

# ЮЖНО-УРАЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

УТВЕРЖДАЮ:  
Директор института  
Политехнический институт

ЮУрГУ	Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП	
Кому выдан: Ваулин С. Д.	
Пользователь: vaulinsd	
Дата подписания: 03.06.2023	

С. Д. Ваулин

## РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

**дисциплины 2.1.27.1 Специальная дисциплина  
для научной специальности 2.5.2 Машиноведение  
форма обучения очная  
кафедра-разработчик Колесные и гусеничные машины**

Зав.кафедрой разработчика,  
д.техн.н., доц.

К. В. Гаврилов

ЮУрГУ	Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП	
Кому выдан: Гаврилов К. В.	
Пользователь: gavrilovkv	
Дата подписания: 03.06.2023	

Разработчик программы,  
д.техн.н., доц., заведующий  
кафедрой

К. В. Гаврилов

ЮУрГУ	Электронный документ, подписанный ПЭП, хранится в системе электронного документооборота Южно-Уральского государственного университета
СВЕДЕНИЯ О ВЛАДЕЛЬЦЕ ПЭП	
Кому выдан: Гаврилов К. В.	
Пользователь: gavrilovkv	
Дата подписания: 03.06.2023	

Челябинск

## **1. Цели и задачи дисциплины**

Дисциплина „Специальные разделы теории колёсных и гусеничных машин“ является научной основой теории проектирования наземных транспортных комплексов и средством решения прикладных задач в области машиностроения. Преподавание и изучение дисциплины следует рассматривать как важнейшую составляющую фундаментальной подготовки аспиранта к научно-исследовательской, проектно-конструкторской и научно-педагогической видам профессиональной деятельности. Целью преподавания и изучения дисциплины является воспитание достаточно высокой математической культуры, формирование навыков современного математического мышления, использование математических методов и основ математического моделирования в практической деятельности при выполнении научно-педагогических, научно-исследовательских и проектно-конструкторских работ. Задачи преподавания и изучения дисциплины: 1. Сформировать знания, умения и навыки по изучению и использованию закономерностей движения колесных и гусеничных машин. 2. Научить профессионально и грамотно ставить прикладные задачи. 3. Формирование навыков моделирования, расчета, анализа и оценки эксплуатационных свойств колесных и гусеничных машин. 4. Повышение математического уровня обучаемого.

## **Краткое содержание дисциплины**

Преподаваемая дисциплина содержит: - анализ эксплуатационных свойств, связанных с торможением, управляемостью, устойчивостью и плавностью хода транспортных средств; - оценочные показатели и методы их определения; - связь этих показателей с конструктивными и эксплуатационными параметрами; - основные пути улучшения рассматриваемых эксплуатационных свойств .

## **2. Планируемые результаты обучения по дисциплине**

**Знать:**

**Уметь:**

**Владеть:**

## **3. Место дисциплины в структуре программы аспирантуры**

Дисциплина относится к Образовательному компоненту программы аспирантуры.

## **4. Объём и виды учебной работы**

Общая трудоемкость дисциплины составляет 2 з.е., 72 ч.

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах
		Номер семестра
		7
Общая трудоёмкость дисциплины	72	72

<i>Аудиторные занятия:</i>	36	36
Лекции (Л)	36	36
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	0	0
<i>Самостоятельная работа (СРС)</i>	36	36
Закрепление лекционного материала, привитие практических навыков самостоятельной работы по анализу конструкций и проектированию современных колёсных и гусеничных машин	68	0
Вид итогового контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	экзамен

## 5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах		
		Всего	Л	ПЗ
1	Теоретические и методологические основы проектирования колёсных и гусеничных машин	4	4	0
2	Торможение транспортного средства	8	8	0
3	Управляемость транспортного средства	8	8	0
4	Устойчивость транспортного средства	8	8	0
5	Плавность хода транспортного средства	8	8	0

