

Wypełnia Zespół Kierunku	Nazwa modułu (bloku przedmiotów): MECHANIKA TECHNICZNA				Kod modułu: B.4		
	Nazwa przedmiotu: MECHANIKA TECHNICZNA I				Kod przedmiotu:		
	Nazwa jednostki prowadzącej przedmiot / moduł: INSTYTUT POLITECHNICZNY						
	Nazwa kierunku: MECHANIKA I BUDOWA MASZYN						
	Forma studiów: STACJONARNE		Profil kształcenia: PRAKTYCZNY		Specjalność:		
	Rok / semestr: 1/1		Status przedmiotu /modułu: OBOWIĄZKOWY		Język przedmiotu / modułu: POLSKI		
	Forma zajęć	wykład	ćwiczenia	laboratorium	projekt	seminarium	inne (wpisać jakie)
	Wymiar zajęć	15	15	-	-	-	-

Koordynator przedmiotu / modułu	prof. dr hab. inż. Zbigniew Walczyk
Prowadzący zajęcia	prof. dr hab. inż. Zbigniew Walczyk, mgr inż. Michał Staszkun
Cel przedmiotu / modułu	Celem wykładu jest przedstawienie i wyjaśnianie studentowi niezbędnych szczegółowych teoretycznych podstaw statyki i ogólnych podstaw kinematyki dających mu możliwości zrozumienia funkcjonowania urządzeń mechanicznych (zagadnienia teorii maszyn i mechanizmów) oraz leżące u podstaw metod ich konstruowania i eksploatacji. Wykład obejmuje zagadnienia statyki ciała sztywnego i układów ciał sztywnych oraz kinematyki punktu. Celem ćwiczeń audytoryjnych jest nauczanie studentów rozwiązywania zadań w zakresie problemów będących przedmiotem wykładu.
Wymagania wstępne	Podstawowa znajomość algebry liniowej w zakresie rachunku macierzowego i układów równań algebraicznych. Szczegółowe znajomość algebry wektorów. Elementarna znajomość analizy funkcji jednej zmiennej (rachunek różniczkowy i całkowy).

EFEKTY KSZTAŁCENIA		
Nr	Opis efektu kształcenia	Odniesienie do efektów dla kierunku
01	Rozumie aksjomatyczny charakter mechaniki i potrafi omówić zakresy stosowalności mechaniki Newtona. Rozumie zasady statyki, potrafi je szeroko omówić i podać najważniejsze wnioski z nich płynące, a w szczególności rozumie i potrafi zdefiniować (oraz podać przykłady) pojęcie równoważności i równowagi układów sił.	K1P_W06
02	Rozumie szczegółowo podstawy metody redukcji układów sił do wektora głównego i momentu głównego oraz do skrętnika. Potrafi sformułować podstawowe warunki równowagi wszystkich rodzajów układów sił wyprowadzając je z warunków ogólnych.	K1P_W06
03	Potrafi omówić elementarne atrybuty modelu Coulomba tarcia suchego i rozumie różnicę pomiędzy tarcie rozwinętym a nierozwinętym.	K1P_W06
04	Potrafi omówić i uzasadnić podstawowe metody wyznaczania środków mas układu punktów materialnych i ciał sztywnych.	K1P_W06
05	Rozumie w szczególności co to są i jakie są składowe prędkości i przyspieszenia punktu gdy wykonuje on dowolnie zdefiniowany ruch.	K1P_W06

06	Rozumie w szczegółach istotę względności i składania ruchów. Rozumie okresowość i harmoniczną ruch. Potrafi podać przykłady.	K1P_W06
07	Rozumie w szczegółach istotę liniowych i kątowych współrzędnych położenia punktu, jego prędkości i przyspieszeń oraz związki pomiędzy nimi.	K1P_W06
08	Potrafi zredukować dowolny układ sił we wskazanym biegunie oraz potrafi wyznaczyć reakcje więzów dowolnie podpartego i obciążonego ciała sztywnego (zakres statycznie wyznaczalny).	K1P_U12 K1P_U14
09	Potrafi wyznaczyć położenie środka masy układu punktów materialnych i ciała sztywnego.	K1P_U12 K1P_U14
10	Potrafi obliczyć prędkości i przyspieszenia w dowolnie zadanym ruchu punktu po zadanym przestrzennym torze gładkim.	K1P_U12

