

Государственное образовательное учреждение
«Приднестровский государственный университет им. Т.Г. Шевченко»
Бендерский политехнический филиал

Кафедра «Транспортно-технологические машины и комплексы»

УТВЕРЖДАЮ

И.о. заведующего кафедрой ТТМиК

 А.С. Янута
протокол № 2 от «5» 09 2023г

Фонд оценочных средств

ПО УЧЕБНОЙ ДИСЦИПЛИНЕ

Б1.Б.14 «ТЕОРИЯ МЕХАНИЗМОВ И МАШИН»

Направление подготовки:

2.23.03.03. «Эксплуатация транспортно-технологических машин и комплексов»

Профиль подготовки: «Автомобили и автомобильное хозяйство».

Квалификация (степень) выпускника:

Бакалавр

Год набора **2022**

Разработал: ст. преподаватель
Т.А. Федорова

Бендеры, 2023

Тесты для промежуточной аттестации

1. Механизм, все подвижные точки которого описывают неплоские траектории, называют ...
 - а) пространственным.
 - б) плоским.
 - в) линейным.
 - г) симметричным.
2. Для приведения в действие механизма движение сообщается ... звену.
 - а) неподвижному
 - б) начальному
 - в) подвижному
 - г) входному
3. Звено механизма, совершающее полный оборот вращательного движения, называется ...
 - а) ползуном.
 - б) кривошипом.
 - в) коромыслом.
 - г) шатуном.
4. Звено механизма, совершающее поступательное движение, называют ...
 - а) коромыслом.
 - б) кривошипом.
 - в) ползуном.
 - г) шатуном.
5. Механизм, все подвижные точки которого описывают траектории, лежащие в одной плоскости, называется ...
 - а) плоским.
 - б) пространственным.
 - в) линейным.
 - г) симметричным.
6. Звенья высшей кинематической пары соприкасаются ...
 - а) по линии и в точке.
 - б) по поверхности.
 - в) только в точке.
 - г) только по линии.
7. Звенья низшей кинематической пары соприкасаются ...
 - а) в точке.
 - б) по поверхности.
 - в) по линии.
 - г) по касательной.
8. Звено механизма, совершающее колебательное движение, называется ...
 - а) ползуном.
 - б) кривошипом.
 - в) коромыслом.
 - г) шатуном.
9. Количество степеней свободы плоского механизма определяют по формуле ...
 - а) Мерцалова.
 - б) Сомова-Малышева.
 - в) Эйлера.
 - г) Чебышева.
10. Плоский рычажный механизм, структурная формула которого имеет вид I II III, относится к ... классу.
 - а) четвёртому
 - б) второму

- в) первому
 - г) третьему
- 11. Кинематическая пара пространственного механизма, создающая одну связь – ...**
- а) одноподвижная.
 - б) пятиподвижная.
 - в) двухподвижная.
 - г) трёхподвижная.
- 12. Формула Сомова-Малышева для определения количества степеней свободы пространственного механизма имеет вид: ...**
- а) $W=6n-5P_5-4P_4-3P_3-2P_2-P_1$
 - б) $W=3n-2P_5-P_4$
 - в) $W=5n-4P_5-3P_4-2P_3-P_2$
 - г) $W=2n-P_5$
- 13. Количество степеней свободы пространственного механизма определяется по формуле ...**
- а) Озола.
 - б) Чебышева.
 - в) Сомова-Малышева.
 - г) Жуковского.
- 14. Кинематическая пара механизма, создающая пять связей, ...**
- а) двухподвижная.
 - б) одноподвижная.
 - в) пятиподвижная.
 - г) четырёхподвижная.
- 15. Кинематическая пара механизма, создающая четыре связи, ...**
- а) четырёхподвижная.
 - б) одноподвижная.
 - в) двухподвижная.
 - г) трёхподвижная.
- 16. Кинематическая пара пространственного механизма, создающая две связи, ...**
- а) трёхподвижная.
 - б) двухподвижная.
 - в) одноподвижная.
 - г) четырёхподвижная.
- 17. Кинематическая пара пространственного механизма, создающая три связи, ...**
- а) двухподвижная.
 - б) трёхподвижная.
 - в) одноподвижная.
 - г) четырёхподвижная.
- 18. Формула Чебышева для определения количества степеней свободы плоского механизма имеет вид: ...**
- а) $W=3n-2P_5-P_4$
 - б) $W=6n-5P_5-4P_4-3P_3-2P_2-P_1$
 - в) $W=5n-4P_5-3P_4-2P_3-P_2$
 - г) $W=4n-3P_3-2P_4-P_3$
- 19. Формулой строения вида I IV III II обладает механизм ... класса.**
- а) третьего
 - б) второго
 - в) первого
 - г) четвёртого
- 20. Структурная группа Ассура – это статически определяемая кинематическая цепь со степенью подвижности ...**
- а) $W=2$.
 - б) $W=1$.

в) $W=0$.

г) $W=3$.