### 5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Теоретические и методологические основы проектирования колёсных и гусеничных машин. Методология системного проектирования.	2
2	1	Математические модели анализа и синтеза наземных транспортных средств. Системный анализ функциональных свойств колёсных и гусеничных машин.	2
3	2	Математическая модель колёсной, гусеничной машины и автопоезда, используемая для анализа их тормозных свойств.	2
4	2	Критерии оценки эффективности тормозных систем и их аналитические выражения. Оптимальное распределение тормозных сил между осями колёсной машины.	2
5	2	Регуляторы тормозных сил и их характеристики. Антиблокировочные системы (АБС). Назначение и алгоритм функционирования АБС. График процесса работы АБС по замедлению. Блок-схема управления АБС. Схема установки АБС на транспортное средство.	2
6	2	Торможение автопоезда. Пути повышения надежности и эффективности торможения колёсной, гусеничной машины и автопоезда.	2
7	3	Определения. Условия управляемости колёсных и гусеничных машин. Математическая модель транспортного средства для анализа его криволинейного движения.	2
8	3	Уравнения криволинейного движения транспортного средства. Методика определения изменения фазовых координат, характеризующих криволинейное движение транспортного средства.	2
9	3	Оценочные показатели управляемости транспортного средства. Поворачиваемость транспортного средства и её влияние на управляемость.	2
10	3	Характеристика переходных процессов. Характеристика входа в поворот - «рывок руля». Колебания управляемых колес. Стабилизация управляемых	2

		колес и характеристика «выход из поворота».	
11	4	Определения. Оценочные показатели устойчивости движения транспортного средства.	2
12	4	Траекторная и курсовая устойчивость транспортного средства.	2
13	4	Поперечная и продольная устойчивость транспортного средства.	2
14	4	Устойчивость движения автопоезда по влиянию прицепа.	2
15	5	Определения. Оценочные показатели и нормы. Математическая модель транспортного средства для анализа его плавности хода.	2
16	5	Уравнения движения подрессоренных и неподрессоренных масс. Дорожные неровности и их геометрические характеристики. Виды колебаний.	2
17	5	Амплитудно-частотные характеристики колебаний транспортного средства. Свободные колебания транспортного средства на дорогах с волнистой поверхностью. Колебания транспортного средства на дорогах со случайным микропрофилем.	2
18	5	Задача от колебаний. Сиденья. Расчет колебаний и плавности хода транспортного средства.	2

## 5.2. Практические занятия, семинары

Не предусмотрены

## 5.3. Самостоятельная работа аспиранта

Выполнение СРС		
Вид работы и содержание задания	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц)	Кол-во часов
Самоподготовка	<p>1. Вахламов, В. К. Автомобили: Конструкция и эксплуатационные свойства: Текст учеб. для вузов по специальности «Автомобили и автомобиль. хоз-во» В.К.Вахламов. - М.: Академия. 2009. – 479 с. ил. 2.</p> <p>Гришкевич, А. И. Автомобили: Теория. Учебник А.И.Гришкевич. - Минск: Вышэйшая школа, 1986 – 208 с. ил. 3.</p> <p>Кравец, В.Н. Теория автомобиля: Текст учеб-ник для вузов по специальности «Автомобиле- и тракторостроение» В.Н.Кравец, В.В.Селифанов. – М.: Гринлайт+, 2011. – 884 с. ил. граф. 4.</p> <p>Тарасик, В. П. Теория движения автомо-били: Текст учеб. для вузов по специальности 190201 - Автомобиле- и тракторостроение В.П.Тарасик. - СПб.: БХВ - Петербург, 2006. – 478 с. и др.; под ред. А.С.Антонова. – М.: Военное издательство Министерства Обороны СССР, 1970. – 525 с. ил. 5. Армейские автомобили Текст Кн. 1 Теория учебник: в 3 кн. А.С.Антонов и др.; под ред. А.С.Антонова. – М.: Военное издательство Министерства Обороны СССР, 1970. – 525 с. ил. 6. Литвинов, А.С. Автомобиль: Теория эксплуатационных</p>	68

