



## KARTA OPISU PRZEDMIOTU - SYLABUS

Nazwa przedmiotu

Teoria maszyn i mechanizmów

### Przedmiot

Kierunek studiów

Mechanika i budowa maszyn

Studia w zakresie (specjalność)

Poziom studiów

pierwszego stopnia

Forma studiów

stacjonarne

Rok/semestr

3/5

Profil studiów

ogólnoakademicki

Język oferowanego przedmiotu

polski

Wymagalność

obligatoryjny

### Liczba godzin

Wykład

15

Laboratoria

Inne (np. online)

Ćwiczenia

0

Projekty/seminaria

### Liczba punktów

1

### Wykładowcy

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

dr hab. inż. Jacek Buśkiewicz

Odpowiedzialny za przedmiot/wykładowca:

email: [jacek.buskiewicz@put.poznan.pl](mailto:jacek.buskiewicz@put.poznan.pl)

tel. 61 665 26 19

Instytut Mechaniki Stosowanej

Wydział Inżynierii Mechanicznej

ul. Jana Pawła II 24, 60-965 Poznań

### Wymagania wstępne

Podstawowa wiedza z fizyki oraz wiedza z mechaniki obejmująca statykę, kinematykę punktu materialnego, ruchu obrotowego, ruchu płaskiego, ruchu złożonego, dynamikę ruchu obrotowego i ruchu płaskiego.

Pogłębiona wiedza w zakresie zaawansowanej matematyki obejmująca algebrę, trygonometrię, rachunek wektorowy, rachunek różniczkowy, rachunek całkowy, konieczna do opisu zjawisk fizycznych towarzyszących pracy maszyny.



### **Cel przedmiotu**

Uzyskanie wiedzy z zakresu teorii maszyn i mechanizmów potrzebnej do rozwiązywania problemów technicznych związanych z projektowaniem, budową, działaniem i eksploatacją maszyn.

### **Przedmiotowe efekty uczenia się**

#### Wiedza

1. Student potrafi wyjaśnić znaczenie analizy strukturalnej mechanizmów, zastosować prawa fizyczne do opisu i analizy ruchu mechanizmów, sformułować zasady przenoszenia ruchu oraz sił w maszynach, dokonać analizy ruchu maszyn pod działaniem sił.
2. Student potrafi wyjaśnić ograniczenia stosowanych uproszczonych modeli matematycznych opisujących działanie maszyn i wskazać ich potencjalne skutki, dokonać krytycznej analizy obliczeń teoretycznych.
3. Student potrafi wykorzystać programy komputerowe wspomagające analizę kinematyczną oraz dynamiczną układów mechanicznych.
4. Student potrafi wskazać aktualne kierunki rozwoju teorii maszyn i mechanizmów oraz aktualne kierunki rozwoju programów komputerowych wspomagających analizę kinematyczną oraz dynamiczną złożonych układów mechanicznych.
5. Student potrafi zastosować metodę naukową w rozwiązywaniu problemów technicznych związanych z konstrukcją i eksploatacją maszyn, zaadaptować wiedzę i metodykę teorii mechanizmów, a także stosowane metody teoretyczne do pokrewnych dyscyplin naukowych.

#### Umiejętności

1. Student potrafi znajdować niezbędne informacje w literaturze fachowej, zarówno z baz danych jak i innych źródeł; potrafi odtworzyć tok rozumowania opisany w literaturze z uwzględnieniem poczynionych założeń i przybliżeń.
2. Wykorzystać odpowiednie metody analityczne i symulacyjne do formułowania i rozwiązywania zadań inżynierskich.
3. Skutecznie komunikować się zarówno ze specjalistami jak i niespecjalistami w zakresie danej problematyki.
4. Określić kierunki dalszego doskonalenia wiedzy i umiejętności (w tym samokształcenia) w zakresie teorii maszyn i mechanizmów.

#### Kompetencje społeczne

1. Rozumienie potrzeby uczenia się przez całe życie; inspirowanie i organizowanie procesu uczenia się innych osób.
2. Świadomość korzyści jakie niesie wiedza inżynierska dla społeczeństwa.
3. Rozumienie potrzeby formułowania i przekazywania społeczeństwu informacji i opinii dotyczących osiągnięć techniki.



### Metody weryfikacji efektów uczenia się i kryteria oceny

Efekty uczenia się przedstawione wyżej weryfikowane są w następujący sposób:

Wykład: Zaliczenie na podstawie kolokwium składającego się z pięciu zadań praktycznych (każde ocenianie na 1 pkt).

W zależności od liczby otrzymanych punktów uzyskuje się ocenę: <3 pkt - ndst, 3 pkt - dst,

3,5 pkt - dst+, 4 pkt - db, 4,5 pkt - db+, 5 pkt - bdb. Kolokwium przeprowadzone jest na koniec semestru.

W przypadku niepodejścia do kolokwium zaliczenie na ocenę dst lub dst+ uzyskuje się na podstawie zaliczenia we wskazanym terminie projektów wydanych podczas semestru.

### Treści programowe

Wykład:

1. Podstawowe definicje. Struktura mechanizmów. Klasyfikacja par kinematycznych. Klasyfikacje mechanizmów. Ruchliwość mechanizmów.
2. Kinematyka mechanizmów dźwigniowych: czworobok przegubowy, mechanizm korbowo-wodzikowy, mechanizm jarzmowy.
3. Wyznaczenie momentu równoważącego i mocy silnika napędowego. Dobór koła zamachowego.
4. Wyważanie mechanizmów dźwigniowych.
5. Przekładnie planetarne, falowe.
6. Wprowadzenie do syntezy mechanizmów krzywkowych i dźwigniowych.

### Metody dydaktyczne

1. Wykład: prezentacja ilustrowana przykładami podawanymi na tablicy, rozwiązywanie zadań.

### Literatura

Podstawowa

1. Podstawy Teorii Maszyn i Mechanizmów, Olędzki A., WNT, Warszawa, 1987.
2. Teoria Maszyn i Mechanizmów, Parszewski Z., WNT, Warszawa, 1983.
3. Teoria mechanizmów i manipulatorów. Podstawy i przykłady zastosowań w praktyce, Morecki A.; Knapczyk J., Kędzior J., WNT, Warszawa, 2001.

Uzupełniająca

1. Mechanism Design: Analysis & Synthesis. A.G. Erdman, G.N. Sandor, & S. Kota 4th Ed. (Web Enhanced), Volume I, Prentice-Hall, 2001



2. Kinematics and mechanism Design, Suh C. H. Radcliffe C. W., Wiley, New York, 1978
3. Mechanics of Machines, V. Ramamutri, Alpha Science International Ltd., Harrow U.K., 2005
4. Mechanisms and Dynamics of Machinery, H. H. Mabie; F. W. Ocvirk, John Wiley & Sons, 1975

**Bilans nakładu pracy przeciętnego studenta**

	Godzin	ECTS
Łączny nakład pracy	25	1,0
Zajęcia wymagające bezpośredniego kontaktu z nauczycielem	16	0,5
Praca własna studenta (studia literaturowe, przygotowanie do zajęć, przygotowanie do kolokwium, wykonanie projektu) <sup>1</sup>	9	0,5

<sup>1</sup> niepotrzebne skreślić lub dopisać inne czynności