

**НАЦІОНАЛЬНИЙ УНІВЕРСИТЕТ БІОРЕСУРСІВ І
ПРИРОДОКОРИСТУВАННЯ УКРАЇНИ**



“ЗАТВЕРДЖУЮ”

Директор ННІ енергетики,
автоматики і енергозбереження

Віктор КАПЛУН

2023 р.

“СХВАЛЕНО”

на засіданні кафедри механіки

Протокол № __ від “__” ____ 2023 р.

Завідувач кафедри

Володимир БУЛГАКОВ

”РОЗГЛЯНУТО”

Гарант ОП «Автоматизація,
комп'ютерно-інтегровані технології
та робототехніка»

Наталя ЗАЄЦЬ

РОБОЧА ПРОГРАМА НАВЧАЛЬНОЇ ДИСЦИПЛІНИ

«ТЕОРЕТИЧНА МЕХАНІКА»

галузь знань 15 – «Автоматизація та приладобудування»

спеціальність 151 - «Автоматизація, комп'ютерно-інтегровані технології та
робототехніка»

освітня програма «освітньо-професійна»

ННІ енергетики, автоматики і енергозбереження

Розробники: Булгаков В.М., завідувач кафедри механіки, д.т.н., професор;
Троханяк О.М., доцент кафедри механіки, к.т.н., доцент.

1. Опис навчальної дисципліни

Теоретична механіка

(назва)

Галузь знань, напрям підготовки, спеціальність, освітньо-кваліфікаційний рівень		
Галузь знань	15 – Автоматизація та приладобудування	
Освітня програма	освітньо-професійна	
Спеціальність	151 – Автоматизація, комп'ютерно-інтегровані технології та робототехніка	
Освітній рівень	Бакалавр	
Характеристика навчальної дисципліни		
Вид	Обов'язкова	
Загальна кількість годин	120	
Кількість кредитів ECTS	4,0	
Кількість змістових модулів	2,0	
Форма контролю	<i>Іспит</i>	
Показники навчальної дисципліни для денної та заочної форм навчання		
	денна форма навчання	заочна форма навчання
Рік підготовки (курс)	2-й	2-й
Семестр	4-й	4-й
Лекційні заняття	7 год.	2 год.
Практичні, семінарські заняття	15 год.	4 год.
Лабораторні заняття		
Самостійна робота	38 год.	54 год.
Індивідуальні завдання	-	-
Кількість тижневих аудиторних годин для денної форми навчання	1,5 год.	

1. Мета та завдання навчальної дисципліни

Мета - формування системи фундаментальних знань, вивчення найбільш загальних закономірностей механічного руху, рівноваги і взаємодії матеріальних тіл і систем та опанування методів розрахунку силових і кінематичних параметрів цих матеріальних об'єктів.

Завдання. Оволодіти методами законами і принципами теоретичної механіки у тому обсязі, який дає можливість успішно засвоїти інші загальнотехнічні і спеціальні дисципліни, набути твердих практичних навичок у розв'язуванні різноманітних задач, які стосуються сільськогосподарської техніки, розвинути культуру інженерного мислення, навичок складання розрахункових моделей реальних технічних об'єктів.

У результаті вивчення навчальної дисципліни студент повинен

знати:

- основні закони, теореми, принципи механіки;
- застосування теорії за для вирішення конкретних практичних задач;
- методи визначення статичних і динамічних реакцій в'язей, опор;
- способи складання рівнянь рівноваги механічних систем;
- кінематичні залежності для визначення швидкостей і прискорень точок і тіл;

вміти:

- складати розрахункові схеми і диференціальні рівняння руху;
- визначати закони руху тіл під дією прикладених сил;
- розраховувати статичні і динамічні реакції;
- зводити складну систему сил до найпростішого виду;
- раціонально вибрати метод вирішення конкретних задач механіки.

Набуття компетентностей:

загальні компетентності (ЗК):

ЗК1. Здатність застосовувати знання у практичних ситуаціях.

ЗК5. Здатність до пошуку, опрацювання та аналізу інформації з різних джерел.

ЗК 8. Здатність працювати в команді.

фахові (спеціальні) компетентності (ФК):

СК3. Здатність виконувати аналіз об'єктів автоматизації на основі знань про процеси, що в них відбуваються; вміти застосовувати методи теорії автоматичного керування для дослідження, аналізу та синтезу систем автоматичного керування.

Програмні результати навчання:

ПРН-2. Знати фундаментальні, природничі і інженерні дисципліни на рівні, необхідному для розв'язання типових задач і проблем автоматизації.

ПРН-11. Вміти виконувати роботи з проектування систем автоматизації, знати зміст і правила оформлення проектних матеріалів, склад проектної документації та послідовність виконання проектних робіт з врахуванням вимог відповідних нормативно-правових документів та міжнародних стандартів.

2. Програма навчальної дисципліни

Змістовий модуль 1. Основи статички і кінематики

Тема лекційного заняття 1. Основні поняття. Рівновага систем збіжних сил

Предмет теоретичної механіки, його основні розділи, поняття та визначення. Короткий історичний нарис розвитку механіки. Статика. Основні поняття і визначення. Аксиоми статички. Вільне і невільне тіло. В'язі та їх реакції. Плоска система збіжних сил. Рівнодійна системи. Умова рівноваги плоскої системи збіжних сил у геометричній формі. Проекція сили на осі координат. Умови рівноваги тіла під дією плоскої системи збіжних сил в аналітичній формі.

Тема лекційного заняття 2. Рівновага плоских систем сил

Поняття про пару сил, момент пари сил. Умови рівноваги тіла під дією плоскої пар сил, що розташовані в одній площині. Момент сили відносно центра (точки). Плоска система довільно розташованих у площині сил. Головний вектор і головний момент системи. Теорема Варіньона про момент рівнодійної плоскої системи сил. Умови рівноваги тіла під дією плоскої системи довільних сил.

Тема лекційного заняття 3. Центр паралельних сил. Центри ваги тіл

Центр паралельних сил. Координати центра паралельних сил. Центр ваги тіла, об'єму, площі, лінії. Статичний момент площі плоского тіла. Способи визначення координат центра ваги тіла.

Тема лекційного заняття 4. Кінематика матеріальної точки. Кінематика поступального і обертального руху

Предмет кінематики. Основні положення кінематики точки. Способи завдання руху точки. Векторний спосіб завдання руху. Координатний спосіб завдання руху точки. Натуральний спосіб завдання руху точки. Окремі випадки руху матеріальної точки. Основні поняття і визначення кінематики. Поступальний рух твердого тіла. Обертальний рух твердого тіла навколо нерухомої осі. Окремі випадки обертання тіла навколо нерухомої осі. Розподіл лінійних швидкостей і прискорень точок обертального тіла. Вектори кутової швидкості і кутового прискорення обертального тіла. Векторний вираз лінійної швидкості точки обертального тіла. Формула Ейлера. Векторний вираз лінійного прискорення точки обертального тіла. Передача обертального руху.