	свойств. Учебник для вузов по специальности «Автомобили и автомобил. Хозяйство» А.С.Литвинов, Я.Е.Фаробин. – М.: Машиностроение. 1989. – 240 с. ил. 7. Ротенберг, Р.В. Подвеска автомобиля. Колебания и плавность хода Р.В Ротенберг. – 3-е изд., перераб. и доп. – М.: Машиностроение. 1972. – 392 с. ил.	
--	--	--

## 6. Инновационные образовательные технологии, используемые в учебном процессе

Инновационные формы учебных занятий	Вид работы (Л, ПЗ, ЛР)	Краткое описание	Кол-во ауд. часов
Применение электронных мультимедийных учебников и учебных пособий	Лекции	Использование курса презентаций по теме «Специальные разделы теории колесных и гусеничных машин»	4
Использование проблемно-ориентированного междисциплинарного подхода к изучению наук	Лекции	В ходе занятий используются методы проблемно-ориентированного обучения в виде: проблемных заданий; заданий для обсуждения; стратегических заданий; заданий для изучения; заданий на выполнение действия; прикладных заданий.	2

## Собственные инновационные способы и методы, используемые в образовательном процессе

Инновационные формы обучения	Краткое описание и примеры использования в темах и разделах
Использование информационных ресурсов и баз данных	Научная электронная библиотека ЮУрГУ. Темы 2-5.
Применение активных методов обучения, «контекстного» и «на основе опыта»	Применяются объяснительно-иллюстративные методы обучения. Темы 1-5.
Использование методов, основанных на изучении практики (case studies)	Используются примеры из практики проектирования и эксплуатации транспортных средств. Темы 1-5.
Использование проблемно-ориентированного междисциплинарного подхода к изучению материала	Все темы 1-5 отражают связь „Специальные разделы теории колесных и гусеничных машин” с проблемой безопасности движения и эффективности использования транспортных средств.
Применение электронных мультимедийных учебников и учебных пособий	Электронные мультимедийные учебные пособия с грифом УМО вузов РФ: Управляемость, устойчивость, плавность хода автомобиля. Галимзянов Р.К. Темы 1-5.

Использование результатов научных исследований, проводимых университетом, в рамках данной дисциплины: нет

## 7. Оценочные средства для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации по итогам освоения дисциплины

### 7.1. Паспорт оценочных средств

Наименование разделов дисциплины	Контролируемая компетенция ЗУНы	Вид контроля (включая текущий)	№№ заданий
Теоретические и методологические основы проектирования колёсных и гусеничных машин		Текущий	1
Все разделы		Экзамен	2
Все разделы		Экзамен	3
Все разделы		Экзамен	4
Все разделы		Экзамен	5
Все разделы		Экзамен	6
Все разделы		Экзамен	7
Все разделы		Экзамен	8
Все разделы		экзамен	вопросы для контроля
Все разделы		экзамен	вопросы для контроля
Все разделы		экзамен	вопросы для контроля
Все разделы		экзамен	вопросы для контроля

## 7.2. Виды контроля, процедуры проведения, критерии оценивания

Вид контроля	Процедуры проведения и оценивания	Критерии оценивания
Текущий	Опрос	Отлично: развернутый и полный ответ на вопрос. Хорошо: правильный ответ на вопрос с неточностями в изложении отдельных положений. Удовлетворительно: в целом правильный ответ на вопрос, но с неточностями в изложении закономерностей движения транспортного средства. Неудовлетворительно: ответ на вопрос отсутствует, либо в ответе не содержатся сведения по существу вопроса, отсутствует понимание основополагающих принципов функционирования системы «человек-транспортное средство-окружающая среда».
Экзамен	Ответ на билет	Отлично: развернутые и полные ответы на три вопроса экзаменационного билета, исчерпывающие ответы на дополнительные вопросы. Хорошо: развернутые и полные ответы на три вопроса экзаменационного билета с неточностями в изложении отдельных положений. Удовлетворительно: правильный ответ на один из вопросов экзаменационного билета, не полные ответы на два других вопроса. Неудовлетворительно: ответы на вопросы отсутствуют, либо в ответах не содержатся сведения по существу вопросов, отсутствует понимание изучаемого материала.

