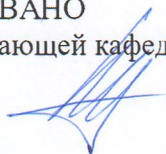


МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ
**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
 УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ**
"РЯЗАНСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ РАДИОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
ИМЕНИ В.Ф. УТКИНА"

СОГЛАСОВАНО

Зав. выпускающей кафедры



УТВЕРЖДАЮ

Проректор по УР

А.В. Корячко



Теоретическая механика
 рабочая программа дисциплины (модуля)

Закреплена за кафедрой

Промышленной электроники

Учебный план

11.03.03_23_00_МИРЭА.rlx

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 28.04.2023 протокол № 11.

Рабочая программа одобрена на заседании кафедры

Промышленной электроники

Протокол от 02.05.2023 г. № 10

Срок действия программы: 2023-2027 уч.г.

Зав. кафедрой Круглов Сергей Александрович



Визирование РПД для исполнения в очередном учебном году

Рабочая программа пересмотрена, обсуждена и одобрена для
исполнения в 2024-2025 учебном году на заседании кафедры
Промышленной электроники

Протокол от _____ 2024 г. № ____

Зав. кафедрой _____

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 _____

1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

1.1	Целью освоения дисциплины «Теоретическая механика» является изучение методов решения задач статики 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

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

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	Л1.1Л2.1Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.1Л3.1 Э1	
1.4	/ИКР/	5	0,25	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1Л2.1Л3.2 Э1	

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			
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	Л1.1Л2.1Л3.2 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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			
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
	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	Л1.1Л2.1Л3.1 Э1	
2.3	Понятие связи. Реакция связи. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1Л2.1Л3.1 Э1	
2.4	Понятие связи. Реакция связи. /Ср/	5	4	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1Л2.1Л3.1 Э1	
2.5	Понятие связи. Реакция связи. /Зачёт/	5	0,7			
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	Л1.1Л2.2Л3.2 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.2 Э1	
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			
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	Л1.1Л2.2Л3.2 Э1	
	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	Л1.1Л2.2Л3.2	
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	Л1.1Л2.2Л3.1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1	
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			

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	Л1.1Л2.2Л3.1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1	
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			
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	Л1.1Л2.2Л3.1	
	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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
4.3	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Пр/	5	2	ПК-2.2-3 ПК-2.2-У ПК-2.2-В	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
4.5	Формулировка леммы Пуансо. Главный вектор системы сил. /Зачёт/	5	0,7			
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
4.10	Главный момент системы сил. Основная теорема статики. Доказательство основной теоремы статики. /Зачёт/	5	0,7			
	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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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			
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
5.10	Условия равновесия пространственной системы параллельных сил, плоской системы параллельных сил. /Зачёт/	5	0,7			
	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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	

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			
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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	Л1.1Л2.2Л3.1 Э1	
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			

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

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 расчетно-граф.раб.	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 лабороторный 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»»).