Змістовий модуль 2. Основи динаміки

Тема лекційного заняття 5. Основні поняття динаміки. Диференціальні рівняння руху вільної матеріальної точки

Предмет динаміки. Основні поняття і визначення. Закони динаміки матеріальної точки. Диференціальні рівняння руху вільної матеріальної точки. Дві задачі динаміки матеріальної точки. Перша задача динаміки точки. Друга задача динаміки точки. Інтегрування диференціальних рівнянь руху вільної матеріальної точки. Диференціальні рівняння руху невільної матеріальної точки.

Тема лекційного заняття 6. Загальні теореми динаміки точки і матеріальної системи

Основні поняття про загальні теореми динаміки і їх місце серед методів розв'язування задач динаміки. Міри механічного руху і міри дії сил. Кількість руху матеріальної точки і матеріальної системи. Імпульс сили. Теорема про зміну кількості руху матеріальної точки. Теорема про зміну кількості руху матеріальної системи. Закон збереження кількості руху матеріальної системи. Момент кількості руху матеріальної точки відносно центра і осі. Теорема про зміну моменту кількості руху матеріальної точки і закон його збереження. Кінетичний момент системи відносно центра і осі. Кінетичний момент твердого тіла відносно осі обертання. Теорема про зміну кінетичного моменту матеріальної системи і закон його збереження.

Тема лекційного заняття 7. Основи динаміки твердого тіла. Робота і механічна енергія

Основні задачі динаміки твердого тіла. Елементарна робота і робота сили на кінцевому переміщенні. Поняття про потужність сили і коефіцієнт корисної дії. Робота і потужність сили, що прикладена до обертового тіла. Визначення кінетичної енергії. Теорема Кьоніга. Теорема про зміну кінетичної енергії точки і матеріальної системи. Силове поле. Потенціальне силове поле і силова функція. Потенціальна енергія. Робота потенціальної сили. Закон збереження механічної енергії.

3. Структура навчальної дисципліни

Назви змістових модулів і тем	Кількість годин													
	денна форма							заочна форма						
	тиж-ні	усього	у тому числі					усього	у тому числі					
			л	п	лаб	інд	с.р.		л	п	лаб	інд	с.р.	
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	
2-й семестр														
Змістовий модуль 1. Основи статички і кінематики														
Тема 1.1. Основні поняття. Рівновага систем збіжних сил	1	8	1		2		5	8	-	1				7
Тема 1.2. Рівновага плоских систем сил	1	7	1		1		5	8	-	1				7
Тема 1.3. Центр паралельних сил. Центри ваги тіл	3	8	1		2		5	8	1	-				7
Тема 1.4. Кінематика матеріальної точки. Кінематика твердого тіла. Кінематика поступального і обертального руху	3	7	1		2		4	6	-	-				6

Разом за змістовим модулем 1	30	4	7	19	30	1	2	27	
Змістовий модуль 2. Основи динаміки									
Тема 2.1. Основні поняття динаміки. Диференціальні рівняння руху вільної матеріальної точки	5	11	1	4	6	11	1	1	9
Тема 2.2. Загальні теореми динаміки точки і матеріальної системи	5	9	1	2	6	10	-	1	9
Тема 2.3. Основи динаміки твердого тіла. Робота і механічна енергія	7	10	1	2	7	9	-	-	9
Разом за змістовим модулем 2	30	3	8	19	30	1	2	27	
Усього годин за семестр	60	7	15	38	60	2	4	54	

4. Теми лабораторних занять

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
1	Умови рівноваги тіл під дією системи збіжних сил. Визначення зусиль у стрижнях	2
2	Умови рівноваги балок і стрижнів під дією системи довільних сил на площині. Визначення реакцій опор	1
3	Кінематика матеріальної точки	2
4	Кінематика обертального руху твердого тіла	2
5	Кінематика плоского руху твердого тіла	2
6	Розв'язання першої задачі динаміки матеріальної точки	2
7	Розв'язання другої задачі динаміки матеріальної точки	2
8	Динаміка коливального руху матеріальної точки	2
	Усього	15

8. Самостійна робота під керівництвом НПП

№ з/п	Назва теми	Кількість годин
1	Рівновага просторових систем довільних сил	8
2	Кінематика плоскопаралельного і сферичного руху твердого тіла	9
3	Складний рух матеріальної точки і твердого тіла	8

4	Геометрія мас і диференціальні рівняння руху механічної системи	9
	Разом	38

9. Контрольні питання, комплекти тестів для визначення рівня засвоєння знань студентами

1. Який кут складає вектор сили з віссю, якщо він проектується в натуральну величину?
2. Скільки обмежень руху накладає сферичний шарнір?
3. Якою відстанню між центром і вектором сили характеризується плече?
4. Якими параметрами характеризується момент сили відносно центра?
5. В яке рівняння рівноваги може входити момент пари сил?
6. Хто є автором теореми: "Момент рівнодійної відносно центра і осі дорівнює сумі моментів складових"?
7. До яких силових факторів зводиться будь-яка система довільних сил?
8. При якому співвідношенні між кількістю вузлів m і кількістю стержнів n плоска ферма буде геометрично незмінною і статично визначеною?
9. Які умови рівноваги плоскої системи довільних сил?
10. В яких одиницях вимірюється коефіцієнт тертя ковзання?
11. В яких одиницях вимірюється коефіцієнт тертя кочення?
12. Скільки умов рівноваги має просторова система довільних сил?
13. Що є незмінним при зміні центра зведення просторової системи довільних сил?
14. Скільки реакцій дає жорстке закріплення при просторовому навантаженні консолі?
15. Яка із сил створює момент відносно осі?
16. Момент сили відносно осі дорівнює моменту сили відносно центра, помноженому на тригонометричну функцію кута між ними. Яка ця функція?
17. Який спосіб визначення руху точки використовується в теорії?
18. Які способи визначення руху точки використовуються при розв'язуванні задач?
19. Що називається швидкістю точки?
20. Що називається прискоренням точки?
21. Що характеризує радіус – вектор точки?
22. Як визначається прискорення точки при векторному способі?
23. Які координати, як функції часу використовують при координатному способі?
24. Як визначити траєкторію руху точки при координатному способі?
25. Як визначити швидкість руху точки при координатному способі?
26. Як визначити прискорення точки при координатному способі?
27. Що є предметом динаміки?
28. Що зветься інертністю матеріального тіла?
29. Як формулюється основний закон динаміки?
30. Що таке інерціальна система відліку?
31. Як записати диференціальне рівняння руху матеріальної точки у векторній формі?
32. Як записати диференціальні рівняння руху матеріальної точки в декартових координатах?
33. Як записати диференціальні рівняння руху матеріальної точки в натуральних осях?
34. Яка перша задача динаміки?
35. Яка друга задача динаміки?
36. Як визначають довільні сталі при розв'язуванні диференціальних рівнянь руху точки?
37. Який рух є гармонійним коливальним рухом?
38. Що таке амплітуда коливань?