## 7.3. Типовые контрольные задания

Вид контроля	Типовые контрольные задания
--------------	-----------------------------

	<p>1. Математическая модель автомобиля, используемая для определения его тормозных свойств. Оценочные показатели.</p> <p>2. Силы и моменты, действующие на колесо при торможении автомобиля. Уравнения равновесия колеса. Тормозная сила, развивающаяся на колесе.</p> <p>3. Расчетная схема автомобиля при движении с замедлением. Уравнения движения автомобиля при торможении.</p> <p>4. Диаграмма торможения автомобиля и автопоезда. Условия достижения максимального замедления автомобиля.</p> <p>5. Виды торможения в зависимости от темпа торможения. Коэффициент распределения тормозных усилий по осям автомобиля.</p> <p>6. Оптимальное распределение тормозных сил и его влияние на движение автомобиля при торможении.</p> <p>7. Оптимальное торможение автомобиля. Диаграмма торможения автомобиля.</p> <p>8. Условия обеспечения устойчивости и управляемости движения автомобиля и автопоезда при торможении.</p> <p>9. Замедление и тормозной путь автомобиля при торможении.</p> <p>10. Типы испытаний автомобиля на тормозные и нормируемые оценочные показатели.</p> <p>11. Торможение автопоезда. Расчетная схема. Уравнение тормозного баланса автомобиля.</p> <p>12. Пути повышения надежности и эффективности торможения автомобиля и автопоезда.</p> <p>13. Сцепление колеса с дорогой. Буксование колеса. Максимальная тормозная сила, развивающаяся на колесе. Назначение и работа регулятора тормозных сил и антиблокировочных систем автомобиля.</p> <p>14. Управляемость автомобиля. Оценочные показатели. Факторы, влияющие на нее. Кинематика поворота автомобиля.</p> <p>15. Боковой увод колеса. Кинематика движения на повороте автомобиля с эластичными шинами. Радиус поворота автомобиля при различной его поворачиваемости.</p> <p>16. Силы, действующие на автомобиль при криволинейном движении.</p> <p>Поворачиваемость автомобиля. Измеритель и виды поворачиваемости автомобиля.</p> <p>17. Движение автомобиля при различной поворачиваемости и действии боковой силы. Анализ и рекомендации.</p> <p>18. Колебания и автоколебания управляемых колес. Факторы, влияющие на них. Пути устранения этих колебаний.</p> <p>19. Стабилизация управляемых колес.</p> <p>20. Цель и методы согласования кинематики подвески и рулевого привода автомобиля.</p> <p>21. Условия и пути обеспечения управляемости автомобиля.</p> <p>22. Влияние конструктивных и эксплуатационных факторов на управляемость автомобиля.</p> <p>23. Критическая скорость движения автомобиля с излишней поворачиваемостью.</p> <p>24. Продольная устойчивость автомобиля. Расчетные схемы. Критерии оценки и их аналитические выражения.</p> <p>25. Поперечная устойчивость автомобиля. Расчетные схемы. Критерии оценки и их аналитические выражения.</p> <p>26. Условия и пути обеспечения устойчивого движения автомобиля.</p> <p>27. Влияние конструктивных и эксплуатационных факторов на устойчивость движения автомобиля.</p> <p>28. Критическая скорость движения автомобиля на повороте по условию опрокидывания.</p> <p>29. Условие отсутствия бокового скольжения автомобиля. Расчетная схема. Уравнение.</p> <p>30. Математическая модель автомобиля, как колебательной системы. Уравнения колебания масс автомобиля.</p> <p>31. Плавность хода автомобиля. Критерии оценки плавности хода автомобиля. Нормативы плавности хода автомобиля.</p> <p>32. Уравнения колебания масс автомобиля.</p> <p>33. Расчетные методы оценки плавности хода автомобиля.</p>
Текущий	

