Universida_{de}Vigo

Guía Materia 2021 / 2022

DATOS IDEN	ITIFICATIVOS	///XYYYYYYX\\\ \	LIVUXXXXXXIII		7711111111
	áquinas y mecanismos				
Asignatura	Teoría de				
, 10.g. 10.ca 10.	máquinas y				
	mecanismos				
 Código	V12G770V01204		,		,
Titulacion	PCEO Grado en				
	Ingeniería				
	Mecánica/Grado				
	en Ingeniería en				
	Electrónica				
	Industrial y				
	Automática				
Descriptores	Creditos ECTS		Seleccione	Curso	Cuatrimestre
p	6		OB	2	1c
Lengua	Castellano				
Impartición					
	o Ingeniería mecánica, máquina	as v motores térmico	s v fluidos		
	a Peláez Lourido, Gerardo	ac yc.c. co .ccc			
	López Campos, José Ángel				
Profesorado	Fernández Álvarez, José Manu	ıel			
	López Campos, José Ángel				
	Peláez Lourido, Gerardo				
Correo-e	joseangellopezcampos@gmail.com				
	gpelaez@uvigo.es				
Web	http://moovi.uvigo.gal/				
Descripción	Esta asignatura proporcionara	á al alumno conocim	ientos de los fundar	nentos básicos o	de la Teoría de Máquinas
general	y Mecanismos y su aplicación en el campo de la ingeniería Mecánica. Le aportará conocimientos sobre los conceptos más importantes relacionados con la teoría máquinas y mecanismos. Conocerá y aplicará las técnicas de análisis cinemático y dinámico para sistemas mecánicos, tanto gráficas y analítica, como mediante la utilización eficaz de software de simulación. Asimismo servirá de introducción a aspectos sobre maquinaria que abordará en asignaturas de cursos posteriores de la Titulación				
Competenci Código	as				
	de aprendizaje				
Resultados pi	revistos en la materia		Resultad	os de Formación	y Aprendizaje
Contenidos Tema					
	a la Teoría de maquinas y	Introducción.			
mecanismos.	a la reolla de maquinas y		náquina, mecanismo	n v cadena ciner	nática
			res cinemáticos.	y caucha chiel	natica.
		Clasificación.	ics ciliciliaticus.		
			ón, modelización y s	simbología	
		Movilidad.	on, modelizacion y s	annologia.	
		Grados de libe	rtad		
		Cíntacia da ma			

Síntesis de mecanismos.

Métodos de cálculo de la posición. Ecuaciones de cierre de circuito.

Introducción.

Fundamentos. Métodos gráficos. Métodos analíticos. Métodos matriciales.

Análisis geométrico de mecanismos.

Análisis cinemático de mecanismos.

Análisis estático de mecanismos.	Fundamentos. Reducción de fuerzas. Método de los trabajos/potencias virtuales.		
Análisis dinámico de mecanismos.	Fundamentos.		
	Dinámica general de máquinas.		
	Trabajo y potencia en máquinas.		
	Dinámica del equilibrado.		
Mecanismos de Leva.	Fundamentos generales.		
	Levas Planas.		
	Síntesis de levas.		
Mecanismos de transmisión.	Fundamentos.		
	Mecanismo de engranajes.		
	Otros mecanismos.		

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Lección magistral	23	19.5	42.5
Resolución de problemas	9.5	30	39.5
Prácticas de laboratorio	18	47	65
Examen de preguntas de desarrollo	3	0	3

^{*}Los datos que aparecen en la tabla de planificación son de carácter orientativo, considerando la heterogeneidad de alumnado

Metodologías	
	Descripción
Lección magistral	Clase magistral en la que exponen los contenidos teóricos.
Resolución de problemas	Resolución de problemas utilizando los conceptos teóricos presentados en aula.
Prácticas de Jaboratorio	Realización de tareas prácticas en laboratorio docente o aula informática

Atención personalizada				
Metodologías	Descripción			
Lección magistral				
Resolución de problemas				
Prácticas de laboratorio				

Evaluación			
	Descripción	Calificación	Resultados de Formación y Aprendizaje
Examen de preguntas de desarrollo	Examen final/parciales enfocados a los contenidos correspondientes impartidos durante las clases de aula y laboratorio	100	

Otros comentarios sobre la Evaluación

La evaluación continua de la materia, por un 40% de la calificacion, constará de un examen parcial, liberatorio. En el final, se podrá optar por ir a por el total o solo a por la parte restante.