39. Що таке колова частота коливань?
40. Що зветься періодом коливань?
41. Які коливання зветься вільними?
42. Чому дорівнює маса матеріальної системи?
43. Що таке центр мас матеріальної системи?
44. Яка одиниця вимірювання моменту інерції тіла відносно осі?
45. Що зветься кількістю руху матеріальної точки котра має масу, швидкість і прискорення?
46. Чому дорівнює кількість руху механічної системи масою m ?
47. Що таке елементарний імпульс сили?
48. Який вид має диференціальне рівняння обертального руху тіла?
49. Скільки диференціальних рівнянь описує плоскопаралельний рух тіла?
50. Чому дорівнює робота сили тертя ковзання при русі катка по дорозі без проковзування?
51. При якому куті між силою і швидкістю робота сили дорівнює нулю?
52. Які сили здійснюють від'ємну роботу?
53. Елементарна робота сили, яка прикладена до обертального тіла, дорівнює добутку моменту цієї сили відносно осі на переміщення. Яке переміщення мається на увазі?
54. Чому дорівнює кінетична енергія матеріальної точки?
55. У яких одиницях вимірюється кінетична енергія?
56. Чому дорівнює кінетична енергія механічної системи?
57. За якою формулою обчислюють кінетичну енергію тіла при поступальному русі?
58. За якою формулою обчислюють кінетичну енергію тіла при його обертанні навколо нерухомої осі?
59. За якою формулою обчислюють кінетичну енергію тіла при його плоскопаралельному русі?
60. Чому дорівнює зміна кінетичної енергії матеріальної точки за певний час?
61. Чому дорівнює зміна кінетичної енергії механічної системи за певний час?
62. Що називають силою інерції матеріальної точки?
63. В чому полягає суть принципу д'Аламбера для матеріальної точки і механічної системи?
64. В якому випадку динамічні реакції опор не залежать від кутової швидкості обертання тіла?
65. Скільки ступенів вільності має абсолютно вільне тіло у просторі?
66. Чому дорівнює робота реакції ідеальної в'язі (без тертя)?
67. Як відбуваються можливі переміщення?
68. Як звести реальну в'язь з тертям до ідеальної?
69. Як зветься сила, елементарна робота якої дорівнює сумі елементарних робіт діючих сил?
70. Назвіть умову рівноваги динамічної системи в узагальнених координатах.

Комплекти тестів для визначення рівня засвоєння знань студентами

Питання 1

Тіло, розмірами якого можна знехтувати, але не масою, називається матеріальною ... (допишіть пропущене слово у реченні)
--

Питання 2

Тіло, яке не змінює свої розміри і форму за будь-яких умов називається абсолютно ... тілом. (допишіть пропущене слово у реченні)

Питання 3.

До криволінійного жорсткого стержня <i>AB</i> прикладена сила <i>P</i> вздовж лінії <i>AB</i> . Як буде спрямована реакція стержня?
Вздовж лінії <i>BA</i> ;
Вертикально;
По дотичній;
По горизонталі.

Питання 4.

Сила, з точки зору, механіки є ковзним вектором, так чи ні?
Так
Ні

Питання 5.

Сила має розмірність:
Н (Ньютон)
С (секунда)
м/с (метр за секунду)
Н·м (ньютон на метр)

Питання 6.

Нехай за модулем вектор \vec{a} дорівнює 10. Кут між додатнім напрямком осі x і вектором \vec{a} складає $\alpha=60^\circ$, тоді проекція вектора a_x на вісь x буде дорівнювати:
2
3
5
4

Питання 7.

Який кут складає вектор сили з віссю, якщо він проектується в натуральну величину? (Наведіть два можливих варіанти)
Гострий кут;
Тупий кут;
Кут 0 градусів;
Кут 180 градусів.

Питання 8.

Під дією двох сил тверде тіло перебуває у стані рівноваги. Як спрямовані вектори цих сил?
Перпендикулярно;
Паралельно і в одну сторону;
По одній прямій у протилежні сторони;
Під кутом 60° .

Питання 9.

Момент сили є зв'язаним вектором, так чи ні?
Вірно

Невірно

Питання 10.

Проекція сили на вісь – це добуток модуля сили на яку тригонометричну функцію?
Синус кута між силою і віссю;
Косинус кута між силою і віссю;
Тангенс кута між силою і віссю.
Котангенс кута між силою і віссю

Питання 11.

Якою відстанню між центром і вектором сили характеризується плече?
Відстань між центром і силою;
Відстань між центром і кінцем вектора сили;
Найкоротша відстань між центром і лінією дії сили;
Відстань між центром і віссю обертання.

Питання 12.

Рівнодійна двох непаралельних сил на площині має наступне значення
Спрямована по одній прямій в протилежні сторони
Дорівнює арифметичній сумі заданих сил і спрямована по одній прямій
Дорівнює алгебраїчній сумі заданих сил і спрямована по одній прямій
Дорівнює геометричній сумі заданих сил і спрямована по діагоналі паралелограма

Питання 13.

В яке рівняння рівноваги може входити момент пари сил?
В рівняння суми проекцій збіжних сил;
В рівняння суми моментів сил відносно центра;
В векторне рівняння суми збіжних сил;
Не входить в рівняння.

Питання 14.

Якими параметрами характеризується момент сили відносно центра?
Модулем і напрямом повороту;
Модулем, площиною дії і напрямом повороту;
Модулем і площиною дії;
Модулем.

Питання 15.

Які з наведених систем рівнянь визначають аналітичні умови рівноваги плоскої системи довільних сил?
1. $\sum F_{kx} = 0;$ $\sum F_{ky} = 0.$
2. $\sum M_A = 0;$ $\sum M_B = 0.$
3. $\sum F_{kx} = 0;$ $\sum M_A = 0.$
4. $\sum F_{kx} = 0;$ $\sum F_{ky} = 0;$ $\sum M_A = 0.$

Питання 16.

Теорема Варіньона звучить так: "Момент рівнодійної відносно центра і осі дорівнює сумі моментів складових сил"?	
<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 17.

До яких силових факторів зводиться будь-яка система довільних сил?	
<input type="checkbox"/>	До головного вектора;
<input type="checkbox"/>	До головного вектора і головного моменту;
<input type="checkbox"/>	До головного моменту;
<input type="checkbox"/>	До рівнодійної.

Питання 18.

Що таке середня швидкість?	
<input type="checkbox"/>	Це половина початкової швидкості
<input type="checkbox"/>	Це відношення пройденого шляху до витраченого часу
<input type="checkbox"/>	Це половина середнього прискорення
<input type="checkbox"/>	Це половина суми початкової і кінцевої швидкості

Питання 19.

Як спрямувати силу тертя?	
<input type="checkbox"/>	Проти напрямку прискорення;
<input type="checkbox"/>	Проти напрямку відносно швидкості;
<input type="checkbox"/>	Вздовж нормалі до поверхні;
<input type="checkbox"/>	Вздовж напрямку прискорення.

Питання 20.