	<p>34. Характеристики неровности дороги и резонансные зоны колебаний масс автомобиля.</p> <p>35. Упругая характеристика подвески автомобиля. Оптимальная ее характеристика.</p> <p>36. Пути повышения плавности хода автомобиля.</p> <p>37. Паразитная мощность в трансмиссии. Факторы, влияющие на нее. Способы устранения или уменьшения ее величины.</p>
Экзамен	<p>1. Математическая модель автомобиля, используемая для определения его тормозных свойств. Оценочные показатели.</p> <p>2. Силы и моменты, действующие на колесо при торможении автомобиля. Уравнения равновесия колеса. Тормозная сила, развивающаяся на колесе.</p> <p>3. Расчетная схема автомобиля при движении с замедлением. Уравнения движения автомобиля при торможении.</p> <p>4. Диаграмма торможения автомобиля и автопоезда. Условия достижения максимального замедления автомобиля.</p> <p>5. Виды торможения в зависимости от темпа торможения. Коэффициент распределения тормозных усилий по осям автомобиля.</p> <p>6. Оптимальное распределение тормозных сил и его влияние на движение автомобиля при торможении.</p> <p>7. Оптимальное торможение автомобиля. Диаграмма торможения автомобиля.</p> <p>8. Условия обеспечения устойчивости и управляемости движения автомобиля и автопоезда при торможении.</p> <p>9. Замедление и тормозной путь автомобиля при торможении.</p> <p>10. Типы испытаний автомобиля на тормозные и нормируемые оценочные показатели.</p> <p>11. Торможение автопоезда. Расчетная схема. Уравнение тормозного баланса автомобиля.</p> <p>12. Пути повышения надежности и эффективности торможения автомобиля и автопоезда.</p> <p>13. Сцепление колеса с дорогой. Буксование колеса. Максимальная тормозная сила, развивающаяся на колесе. Назначение и работа регулятора тормозных сил и антиблокировочных систем автомобиля.</p> <p>14. Управляемость автомобиля. Оценочные показатели. Факторы, влияющие на нее. Кинематика поворота автомобиля.</p> <p>15. Боковой увод колеса. Кинематика движения на повороте автомобиля с эластичными шинами. Радиус поворота автомобиля при различной его поворачиваемости.</p> <p>16. Силы, действующие на автомобиль при криволинейном движении.</p> <p>Поворачиваемость автомобиля. Измеритель и виды поворачиваемости автомобиля.</p> <p>17. Движение автомобиля при различной поворачиваемости и действии боковой силы. Анализ и рекомендации.</p> <p>18. Колебания и автоколебания управляемых колес. Факторы, влияющие на них. Пути устранений этих колебаний.</p> <p>19. Стабилизация управляемых колес.</p> <p>20. Цель и методы согласования кинематики подвески и рулевого привода автомобиля.</p> <p>21. Условия и пути обеспечения управляемости автомобиля.</p> <p>22. Влияние конструктивных и эксплуатационных факторов на управляемость автомобиля.</p> <p>23. Критическая скорость движения автомобиля с излишней поворачиваемостью.</p> <p>24. Продольная устойчивость автомобиля. Расчетные схемы. Критерии оценки и их аналитические выражения.</p> <p>25. Поперечная устойчивость автомобиля. Расчетные схемы. Критерии оценки и их аналитические выражения.</p> <p>26. Условия и пути обеспечения устойчивого движения автомобиля.</p> <p>27. Влияние конструктивных и эксплуатационных факторов на устойчивость движения автомобиля.</p> <p>28. Критическая скорость движения автомобиля на повороте по условию опрокидывания.</p> <p>29. Условие отсутствия бокового скольжения автомобиля. Расчетная схема. Уравнение.</p>

