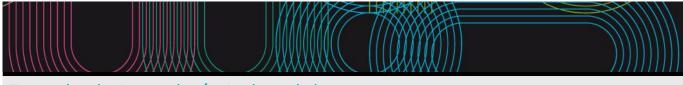
Guia docente 2012 / 2013





Escuela de Ingeniería Industrial

Grado en Ingeniería Electrónica Industrial y Automática

otales

DATOC IDEN	TIFICATIVOS				
	TIFICATIVOS ráfica: Expresión gráfica				
Asignatura	Expresión gráfica:				
Asignatara	Expresión gráfica				
Código	V12G330V01101				
Titulacion	Grado en				
ricalación	Ingeniería				
	Electrónica				
	Industrial y				
	Automática				
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre	
	9	FB	1	1c	
Lengua			'	,	
Impartición					
	o Diseño en la ingeniería				
Coordinador/a	Lopez Figueroa, Concepto Esteban				
Profesorado	Adan Gomez, Manuel				
	Alegre Fidalgo, Paulino				
	Corralo Domonte, Francisco Javier				
	Fernandez Alvarez, Antonio				
	González Piñeiro, Luis				
	Gonzalez Rodriguez, Elena				
	Guirado Fernández, Juan José				
	Lopez Figueroa, Concepto Esteban				
	Patiño Barbeito, Faustino				
	Roa Corral, Ernesto				
	Troncoso Saracho, José Carlos				
Correo-e	esteban@uvigo.es				
Web	http://faitic.uvigo.es	C	1- 1 (11	lather a la Francis Ma	
Descripción	El objetivo que se persigue con esta asignatura e				
general	Gráfica, al objeto de capacitarle para el manejo e interpretación de los sistemas de representación más empleados en la realidad industrial y sus técnicas básicas, introducirle al conocimiento de las formas,				
	generación y propiedades de los entes geométri				
	de visión y comprensión espacial, iniciarle en el				
	en la Expresión Gráfica de la Ingeniería e introdu				
	Normalización, tanto en sus aspectos básicos co				
	manera que capacite al alumno para el empleo i	nuistinto de techicas	tradicionales y (de nuevas techologias	
	de la información y comunicaciones.				

Competencias de titulación

Código

- FB5 Capacidad de visión espacial y conocimiento de las técnicas de representación gráfica, tanto por métodos tradicionales de geometría métrica y geometría descriptiva, como mediante las aplicaciones de diseño asistido por ordenador.
- B2 CT2 Resolución de problemas.
- B5 CT5 Gestión de la información.
- B6 CT6 Aplicación de la informática en el ámbito de estudio.
- B9 CS1 Aplicar conocimientos.
- B13 CS5 Adaptación a nuevas situaciones.
- B14 CS6 Creatividad.
- B16 CP2 Razonamiento crítico.
- B17 CP3 Trabajo en equipo.
- B20 CP6 Capacidad para comunicarse con personas no expertas en la materia.

Resultados previstos en la materia	Resultados de Formación y Aprendizaje
FB5 Capacidad de visión espacial y conocimiento de las técnicas de representación gráfica, tanto	A18
por métodos tradicionales de geometría métrica y geometría descriptiva, como mediante las	
aplicaciones de diseño asistido por ordenador.	
CT2 Resolución de problemas.	B2
CT5 Gestión de la información.	B5
CT6 Aplicación de la informática en el ámbito de estudio.	B6
CS1 Aplicar conocimientos.	В9
CS5 Adaptación a nuevas situaciones.	B13
CS6 Creatividad.	B14

CP2 Razonamiento crítico.	B16
CP3 Trabajo en equipo.	B17
CP6 Capacidad para comunicarse con personas no expertas en la materia.	B20