В яких одиницях вимірюється коефіцієнт тертя ковзання?	
<input type="checkbox"/>	Безрозмірна величина;
<input type="checkbox"/>	В метрах;
<input type="checkbox"/>	В градусах;
<input type="checkbox"/>	В радіанах.

Питання 21.

Якщо силовий багатокутник системи сил є замкненим, то це означає, що ...	
<input type="checkbox"/>	система сил зводиться до головного вектора
<input type="checkbox"/>	система сил перебуває у рівновазі
<input type="checkbox"/>	система сил зводиться до рівнодійної
<input type="checkbox"/>	система сил зводиться до головного моменту

Питання 22.

Сила тертя ковзання дорівнює добутку сили нормального тиску на яку величину?	
<input type="checkbox"/>	На коефіцієнт тертя ковзання;
<input type="checkbox"/>	На тангенс кута тертя;
<input type="checkbox"/>	На косинус кута тертя;
<input type="checkbox"/>	На котангенс кута тертя.

Питання 23.

В яких одиницях вимірюється коефіцієнт тертя ковзання?	
<input type="checkbox"/>	Безрозмірний;
<input type="checkbox"/>	В метрах;
<input type="checkbox"/>	В градусах;
<input type="checkbox"/>	В радіанах.

Питання 24.

Скільки умов рівноваги має просторова система довільних сил?	
<input type="checkbox"/>	Дві умови рівноваги;
<input type="checkbox"/>	П'ять умов рівноваги;
<input type="checkbox"/>	Шість умов рівноваги;
<input type="checkbox"/>	Три умови рівноваги.

Питання 25.

Напишіть одиницю вимірювання коефіцієнта тертя ковзання k : (записати в скороченому вигляді)	
---	--

Питання 26.

Момент сили тертя ковзання дорівнює добутку коефіцієнта тертя ковзання на яку величину?	
<input type="checkbox"/>	На силу нормального тиску;
<input type="checkbox"/>	На силу тяжіння;
<input type="checkbox"/>	На силу тертя ковзання;
<input type="checkbox"/>	На момент сили тяжіння.

Питання 27.

Які складові реакції виникають у сферичному шарнірі при просторовому навантаженні?	
<input type="checkbox"/>	Три реакції вздовж осей координат і три моменти відносно цих осей;
<input type="checkbox"/>	Три реакції вздовж осей координат;
<input type="checkbox"/>	Дві реакції вздовж осей координат і момент навколо центру шарніра;
<input type="checkbox"/>	Три моменти відносно осей координат.

Питання 28.

Знайдіть відповідність між системами сил і їх характерними ознаками:	
A. Система збіжних сил	1. Лінії дії сил паралельні деякій осі
B. Система паралельних сил	2. Лінії дії сил розташовані будь-як і не перетинаються
C. Система довільних сил	3. Лінії дії сил перетинаються в одній точці

Питання 29.

Яка із сил створює момент відносно осі?	
<input type="checkbox"/>	Та, що перетинає вісь;
<input type="checkbox"/>	Та, що паралельна осі;
<input type="checkbox"/>	Та, що лежить з віссю в одній площині;
<input type="checkbox"/>	Та, чий вектор має відмінну від нуля проекцію на площину, перпендикулярну осі.

Питання 30.

Які складові реакції виникають в шарнірно-нерухомій опорі?	
<input type="checkbox"/>	Одна реакція (перпендикулярно опорній поверхні);
<input type="checkbox"/>	Дві реакції вздовж координатних осей (одна з них перпендикулярно опорній поверхні)
<input type="checkbox"/>	Одна реакція і один момент навколо шарніра;
<input type="checkbox"/>	Два моменти відносно двох координатних осей.

Питання 31.

При криволінійному русі матеріальної точки її тангенціальне прискорення спрямоване наступним чином:	
	Від точки до центра кривизни траєкторії
	Від центра кривизни траєкторії до точки
	Від точки по дотичній до траєкторії її руху
	Відсутнє

Питання 32.

Які складові реакції виникають в шарнірно-рухомій опорі?	
	Одна реакція (перпендикулярно опорній поверхні);
	Дві реакції вздовж координатних осей
	Одна реакція і один момент навколо шарніра;
	Два моменти відносно двох координатних осей.

Питання 33.

Який рух тіла зветься поступальним?	
	Коли всі точки тіла рухаються однаково, мають однакові траєкторії, однакові швидкості і однакові прискорення;
	Коли пряма, що належить тілу, є нерухомою;
	Коли тіло рухається по прямій;
	Коли швидкість тіла є сталою величиною.

Питання 34.

Величина швидкості матеріальної точки характеризує що?	
	Зміну траєкторії руху точки;
	Зміну величини прискорення точки;
	Зміну величини переміщення точки за одиницю часу;
	Напрямок руху точки.

Питання 35.

Величина дотичного прискорення матеріальної точки характеризує що?	
	Зміну напрямку руху точки за одиницю часу;
	Зміну шляху точки за одиницю часу;
	Зміну траєкторії руху точки за одиницю часу;
	Зміну швидкості руху точки за одиницю часу.

Питання 36.

При криволінійному русі матеріальної точки її нормальне прискорення спрямоване наступним чином	
	Від точки до центра кривизни траєкторії вздовж радіуса кривизни
	Від центра кривизни траєкторії до точки
	Від точки по дотичній до траєкторії її руху
	Відсутнє

Питання 37.

Як визначається прискорення точки при векторному способі?	
Вкажіть дві правильні відповіді.	
	Перша похідна від радіус-вектора по часу;
	Друга похідна від вектора швидкості по часу;
	Перша похідна від вектора швидкості по часу;
	Друга похідна від радіус-вектора по часу.

Питання 38.

Які координати, як функції від часу, використовують при координатному способі описання руху матеріальної точки?	
	Полярні;
	Циліндричні;
	Сферичні;
	Декартові прямокутні.

Питання 39.

Для визначення траєкторію руху точки при координатному способі необхідно виключити з координат параметр t - час, так чи ні?	
	Вірно
	Невірно

Питання 40.

Нехай точка рухається згідно рівнянь: $x = \cos t$; $y = \sin t$. Яка траєкторія руху цієї точки?	
	Пряма;
	Парабола;
	Коло;
	Гіпербола.

Питання 41.

Що таке план швидкостей механізму?	
	Це сукупність радіус-векторів окремих точок механізму на площині;
	Це сукупність планів швидкостей окремих ланок механізму, віднесених до одного полюса;
	Це розподіл швидкостей по окремих точках механізму;
	Це сукупність напрямків руху окремих точок механізму.

Питання 42.

Як визначити швидкість руху точки при координатному способі?	
	Через проекції швидкості на координатні осі, як перші похідні по часу від координат;
	Через інтегрування координат точки
	Через дотичну до траєкторії;
	Через шлях, який пройшла точка за певний час.

Питання 43.