- |  |  |
|--|--|
|  | <p>30. Математическая модель автомобиля, как колебательной системы. Уравнения колебания масс автомобиля.</p> <p>31. Плавность хода автомобиля. Критерии оценки плавности хода автомобиля. Нормативы плавности хода автомобиля.</p> <p>32. Уравнения колебания масс автомобиля.</p> <p>33. Расчетные методы оценки плавности хода автомобиля.</p> <p>34. Характеристики неровности дороги и резонансные зоны колебаний масс автомобиля.</p> <p>35. Упругая характеристика подвески автомобиля. Оптимальная ее характеристика.</p> <p>36. Пути повышения плавности хода автомобиля.</p> <p>37. Паразитная мощность в трансмиссии. Факторы, влияющие на нее. Способы устранения или уменьшения ее величины.</p> |
|--|--|

## **8. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины**

### **Печатная учебно-методическая документация**

#### *a) основная литература:*

1. Вахламов, В. К. Автомобили : Конструкция и эксплуатационные свойства Текст учеб. для вузов по специальности "Автомобили и автомобил. хоз-во" В. К. Вахламов. - М.: Академия, 2009. - 479, [1] с. ил.
2. Гришкевич, А. И. Автомобили: Теория Учебник А. И. Гришкевич. - Минск: Вышэйшая школа, 1986. - 208 с. ил.
3. Кравец, В. Н. Теория автомобиля Текст учебник для вузов по специальности "Автомобиле- и тракторостроение" В. Н. Кравец, В. В. Селифонов. - М.: Гринлайт+, 2011. - 884 с. ил., граф.
4. Тарасик, В. П. Теория движения автомобиля Текст учеб. для вузов по специальности 190201 - Автомобиле- и тракторостроение В. П. Тарасик. - СПб.: БХВ-Петербург, 2006. - 478 с.

#### *б) дополнительная литература:*

1. Литвинов, А. С. Автомобиль: Теория эксплуатационных свойств Учебник для вузов по специальности "Автомобили и автомобил. хоз-во" А. С. Литвинов, Я. Е. Фаробин. - М.: Машиностроение, 1989. - 240 с. ил.

#### *в) отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:* Не предусмотрены

#### *г) методические указания для студентов по освоению дисциплины:*

1. Галимзянов Р.К. Управляемость, устойчивость, плавность хода автомобиля: Учебное пособие. – Челябинск: Издат. Центр ЮУрГУ, 2011.

*из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:*

1. Галимзянов Р.К. Управляемость, устойчивость, плавность хода автомобиля: Учебное пособие. – Челябинск: Издат. Центр ЮУрГУ, 2011.

### **Электронная учебно-методическая документация**

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание

1	Методические пособия для самостоятельной работы студента	Электронный каталог ЮУрГУ	СТО ЮУрГУ 04–2008 Стандарт организации. Курсовое и дипломное проектирование. Общие требования к содержанию и оформлению / со Т.И. Парубочая, Н.В. Сырейщикова, В.И. Гузеев, Л.В. Винокурова. – Ч Изд-во ЮУрГУ, 2008. – 56 с. <a href="https://lib.susu.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&amp;key=000385576&amp;dtype=F">https://lib.susu.ru/ftd?base=SUSU_METHOD&amp;key=000385576&amp;dtype=F</a>
---	--	---------------------------	---

## 9. Информационные технологии, используемые при осуществлении образовательного процесса

Перечень используемого программного обеспечения:

Нет

Перечень используемых информационных справочных систем:

- База данных ВИНИТИ РАН(бессрочно)

## 10. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Лекции	255 (2)	Специализированные аудитории, оснащенные аудиовизуальными комплексами.
Лекции	255 (2)	Комплект учебных пособий и видео лекций по дисциплине „Специальные разделы теории колесных и гусеничных машин”.