* Se empleará un sistema de calificación numérica de 0 a 10 puntos según la legislación vigente (RD 1125/2003 de 5 de septiembre, BOE de 18 de septiembre).

Compromiso ético: Se espera que el alumno presente un comportamiento ético adecuado. En el caso de detectar un comportamiento no ético (copia, plagio, utilización de aparatos electrónicos no autorizados, y otros) se considerará que el alumno no reúne los requisitos necesarios para superar la materia. En este caso la cualificación global en el presente curso académico será de suspenso (0.0).

No se permitirá la utilización de ningún dispositivo electrónico durante las probas de evaluación salvo autorización expresa. El hecho de introducir un dispositivo electrónico no autorizado en el aula del examen será considerado motivo de no superación de la materia en el presente curso académico y la cualificación global será de suspenso (0.0).

uentes de información	
ibliografía Básica	
•	

Calero Pérez, R. y Carta González, J.A., Fundamentos de mecanismos y máquinas para ingenieros, McGraw-Hill,

Hernández Battez, Antolín E.;Tucho Navarro, Ricardo;Vijande Díaz, Ricardo;Cadenas Fernández, Modesto, **Problemas resueltos de Teoría de Máguinas**, Textos Universitarios ediuno,

Nikravesh, Parviz E., Planar Multibody Dynamics: Formulation, Programming and Applications, CRC Press,

Bibliografía Complementaria

García Prada, J.C. Castejón, C., Rubio, H., Problemas resueltos de Teoría de Máquinas y mecanismos, THOMSON,

Munir Khamashta, Problemas resueltos de cinemática de mecanismos planos, UPC,

Munir Khamashta, Problemas resueltos de dinámica de mecanismos planos, UPC,

Cardona, S. y Clos D., Teoría de Máquinas., UPC,

Shigley, J.E.; Uicker J.J. Jr., Teoría de Máquinas y Mecanismos, McGraw-Hill,

Hernández A, Cinemática de mecanismos: Análisis y diseño, SÍNTESIS,

Lamadrid Martínez, A.; Corral Sáiz, A., Cinemática y Dinámica de Máquinas, E.T.S.I.I.T,

Mabie, Reinholtz, Mecanismos y dinámica de maquinaria, Limusa-wyley,

Nieto, j., Síntesis de Mecanismos, AC,

Erdman, A.G.; Sandor, G.N.,, Diseño de Mecanismos Análisis y síntesis, PRENTICE HALL,

Simon A.; Bataller A; Guerra .J.; Ortiz, A.; Cabrera, J.A., Fundamentos de teoría de Máquinas, BELLISCO,

Kozhevnikov SN, Mecanismos, Gustavo Gili,

Recomendaciones

Asignaturas que continúan el temario

Robótica industrial/V12G330V01702

Asignaturas que se recomienda haber cursado previamente

Expresión gráfica: Expresión gráfica/V12G380V01101

Física: Física I/V12G380V01102

Matemáticas: Álgebra y estadística/V12G380V01103

Matemáticas: Cálculo I/V12G380V01104

Matemáticas: Cálculo II y ecuaciones diferenciales/V12G380V01204

Otros comentarios

Requisitos: Para matricularse en esta materia es necesario haber superado o bien estar matriculado de todas las materias del primer curso.

En caso de discrepancias, prevalecerá la versión en castellano de esta guía.

Plan de Contingencias

Descripción

Se mantienen los contenidos y los criterios de evaluación, adecuándose las metodologías y la tipología de pruebas a los medios telemáticos que se pongan a disposición, en caso de ser necesario.