Як визначити прискорення руху точки при координатному способі?	
	Через проекції швидкості на координатні осі, як другі похідні по часу від координат;
	Через інтегрування координат точки
	Через дотичну до траєкторії;
	Через шлях, який пройшла точка за певний час.

Питання 44.

Знайдіть відповідність між способами визначення руху точки у просторі і їх рівняннями	
А. Векторний	1. $\vec{r} = \vec{r}(t)$
В. Координатний	2. $x = x(t), \quad y = y(t),$ $z = z(t).$
С. Натуральний	3. $s = s(t)$

Питання 45.

Система матеріальних точок, положення і рух яких взаємопов'язані, називається...	
<input type="checkbox"/>	гнучким тілом
<input type="checkbox"/>	матеріальною системою
<input type="checkbox"/>	з'єднанням елементів
<input type="checkbox"/>	жорстким з'єднанням

Питання 46.

Нехай проекції швидкості на координатні осі $V_x = 3$ м/с, $V_y = 4$ м/с. Чому дорівнює швидкість точки? (напишіть відповідь)

Питання 47. С37

Що характеризує нормальне (доцентрове) прискорення точки?	
<input type="checkbox"/>	Зміну величини швидкості за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Зміну закону руху точки за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Зміну швидкості за напрямком за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Зміну траєкторії руху точки.

Питання 48.

В яких випадках руху точки її тангенціальне і нормальне прискорення дорівнюють нулю?	
<input type="checkbox"/>	При криволінійному русі;
<input type="checkbox"/>	При рівномірному русі;
<input type="checkbox"/>	При прямолінійному рівномірному русі;
<input type="checkbox"/>	При прямолінійному русі.

Питання 49.

Нехай точка рухається згідно рівнянь: $x = 5 - 3\cos t$, $y = 4 + 3\sin t$. Чому рівна швидкість руху точки? (напишіть відповідь)

Питання 50.

У якому випадку рух точки є рівнозмінним?	
<input type="checkbox"/>	Коли швидкість точки не змінюється;
<input type="checkbox"/>	Коли тангенціальне прискорення точки є сталою величиною;
<input type="checkbox"/>	Коли прискорення точки дорівнює нулю;
<input type="checkbox"/>	Коли рівномірно змінюється нормальне прискорення точки.

Питання 51.

Швидкість рівнозмінного руху точки визначається за формулою: $v = a \cdot t^2$, так чи ні?	
<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 52.

Переміщення при рівнозмінному русі матеріальної точки можна визначити за формулою $S = (v + v_0)/2$, так чи ні?	
<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 53.

Знайдіть відповідність між кінематичними параметрами поступального руху твердого тіла та одиницями їх вимірювання:	
А. Лінійне переміщення S	1. м/с ²

В. Лінійна швидкість v	2. м/с
С. Лінійне прискорення a	3. м

Питання 54. С40

Яке з цих тіл рухається поступально?	
<input type="checkbox"/>	Шатун двигуна;
<input type="checkbox"/>	Поршень в циліндрі насоса;
<input type="checkbox"/>	Стріла поворотного крану;
<input type="checkbox"/>	Колесо автомобіля.

Питання 55.

Який рух зветься обертальним навколо нерухомої осі?	
<input type="checkbox"/>	Коли дві точки тіла рухаються по колу;
<input type="checkbox"/>	Коли точки тіла рухаються по колах, які розташовані в паралельних площинах, а центри цих кіл розташовані на одній прямій перпендикулярно їх площинам;
<input type="checkbox"/>	Коли точки тіла залишаються нерухомими;
<input type="checkbox"/>	Коли в процесі обертання існують прямі в тілі, які паралельні осі обертання.

Питання 56.

Тіло обертається згідно закону $\varphi = 1/2 \cdot t^2$. Чому буде дорівнювати його кутова швидкість ω при $t = 1$ с? (Напишіть числове значення, с ⁻¹)
--

Питання 57.

Яка основна одиниця виміру кута повороту в кінематиці?	
<input type="checkbox"/>	об;
<input type="checkbox"/>	м;
<input type="checkbox"/>	мм
<input type="checkbox"/>	рад.

Питання 58.

Що характеризує кутова швидкість?	
<input type="checkbox"/>	Зміну кута повороту за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Напрямок обертального руху;
<input type="checkbox"/>	Зміну кутового прискорення;
<input type="checkbox"/>	Кут повороту за певний час.

Питання 59.

Яка основна одиниця виміру кутової швидкості в кінематиці?	
<input type="checkbox"/>	Градуси;
<input type="checkbox"/>	Оберти;
<input type="checkbox"/>	Метри за секунду;
<input type="checkbox"/>	Радіани за секунду.

Питання 60

Що характеризує кутове прискорення?	
<input type="checkbox"/>	Зміну кута повороту за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Зміну напрямку обертання тіла;
<input type="checkbox"/>	Зміну кутової швидкості за одиницю часу;
<input type="checkbox"/>	Кутову швидкість за певний час.

Питання 61

Тіло обертається згідно закону $\varphi = 1/2 \cdot t^2$. Чому буде дорівнювати його кутове прискорення ϵ? (Напишіть числове значення, с ⁻²)

Питання 62

Двигун працює на частоті обертання $n=3000$ об/хв. Чому дорівнює його кутова швидкість ω ? (Напишіть числове значення, c^{-1})

Питання 63

Тіло рухається згідно закону $\varphi=4t^3$. Чи буде його кутове прискорення ε дорівнювати $24 \text{ рад}/c^2$ при $t=1$ с, так чи ні?

<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 64

Яка основна одиниця виміру кутового прискорення?

<input type="checkbox"/>	Оберти за хвилину;
<input type="checkbox"/>	Радіани за секунду в квадраті;
<input type="checkbox"/>	Оберти за хвилину;
<input type="checkbox"/>	Градуси за секунду.

Питання 65

Яке обертання твердого тіла буде рівнозмінним?

<input type="checkbox"/>	Коли кутова швидкість є сталою величиною;
<input type="checkbox"/>	Коли кут повороту змінюється рівномірно;
<input type="checkbox"/>	Коли кутове прискорення є сталою величиною;
<input type="checkbox"/>	Коли кутове прискорення відсутнє.

Питання 66

Знайдіть відповідність між кутовими параметрами обертального руху твердого тіла та одиницями їх вимірювання:

A. Кут повороту тіла φ	1. рад/ c^2
B. Кутова швидкість ω	2. об/хв
C. Кутове прискорення ε	3. рад
D. Частота обертання n	4. рад/с

Питання 67.

За якою формулою знаходять швидкість рівноприскореного руху матеріальної точки?

1.	$v = a^2 \cdot t$
2.	$v = v_0 - a_t \cdot t$
3.	$v = v_0 + a_t \cdot t$
4.	$v = s/t$

Питання 68.

За якою формулою знаходять швидкість рівносповільненого обертального руху твердого тіла?

1.	$\omega = \omega_0 - \varepsilon \cdot t$
2.	$\omega = \omega_0 + \varepsilon \cdot t$
3.	$\omega = \varphi/t$
4.	$v = \varepsilon^2 t$

Питання 69.

