ. занятиям и расчет.-граф. работам	Рязань, 2000, 52с.	, 1

6.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Теоретическая механика [Электронный ресурс]
----	---

6.3 Перечень программного обеспечения и информационных справочных систем**6.3.1 Перечень лицензионного и свободно распространяемого программного обеспечения, в том числе отечественного производства**

Наименование	Описание
Adobe Acrobat Reader	Свободное ПО

6.3.2 Перечень информационных справочных систем

6.3.2.1	Система КонсультантПлюс http://www.consultant.ru
---------	---

7. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

1	109 лабораторный корпус. учебная аудитория для проведения учебных занятий Специализированная мебель (60 посадочных мест), магнитно-маркерная доска. Мультимедиа проектор, 1 экран. ПК.
2	209 лабораторный корпус. учебная аудитория для проведения учебных занятий, компьютерный класс Специализированная мебель (21 посадочных места), магнитно-маркерная доска. Мультимедиа проектор, 1 экран. ПК. Возможность подключения к сети Интернет и обеспечением доступа в электронную информационно-образовательную среду РГРТУ

8. МЕТОДИЧЕСКИЕ МАТЕРИАЛЫ ПО ДИСЦИПЛИНЕ (МОДУЛЮ)

«Методическое обеспечение дисциплины приведено в приложении к рабочей программе дисциплины (см. документ «Методические указания дисциплины «Теоретическая механика»»).

Оператор ЭДО ООО "Компания "Тензор"

ДОКУМЕНТ ПОДПИСАН ЭЛЕКТРОННОЙ ПОДПИСЬЮ

ПОДПИСАНО
ЗАВЕДУЮЩИМ
КАФЕДРЫ

ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Круглов Сергей
Александрович, Заведующий кафедрой ПЭЛ

05.10.24 15:52 (MSK)

Простая подпись

ПОДПИСАНО
ЗАВЕДУЮЩИМ
ВЫПУСКАЮЩЕЙ
КАФЕДРЫ

ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Круглов Сергей
Александрович, Заведующий кафедрой ПЭЛ

05.10.24 15:52 (MSK)

Простая подпись

ПОДПИСАНО
НАЧАЛЬНИКОМ УРОП

ФГБОУ ВО "РГРТУ", РГРТУ, Ерзылёва Анна
Александровна, Начальник УРОП

07.10.24 09:53 (MSK)

Простая подпись