TREŚCI PROGRAMOWE

Wykład

STATYKA (9 godz.):

- Krótka powtórka rachunku wektorowego.
- Punkt materialny, ciało sztywne, układ mechaniczny. Siła jako wektor. Więzy. Pierwsze prawo Newtona, równowazne układy sił. Pojęcia podstawowe. Mechanika jako nauka.
- Zasady statyki (pojęcia pierwotne i aksjomaty). Rodzaje sił (zewnętrzne, wewnętrzne, bierne, czynne, reakcje).
- Moment siły względem punktu i względem osi. Para sił i jej własności (wektor swobodny). Konsekwencje zmiany linii działania siły.
- Redukcja przestrzennego układu sił do wektora głównego i momentu głównego. Wypadkowa układu sił. Wektorowe i algebraiczne warunki równowagi przestrzennego układu sił.
- Warunki równowagi układu sił w przypadkach szczególnych (ogólny płaski układ sił, przestrzenny i płaski układ sił zbieżnych i równoległych). Twierdzenie o trzech siłach.
- Redukcja przestrzennego układu sił do skrętnika. Równowaga swobodnego oraz skrępowanego układu ciał (statyczna niewyznaczalność).
- Tarcie suche i jego prawa (model Coulomba). Tarcie nierozwinięte i rozwinięte. Współczynnik tarcia. Kąt i stożek tarcia.
- Momenty statyczne oraz środek masy (środek ciężkości) układu punktów materialnych i ciała sztywnego. Metody wyznaczania położenia środka masy.

KINEMATYKA I (ruch punktu – 6 godz.):

- Pojęcia podstawowe. Układy odniesienia i ruch (układy inercjalne). Trajektoria ruchu (tor), droga, torowe równanie ruchu.
- Wektory wodzące. Prędkość. Hodograf prędkości. Przyspieszenie.
- Naturalny układ współrzędnych (trójścian Freneta, wersory: styczny, normalny i binormalny).
- Składowe prędkości i przyspieszenia w naturalnym układzie współrzędnych. Ruch jednostajny i jednostajnie zmienny krzywoliniowy i prostoliniowy (droga, prędkość, przyspieszenie).
- Ruch po okręgu (prędkość i przyspieszenie kątowe). Ruch harmoniczny. Ruch okresowy.
- Składanie ruchów. Rzut pionowy, poziomy i ukośny. Przekładnia mechaniczna.

Ćwiczenia

Rozwiązywanie zadań z zakresu odpowiadającego treściom wykładów.

Tematy wykładane wyprzedzają co najmniej o jeden tydzień tematy ćwiczeń.

Literatura podstawowa	<u>Wykład:</u> Leyko J.: <i>Mechaniki ogólna</i>, tom 1, WN PWN, Janik F.: <i>Mechaniki ogólna</i>, tom 1, WN PWN, Osiński Z.: <i>Mechaniki ogólna</i>, WN PWN, Niezgodziński T.: <i>Mechaniki ogólna</i>, WN PWN, Misiak J.: <i>Mechanika ogólna</i>, tom 1 (statyka i kinematyka), WNT Misiak J.: <i>Mechanika techniczna</i>, tom 1 (statyka i wytrzymałość materiałów) i 2 (kinematyka i dynamika), WNT <u>Ćwiczenia audytoryjne:</u> Nizioł J.: <i>Metodyka rozwiązywania zadań z mechaniki</i>, WNT, Misiak J.: <i>Zadania z mechaniki ogólnej</i>, tom 1 (statyka) i 2 (kinematyka), WNT, Niezgodziński M.E., Niezgodziński T.: <i>Zbiór zadań z mechaniki ogólnej</i>, WN PWN, Leyko J., Szmelter J.: <i>Zbiór zadań z mechaniki ogólnej</i>, WNT
-----------------------	---