Лінійна швидкість V точки тіла, що рухається обертально із кутовою швидкістю ω , можна визначити за формулою: $V = \omega \cdot r$, де r - радіус від точки до осі обертання, так чи ні?

<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 70.

Тангенціальне прискорення точки тіла, яке обертається з кутовою швидкістю ω і кутовим прискоренням ε визначають за формулою $a_\tau = \varepsilon \cdot R$, так чи ні?

<input type="checkbox"/>	Вірно
<input type="checkbox"/>	Невірно

Питання 71.

Як записати диференціальні рівняння руху матеріальної точки в декартових координатах?

1.	$m\ddot{x} = \sum F_{kx}; m\ddot{y} = \sum F_{ky}; m\ddot{z} = \sum F_{kz}.$
2.	$m\dot{x} = \sum F_{kx}; m\dot{y} = \sum F_{ky}; m\dot{z} = \sum F_{kz}.$
3.	$m\dot{x} = \sum F_{kx}; m\dot{y} = \sum F_{ky}; m\dot{z} = \sum F_{kz}.$
4.	$m \frac{dx}{dt} = \sum F_{kx}; m \frac{dy}{dt} = \sum F_{ky}; m \frac{dz}{dt} = \sum F_{kz}.$

Питання 72.

Який напрям має вектор кутової швидкості?

<input type="checkbox"/>	Паралельно осі обертання;
<input type="checkbox"/>	Перпендикулярно осі обертання;
<input type="checkbox"/>	Вздовж осі обертання;
<input type="checkbox"/>	Вздовж осі обертання, підкоряючись правилу свердлика.

Питання 73.

Плоскопаралельний рух твердого тіла можна уявити у вигляді суми поступального руху разом з полюсом і обертального руху навколо цього полюса, так чи ні?

<input type="checkbox"/>	Так
<input type="checkbox"/>	Ні

Питання 74.

Знайдіть відповідність між прикладами руху твердих тіл і назвами цих рухів

A. Обертальний рух	1. Рух зубчастого колеса на валу, шків на осі
B. Поступальний рух	2. Рух поршня в циліндрі двигуна або насоса
C. Плоскопаралельний рух	3. Рух ножа жатки, педалі велосипеда
D. Коливальний рух	4. Рух вантажу на пружині або ресорі

Питання 75.

Який рух тіла буде плоскопаралельним?

<input type="checkbox"/>	Коли тіло рухається тільки обертально відносно деякої паралельної площини;
<input type="checkbox"/>	Коли тіло рухається із сталою швидкістю відносно паралельної площини;
<input type="checkbox"/>	Коли кожна точка тіла під час його руху залишається на однаковій відстані від деякої нерухомої базової площини;
<input type="checkbox"/>	Коли тіло рухається тільки поступально відносно деякої паралельної площини.

Питання 76.

Якими рівняннями визначають плоскопаралельний рух твердого тіла?	
	Рівняннями руху трьох його точок;
	Рівняннями руху двох його точок;
	Рівняннями обертального руху навколо центра обертання;
	Рівняннями руху деякої точки – полюса і рівнянням обертального руху навколо полюса.

Питання 77.

Миттєвим центром швидкостей називається:	
	Точка плоскої фігури, відносно якої відбувається рух з додатною швидкістю
	Точка плоскої фігури, відносно якої відбувається рух з від'ємною швидкістю
	Точка, яка незмінно пов'язана із плоскою фігурою, швидкість якої в даний момент дорівнює нулю
	Точка плоскої фігури, відносно якої відбувається рух з постійною швидкістю

Питання 78.

Що таке план прискорень механізму?	
	Це сукупність векторів окремих точок механізму віднесених до одного центра;
	Це сукупність планів прискорень окремих ланок механізму віднесених до одного полюса;
	Це розподіл прискорень по окремих точках механізму;
	Це порядок визначення прискорень окремих точок механізму.

Питання 79.

Знайдіть відповідність між параметрами та одиницями їх вимірювання:	
А. Сила	1. Н
В. Момент сили	2. Н·м
С. Робота	3. Дж
Д. Потужність	4. Вт

Питання 80.

Який з наведених варіантів найбільш повно і вірно формулює основний закон динаміки матеріальної точки?	
	Величина сили, що діє на матеріальну точку, є добутком її маси на прискорення;
	Добуток маси матеріальної точки на її прискорення дорівнює геометричній сумі діючих на неї сил;
	Величина сили, що діє на матеріальну точку, пропорційна її прискоренню;
	Величина сили, що діє на матеріальну точку, дорівнює добутку її маси на швидкість.

Питання 81

У другій задачі динаміки матеріальної точки по закону дії сил на точку знаходять її параметри руху (переміщення, швидкість, прискорення), так чи ні?	
---	--

Так	Ні
-----	----

Питання 82.

При розв'язуванні диференціальних рівнянь руху точки сталі інтегрування знаходять із початкових умов, коли в початковий момент часу відомі положення точки і її швидкість, так чи ні?	
Так	
Ні	

Питання 83.

Вкажіть диференціальні рівняння руху матеріальної точки у векторній формі. (вказати порядковий номер рівнянь)	
1.	$m \frac{d^2 \vec{r}}{dt^2} = \sum \vec{F}_k$
2.	$m \vec{r} = \sum \vec{F}_k$
3.	$m \frac{d\vec{v}}{dt} = \sum \vec{F}_k$
4.	$m \frac{d\vec{r}}{dt} = \sum \vec{S}_k$

Питання 84. А13

Кількість руху матеріальної точки визначається як добуток її маси на швидкість, так чи ні?	
Так	
Ні	

Питання 85

Вкажіть диференціальні рівняння матеріальної точки при натуральному способі завдання руху. (вказати порядковий номер рівнянь)	
1.	$m \frac{dv}{dt} = \sum F_{k\tau}; m \frac{v^2}{\rho} = \sum F_{kn}; \sum F_{kb} = 0;$
2.	$m \frac{dv}{dt} = \sum F_{k\tau}; m \frac{v}{\rho} = \sum F_{kn}; ma_b = \sum F_{kb}.$
3.	$ma_\tau = \sum F_{k\tau}; ma_n = \sum F_{kn}; ma_b = \sum F_{kb};$
4.	$m \frac{d^2 v}{dt^2} = \sum F_{k\tau}; m \frac{v^2}{\rho} = \sum F_{kn}; \sum F_{kb} = 0.$

Питання 86

Якою є перша задача динаміки матеріальної точки?	
	Коли відомий рух точки, знаходять рівнодійну силу, яка діє на точку;
	Коли відомі сили, які діють на точку, знаходять її рух;
	Коли відомі сили, які діють на точку, знаходять її прискорення;
	Коли відоме прискорення точки знаходять силу, яка діє на точку.

Питання 87.

Чому дорівнює маса матеріальної системи?	
	Арифметичній сумі мас матеріальних точок;
	Алгебраїчній сумі мас точок;
	Геометричній сумі;
	Добутку мас точок.

