

Удп: 23.05.03-24-1-ПСЖЛат.рп.рп
Документ подписан простой электронной подписью
Информация о владельце:
ФИО: Гаранин Максим Алексеевич
Должность: Ректор
Дата подписания: 23.05.2024 15:48:54
Уникальный программный ключ:
7708e3a47e66a8ee02711b298d7c78bd1e40bf88

Аннотация рабочей программы дисциплины (модуля) / практики
Б1.В.05 Теория тяги поездов
Специальность/направление подготовки: 23.05.03 Подвижной состав железных дорог
Специализация/профиль: Электрический транспорт железных дорог

Цели освоения дисциплины (модуля) / практики

Целью изучения данной дисциплины является оптимизация использования пропускной способности железнодорожного транспорта, технических средств в целях снижения себестоимости перевозок, обеспечения их эффективности, изучение процессов движения поезда, используя полученные знания в процессе разработки и реализации наиболее экономичных и безопасных условий эксплуатации локомотивов.

Компетенции, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля)/практики.
Индикаторы достижения компетенций

ПК-3 Способен выполнять расчеты по поиску оптимальных режимов ведения поезда и нормированию расхода энергоресурсов на тягу поездов

ПК-3.1 Рассчитывает скорость движения в любой точке пути и времени хода поезда по перегонам при оптимальных режимах вождения поездов

ПК-3.2 Выполняет расчет тормозных средств, определяет расход энергоресурсов и проверяет на эффективность использования локомотивной мощности

В результате освоения дисциплины (модуля)/практики обучающийся должен

Знать:

- теорию движения поезда;
- характеристики режимов движения поезда;
- методы реализации сил тяги и торможения;
- методы нормирования расхода ресурсов на тягу поездов.

Уметь:

- определять потребное количество тормозов, показатели безопасности движения, длину тормозного пути;
- расчетную силу нажатия;
- выполнять тяговые расчеты и выбирать рациональные режимы движения поезда.

Владеть:

Владеет технологиями тяговых расчетов и методами нормирования расхода ресурсов на тягу поездов.

Трудоёмкость дисциплины/практики: 5 ЗЕ.