Literatura uzupełniająca	Hibbeler R.C.: <i>Principles of Statics</i> , Pearson, Prentice Hall, ISBN 0-13-186674-5, Hibbeler R.C.: <i>Statics and Mechanics of Materials</i> , Pearson, Prentice Hall, ISBN 013-129-011-8, Fowles G.R.: <i>Analytical Mechanics</i> , Brooks/Cole, Cengage Learning, ISBN-10: 0- 534-40813-3, Beer F.P., Johnston E.R. Jr.: <i>Vector Mechanics for Engineers, Statics and Dynamics</i> , Mc Graw-Hill Publ. Comp., ISBN 0-07-079923-7, McGill D.J., King W.W.: <i>Engineering Mechanics. An Introduction to Statics and Dynamics</i> , PWS Publishers, ISBN 0-534-02937-X Statics, Norton R.L.: <i>Design of Machinery. An Introduction to the Synthesis and Analysis of Mechanisms and Machines</i> , Mc Graw-Hill, ISBN 0-07-048395-7, Sandor B.I.: <i>Engineering Mechanics. Statics</i> , Prentice Hall, ISBN 0-13-278929-9, Anand D.K., Cunniff P.F.: <i>Engineering Mechanics. Statics and Dynamics</i> , Allyn and Bacon, Inc. , ISBN 0-205-07810-9
--------------------------	---

Metody kształcenia	<u>Wykład</u>: multimedialny poparty wyjaśnieniami szczegółowymi na tablicy z użyciem „kredy”. Konsekwentne stosowanie zapisu wektorowego z wielokrotną demonstracją rozpisywania równań wektorowych w układy równań algebraicznych. „Budowanie wiedzy od góry”, tzn. jak najszybsze dochodzenie do ogólnych twierdzeń czy zasad z szerokim objaśnianiem ich istoty (przypadki prostsze pokazywane jako szczegółowe ogólne). Środek ciężkości przekazu przesunięty w stronę ilustracji zagadnień (geometrii) z możliwie ograniczoną liczbą wzorów. <u>Ćwiczenia audytoryjne</u>: Przedstawienie metod rozwiązywania zadań w zakresie problemów będących przedmiotem wykładu oraz nauczanie studentów rozwiązywania zadań. W celu przygotowywania studenta do praktycznego stosowania zdobytej wiedzy i umiejętności, występujące w zadaniach ze statyki układy ciał sztywnych lub pojedyncze ciała sztywne są elementami konstrukcji lub układu mechanicznego (mechanizmu albo maszyny), brane jako ich modele fizyczne. <u>Konsultacje indywidualne</u>: służą udzieleniu studentowi wyjaśnień problemów przez niego wskazanych i udzielaniu odpowiedzi na jego pytania.
Metody weryfikacji efektów kształcenia (na bieżącym semestrze)	
2 kolokwia na ćwiczeniach audytoryjnych	08 do 10
ocena czynnego udziału w ćwiczeniach audytoryjnych na wezwanie prowadzącego	08 do 10
Egzamin pisemny dwuczęściowy (w następnym semestrze z dwóch semestrów): - teoria (wiedza)	01 do 07 08 do 10
(umiejętności)	- zadania
Forma i warunki zaliczenia bieżącego semestru	<u>Składników oceny końcowej (za semestr)</u>: ocena z dwóch kolokwii 2 x 0,45 ocena czynnego udziału w ćwiczeniach audytoryjnych 0,10 udział w wykładach* ; udział w ćwiczeniach audytoryjnych** *) nie ma możliwości przystąpienia do egzaminu jeżeli nieobecność nieusprawiedliwiona na wykładach wynosiła więcej niż 50% zajęć **) nie ma zaliczenia ćwiczeń audytoryjnych jeżeli nieobecność nieusprawiedliwiona na nich wynosiła więcej niż 20% zajęć

NAKŁAD PRACY STUDENTA	
	Liczba godzin
Udział w wykładach	15
Samodzielne studiowanie tematyki wykładów	20
Udział w ćwiczeniach audytoryjnych, laboratoryjnych, projektowych i seminariach	15
Samodzielne przygotowywanie się do ćwiczeń*	30
Przygotowanie projektu / eseju / itp.*	-
Przygotowanie się do egzaminu / zaliczenia	-
Udział w konsultacjach	5
Inne	-
ŁĄCZNY nakład pracy studenta w godz.	85
Liczba punktów ECTS za przedmiot	3
Liczba p. ECTS związana z zajęciami praktycznymi*	0
Liczba p. ECTS za zajęciami wymagające bezpośredniego udziału nauczycieli akademickich	1,2