

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации
федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования
«Курганский государственный университет»
(КГУ)

Кафедра «Гусеничные машины и прикладная механика»



УТВЕРЖДАЮ:
Первый проректор
С.Н. Щербич/
«30» августа 2019 г.

Рабочая программа учебной дисциплины

**НАУЧНО-ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКАЯ РАБОТА ПО НАПРАВ-
ЛЕНИЮ ТЕНДЕНЦИИ РАЗВИТИЯ ДВИЖИТЕЛЕЙ**

образовательной программы высшего образования –
программы специалитета
23.05.02 – Транспортные средства специального назначения

Специализация № 1
Военные гусеничные и колесные машины

Формы обучения: очная

Курган 2019

Аннотация к рабочей программе дисциплины
«Научно-исследовательская работа по направлению тенденции развития движения»

образовательной программы высшего образования –
программы специалитета
23.05.02 – Транспортные средства специального назначения

Специализация № 1
Военные гусеничные и колесные машины

Трудоемкость дисциплины: 2 ЗЕ (72 академических часов)

Семестр: 9 (очная форма обучения)

Форма промежуточной аттестации: зачет.

Содержание дисциплины

Введение. Цель и задачи дисциплины. Динамика управляемого старта ТССН. Динамика разгона ТССН. Расчет тягово-динамических характеристик ТССН с гибридным ЭСБ. Основные научные проблемы создания ЭСБ ТССН. Экстремальное управление торможением бгм. Перспективы решения проблемы поддержания безопасной дистанции при движении машин в колонне. Динамика и управление поворотом бгм. Основные направления повышения скоростных свойств ТССН при регулировании угловой скорости поворота. Новые методы определения динамических, силовых и кинематических параметров при регулировании угловой скорости. Проблема устойчивости и управляемости бгм. Прогнозирование быстроходности бгм на основе методов статистической динамики. Стабилизация траектории движения бгм при ошибочных управлениях водителя. Стабилизация волновых процессов в гусеничном движителе. Стабилизация корпуса ТССН в вертикальной плоскости. Гашение параметрических колебаний блоков подвески опорных катков бгм. Основные проблемы разработки алгоритмов роботизированного программного, интеллектуального и адаптивного управления движением ТССН.