

Документ подписан простой электронной подписью

Информация о владельце:

ФИО: Рыбалкин Константин Юрьевич

Должность: Директор ЧИПС УргГПС

Дата подписания: 24.01.2024 09:48:11

Уникальный программный ключ:

Объем дисциплины (модуля) – 3 ЗЕТ (108 час)
eb30aaec5ce95cf152e2a79998d6d1aefb0da2ed9d8d8baa0c8d43d3719748d08

Б1.В.15 Механическое оборудование и динамика высокоскоростного транспорта

ЦЕЛЬ И ЗАДАЧИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Цель изучения дисциплины – овладение обучающимися системой знаний о механическом оборудовании высокоскоростного подвижного состава, его динамики, а также освоение методики вписывания экипажа в кривую. Задачи дисциплины - формирование знаний по механическому оборудованию высокоскоростного подвижного состава и методов исследования динамического взаимодействия его ходовых частей с путевой структурой; формирование навыков расчета динамических усилий при реализации силы тяги, оценки устойчивости экипажа при высокой скорости движения и других динамических качеств; овладение методами вписывания тележки подвижного состава в кривую.

ФОРМИРУЕМЫЕ КОМПЕТЕНЦИИ

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

Знать: механическое оборудование высокоскоростного подвижного состава и методы исследования динамики подвижного состава

Уметь: рассчитывать динамические усилия при реализации силы тяги и оценивать динамические качества подвижного состава

Владеть: методами исследования динамического взаимодействия ходовых частей высокоскоростного транспорта с путевой структурой, методами оценки устойчивости экипажа при высокой скорости движения и вписывания тележки подвижного состава в кривую

СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Раздел 1. Механическое оборудование высокоскоростного подвижного состава

Раздел 2. Динамика высокоскоростного подвижного состава