Питання 88.

Що таке центр мас матеріальної системи?	
	Визначається за формулою $x_c = \frac{\sum x_k m_k}{M}$;
	Визначається за формулою $y_c = \frac{\sum y_k m_k}{M}$;
	Визначається за формулою $z_c = \frac{\sum z_k m_k}{M}$;
	Визначається за формулою $\vec{r}_c = \frac{\sum m_k \vec{r}_k}{M}$.

Питання 89.

Вкажіть одиницю вимірювання моменту інерції тіла відносно осі:	
	$кг \cdot м^2$ (кілограм на метр квадратний);
	$кг \cdot м$ (кілограм на метр);
	$м^2$ (метр квадратний);
	$Н \cdot м$ (ньютон на метр).

Питання 90.

Момент інерції маховика дорівнює добутку маси маховика на яку величину?	
	Радіус маховика;
	Площу маховика;
	Діаметр маховика;
	Квадрат радіуса інерції

Питання 91.

Елементарна робота сили дорівнює добутку сили на два інших множники, які повинні бути у відповіді.	
	Елементарне переміщення і косинус кута;
	Переміщення і синус кута між силою і швидкістю;
	Переміщення і тангенс кута;
	Переміщення і котангенс кута.

Питання 92.

Робота сили дорівнює нулю у випадку, коли сила по відношенню до переміщення тіла прикладена під прямим кутом, так чи ні?	
	Так
	Ні

Питання 93

Знайдіть відповідність між формулою визначення сили інерції тіла та видом його руху	
A. $\Phi = -ma$	1. Обертальний рух
B. $M_\Phi = -I_z \cdot \varepsilon$	2. Плоскопаралельний рух
C. $\Phi = -ma_c$; $M_\Phi = -I_z \cdot \varepsilon$.	3. Поступальний рух

Питання 94.

Чому дорівнює кінетична енергія механічної системи?	
	Сумі кінетичних енергій окремих точок механічної системи;
	Добутку маси системи на квадрат швидкості центра мас;
	Добутку маси на швидкість центра мас;

	Добутку маси системи на прискорення центра мас.
--	---

Питання 95.

Сили, які спрямовані під тупим кутом до напрямку руху здійснюють від'ємну роботу, так чи ні?	
	Так
	Ні

Питання 96.

Миттєвий центр швидкостей і прискорень при плоскопаралельному русі тіла співпадають, так чи ні?	
	Вірно
	Невірно

Питання 97.

Осьовий момент інерції тіла є мірою інерційних властивостей його обертального руху, так чи ні?	
	Так
	Ні

Питання 98

Нормальне прискорення точки тіла, яке обертається з кутовою швидкістю ω і кутовим прискоренням ε визначають за формулою $a_n = \omega \cdot R$, так чи ні?	
	Вірно
	Невірно

Питання 99

Знайдіть відповідність між формулою визначення кінетичної енергії тіла та видом його руху	
A. $T = \frac{mv^2}{2}$	1. Обертальний рух
B. $T = \frac{I_z \omega^2}{2}$	2. Плоскопаралельний рух
C. $T = \frac{mv^2}{2} + \frac{I_z \omega^2}{2}$	3. Поступальний рух

Питання 100.

Кінетичну енергію тіла при його обертанні навколо осі обчислюють за формулою $\frac{I_z \omega^2}{2}$, де I_z момент інерції тіла відносно осі обертання, ω кутова швидкість	
	Вірно
	Невірно

Питання 101

За принципом д'Аламбера всі сили, що діють на матеріальну точку при її нерівномірному русі, умовно зрівноважені...	
	силою опору
	реакціями
	силою інерції
	силою тертя

10. Методи навчання

Навчальний процес підготовки студентів із дисципліни «Теоретична механіка» передбачає застосування науково-педагогічними працівниками кафедри, широкого спектру методів навчання. При цьому перевага надається наступним трьом групам методів:

- організації і здійснення навчально-пізнавальної діяльності;
- мотивації навчально-пізнавальної діяльності;
- контролю і самоконтролю за ефективністю навчально-пізнавальної діяльності.

Для розвитку у студентів творчого технічного мислення при оволодінні ними дисципліни, виникає необхідність розчленування кожної теми (проблеми) курсу на логічно завершені частини (блоки), потім їх подання в наочній графічній формі – укрупненому алгоритмі, який забезпечує зв'язки між цими окремими частинами (блоками). Така форма подачі навчальної інформації забезпечує не тільки процес формування системного мислення, але й вчить методології цього процесу, розвиває уміння алгоритмічно записувати свою думку.

Для реалізації мети дисципліни застосовуються методи передачі та сприйняття навчальної інформації:

1. Словесні (розповідь, бесіда, лекція);
 2. Наочні (ілюстрація, демонстрація);
 3. Практичні (досліди, вправи, навчально-продуктивна праця).
- Логічні методи передачі і сприймання інформації:
 1. Індуктивні;
 2. Дедуктивні;
 3. Аналітичні, синтетичні, аналітико-синтетичні.
 - Методи самостійної роботи:
 1. Робота з навчально-науковою книгою, самостійна письмова робота, лабораторна робота;
 2. Робота під керівництвом викладача, включаючи й роботу з лабораторним обладнанням;
 3. Самостійна робота студентів (в інтернеті, з книгою, письмова, лабораторна, виконання індивідуальних завдань).

При цьому науково-педагогічні працівники кафедри проводять і забезпечують:

- Лекції з докладним викладенням навчального матеріалу з типовим розв'язанням задач і презентаціями.
- Практичні заняття – групові заняття з розв'язанням типових задач з подальшим переходом розв'язання контрольних задач за індивідуальними варіантами.

- Самостійну роботу студентів, яка пов'язана з детальним опрацюванням лекційного і практичного матеріалу через виконання самостійних робіт.

- Індивідуальну роботу із студентами шляхом надання консультацій, зокрема, по виконанню самостійних робіт і опрацьованому матеріалу курсу, захисту лабораторних робіт і практичних задач, відпрацювання поточних контрольних робіт по відповідним темам.

11. Форми контролю

Контроль знань і умінь студентів (поточний і підсумковий) з навчальної дисципліни «Теоретична механіка» здійснюють відповідно до кредитно-модульної системи організації навчального процесу.

Поточний контроль проводиться під час виконання практичних завдань, індивідуальної роботи студентів, контрольних і самостійних робіт для засвоєння модуля (модульний контроль).

Підсумковий контроль – включає екзамен після другого семестру із навчальної дисципліни.

Кожен модуль може оцінюватись в умовних балах пропорційно обсягу часу, відведеному на засвоєння матеріалу цього модуля.

Курс складається з 2-х модулів. Кожен модуль оцінюється в балах за 100-бальною шкалою, враховуючи результати засвоєння теоретичного та практичного навчального матеріалу за час аудиторних занять та самостійної роботи, виконання і захисту лабораторних і практичних робіт.

Максимальна розрахункова кількість балів, яку студент може набрати за кожен модуль, дорівнює 100. Наприкінці семестру, перед атестацією, викладач підраховує рейтинг студента з навчальної роботи $R_{нр}$ за семестр, враховуючи кількість модулів у семестрі, набрані студентом бали за кожен модуль, та кількість кредитів ECTS, яка відповідає кожному модулю.

Розрахунковий рейтинг з дисципліни $R_{дис}$ приймається за 100 балів. При цьому, рейтинг з навчальної роботи $R_{нр}$ дорівнює 70 балів, рейтинг з атестації $R_{ат}$ – 30 балів.

Студенти, які протягом навчального семестру набрали кількість балів, яка менша ніж 50% від розрахункового рейтингу з навчальної роботи $R_{нр}$ (менша мінімальної рейтингової оцінки, тобто 35 балів за семестр), зобов'язані до початку сесії підвищити його, інакше вони не допускаються до атестації і мають академічну заборгованість.

12. Розподіл балів, які отримують студенти

Оцінювання знань студента відбувається за 100-бальною шкалою і переводиться в національні оцінки згідно з табл. 1 «Положення про екзамени та заліки у НУБіП України» (наказ про уведення в дію від 27.12.2019 р. № 1371)

Рейтинг студента, бали	Оцінка національна за результати складання	
	екзаменів	заліків
90-100	Відмінно	Зараховано
74-89	Добре	
60-73	Задовільно	
0-59	Незадовільно	Не зараховано

Для визначення рейтингу студента (слухача) із засвоєння дисципліни $R_{\text{дис}}$ (до 100 балів) одержаний рейтинг з атестації (до 30 балів) додається до рейтингу студента (слухача) з навчальної роботи $R_{\text{НР}}$ (до 70 балів): $R_{\text{дис}} = R_{\text{НР}} + R_{\text{ат}}$.

13. Методичне забезпечення

1. Булгаков В.М., Калетнік Г.М., Гриник І.В., Адамчук В.В., Тіщенко Л.М., Черниш О.М., Яременко В.В. Теоретична механіка в прикладах і завданнях / за ред. акад. НААН В.М. Булгакова. – К.: Аграр. наука, 2014. – 348 с.
2. Булгаков В.М., Головач І.В. Теоретична механіка. Кінематика. Навчальний посібник і завдання для виконання розрахунково-графічних робіт. – К.: НАУ, 2002. – 181с.
3. Головач І.В., Черниш О.М., Яременко В.В. Теоретична механіка. Посібник для студентів очної та заочної форм навчання напряму підготовки 6.100102 – Процеси, машини та обладнання агропромислового виробництва.– Київ: НАУ, 2009. – 279 с.
4. Калетнік Г.М., Булгаков В.М., Гриник І.В., Адамчук В.В., Тіщенко Л.М., Черниш О.М., Яременко В.В. Теоретична механіка: навч. посібник для практич. занять / за ред. акад. НААН В.М. Булгакова. – К.: Аграр. наука, 2014. – 576 с.

14. Рекомендована література

Основна

1. Булгаков В.М., Гриник І.В., Калетнік Г.М., Адамчук В.В., Тіщенко Л.М., Черниш О.М., Яременко В.В. Теоретична механіка: підручник / за ред. акад. НААН В.М. Булгакова. – К.: Аграр. наука, 2014. – 560 с
2. Булгаков В.М., Васьков В.І., Литвинов О.І., Головач І.В., Войтюк Д.Г. Теоретична механіка. Курс лекцій. Частина І. – К.: Видавничий центр НАУ, 2003. – 368с.
3. Булгаков В.М., Васьков В.І., Литвинов О.І та ін. Теоретична механіка. Частина ІІ. К., НАУ, 2004. – 342 с.

4. Павловський М.А. Теоретична механіка: підручник для студ. вузів. – 2-ге вид., стереотипне. – К.: Техніка, 2004. – 512 с.
5. Булгаков В.М., Литвинов О.І., Войтюк Д.Г. Інженерна механіка. Ч.І. Теоретична механіка. – Вінниця: Нова книга, 2006. – 504 с.

Допоміжна

1. Айзенберг Т.Б., Воронков И.М., Осецкий В.М. Руководство к решению задач по теоретической механике. М., Высшая школа, 1986. – 420 с.
2. Бать М.И., Джанелидзе Г.Ю., Кельзон А.С. Теоретическая механика в примерах и задачах. Т.3. Специальные главы механики: Учеб.пособ. для вузов под ред. Г.Ю.Джанелидзе и Д.Р. Меркина. – М.: Наука, 1973. – 488 с.
3. Березова О.А., Друтляк Г.Е., Солодовников Р.В. Теоретическая механика. Сб. задач. – К.: Вища школа, 1980. – 400 с.
4. Каплунова А.В., Михайлівський В.А. та ін. Методика та приклади розв'язування задач з теоретичної механіки. – К.: Держсільгоспосвіта, 1961. – 365с.
5. Котова Л.И., Надеева Р.И., Тарг С.М. и др. Теоретическая механика: метод. указания и контр. задания для студ.-заочников машиностроительных, специальностей высш. уч. заведений / Под ред. С.М. Тарга – М.: Высшая школа, 1989. – 11с.
6. Мещерский И.В. Сборник задач по теоретической механике: Уч. пособие. / под ред. Н.В. Бутенина, А.И. Лкрье, Д.Р. Меркина. – 36-е изд., исправл. – М., Наука, 1986 – 448 с.
7. Савин Г.Н., Путята Т.В., Фрадлин Б.Н. Теоретическая механика. – К.: Вища школа, 1971. – 359с.
8. Кеппе О.Э., Виба О.П., Грапис О.П. и др. Сборник коротких задач по теоретической механике / Под ред. Кепе О.Э. – М.: Высшая школа, 1989. – 368 с.
9. Тарг С.М. Краткий курс теоретической механики. – 10-е изд., доп. – М., Высшая школа, 1986 – 416 с.

Інформаційні ресурси

1. https://ela.kpi.ua/bitstream/123456789/27558/1/Lektsii_odnosem_final_18.04.19.pdf
2. https://www.shevchenkove.org.ua/person_syte/Page/Metodrobota/%D0%95%D0%9F%20%D0%A2%D0%B5%D1%85%D0%BC%D0%B5%D1%85%D0%B0%D0%BD%D1%96%D0%BA%D0%B0%20%D0%9D%D0%9C%D0%A6/Dokument/Lekzia/1%20%D1%80%D0%BE%D0%B7%D0%B4%D1%96%D0%BB/1.1.htm
3. https://sci.ldubgd.edu.ua/bitstream/123456789/9929/1/%D0%A2%D0%B5%D0%BE%D1%80%D0%B5%D1%82%D0%B8%D1%87%D0%BD%D0%B0_%D0%BC%D0%B5%D1%85%D0%B0%D0%BD%D1%96%D0%BA%D0%B0.pdf
4. <https://studfile.net/preview/3904013/page:13/>