Contenidos	
Tema	
0. Diseño asistido por ordenador.	0.1. Introducción al manejo de un sistema DAO, su utilización, estructura y aplicaciones en el marco de la expresión gráfica en la ingeniería.
1. Presentación - El Dibujo Técnico.	1. Presentación - El Dibujo Técnico.
·	1.1. El dibujo como lenguaje.
	1.2. Dibujo arquitectónico, topográfico e industrial.
	1.3. Tipos de dibujos técnicos.
	1.4. Dibujos de proyecto e implantación.
2. Introducción a la Normalización.	2.1. Definición y ventajas de la normalización. 2.2. Reglamento,
2. Incroducción a la Normanzación.	especificación y norma. 2.3. Tipos de normas. 2.4. Organismos de normalización. 2.5. La normalización en el Dibujo Técnico. 2.6. Normas básicas de Dibujo Técnico.
3. Fundamentos de Geometría.	3.1. Punto, línea, superficie y cuerpo. 3.2. Recta, plano y espacio. 3.3.
5. Fulldamentos de Ocomecna.	Invariantes proyectivos.
4. Curvas planas.	4.1. Tangencia y curvatura. 4.2. Curvas cónicas. 4.3. Aplicaciones:
4. Cal vas planas.	evolvente, evoluta y curvas de rodadura.
5. Elementos del espacio - Sistemas de	5.1. Proyectividad en el espacio. 5.2. Proyecciones paralelas ortogonal y
representación.	oblicua. 5.3. Proyección central. 5.4. Perspectivas correspondientes. 5.5.
representation.	Representación de punto, recta, plano y cuerpo. 5.6. Verdaderas
	magnitudes: Secciones. 5.7. Intersección de Cuerpos.
6. Superficies ☐ Curvas alabeadas.	6.1. Poliedros. 6.2. Superficies de revolución. 6.3. Superficies regladas.
o. Superficies [] Curvas alabeadas.	
	6.4. Intersección de superficies. 6.5. Curvas alabeadas: Poligonal
7.0	alabeada. 6.6. Curvaturas de flexión y torsión.
7. Representación normalizada.	7.1. Visualización y representación de formas corpóreas. 7.2. Métodos de
	disposición de vistas. 7.3. Tipos de vistas. 7.4. Cortes y secciones. 7.5.
	Otros convencionalismos: intersecciones, piezas simétricas, vistas
0.51	interrumpidas, elementos repetitivos, detalles, etc.
8. Elementos y formas de acotación.	8.1. Principios generales y tipos de acotación. Elementos, Símbolos y
	Disposición de las cotas. 8.2. Indicaciones especiales (radios, elementos
	equidistantes, especificaciones particulares, etc.). 8.3. Chaveteros y
	entalladuras. Conicidad e inclinación y Perfiles.
9. Representación de elementos normalizados.	9.1 Elementos de unión.
	9.2 Conjuntos.
	9.3 Representación de elementos mecánicos normalizados.
10. Sistemas de tolerancias.	10.1. Fundamentos y necesidad de las tolerancias. 10.2. Tolerancias
	dimensionales y ajustes y su representación. 10.3. Tolerancias
	geométricas y su representación. 10.4. Acabados y tratamientos de
	calidad superficial y su representación.
11. Simbología y representaciones esquemática	s. 11.1 Principios y técnicas de la expresión gráfica.
	11.2 Normativa de aplicación en simbología.
	11.2. Características y clases de los símbolos y códigos.
	11.4. Símbolos normalizados .
	11.5. Símbolos gráficos para esquemas.
	11.6. Tipología de esquemas según su naturaleza y
	Aplicación.
	11.7. Aplicaciones prácticas de las representaciones
	esquemáticas en la Ingeniería.
12. El Diseño en la Ingeniería.	12.1 Ingeniería, diseñeo y dibujo.
3 • • •	12.2 El proceso de diseño
	12.3 Metodologías del diseño en la ingeniería
	12.4 Diseño, fabricación y comercialización

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión magistral	38	116	154
Resolución de problemas y/o ejercicios	34	0	34
Tutoría en grupo	4	0	4
Metodologías integradas	0	27	27
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	2	0	2
Pruebas prácticas, de ejecución de tareas reales y/o simuladas.	1	0	1

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

Metodologías	
	Descripción
Sesión magistral	Sesión magistral activa. Cada unidad temática será presentada por el profesor, complementada con los comentarios de los estudiantes con base en la bibliografía asignada u otra pertinente.
Resolución de problemas y/o ejerción	Se plantearán ejercicios y/o problemas que se resolverán de manera individual o grupal. cios
Tutoría en grupo	Realización de actividades de refuerzo al aprendizaje mediante la resolución tutelada de manera grupal de supuestos prácticos vinculados a los contenidos teóricos de la asignatura.
Metodologías integra	idas Realización de actividades que requieren la participación activa y la colaboración entre los estudiantes.

Atención personalizada Metodologías Descripción Tutoría en grupo Propuesta de ejercicios complementarios para el refuerzo al aprendizaje de los contenidos de la asignatura, dirigidos a los alumnos que muestren dificultades para seguir de forma adecuada el desarrollo de las clases de teoría y prácticas.

_	Descripción	Calificación
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	Se realizará un examen final que abarcará la totalidad de los contenidos de la asignatura, tanto teóricos como prácticos, y que podrán incluir pruebas tipo test, preguntas de razonamiento, resolución de problemas y desarrollo de casos prácticos. Se exige alcanzar una calificación mínima de 4,0 puntos sobre 10 posibles para poder superar la asignatura.	60
Pruebas prácticas, de ejecución de tareas real y/o simuladas.	A lo largo del cuatrimestre, en determinadas sesiones de resolución de problemas y esejercicios se plantearán problemas o ejercicios para su resolución por los alumnos y posterior entrega al profesor, que los evaluará de acuerdo con los criterios que con anterioridad se habrán comunicado a los alumnos.	30
Pruebas de autoevaluación	Se realizarán, a través de la plataforma FAITIC, un número de pruebas en forma de cuestionario de autoevaluación para seguir el proceso de adquisición de competencias por parte del alumno.	10

Otros comentarios sobre la Evaluación

En segunda convocatoria se realizará al alumno una prueba teórico-práctica para evaluar su grado de adquisición de competencias, de características análogas al examen final, en el que para superar la asignatura será necesario alcanzar una calificación mínima de 5,0 puntos sobre 10 posibles.

Profesores responsables de grupos:

Grupo A: Juan José Guirado Fernández

Grupo B: Luis González Piñeiro

Grupo C: Juan José Guirado Fernández

Grupo D: Luis González Piñeiro

Grupo E: ANTONIO FERNANDEZ ALVAREZ

Grupo F: Francisco Javier Corralo Domonte

Grupo G: Ernesto Roa Corral

Grupo H: Ernesto Roa Corral

Grupo I: FAUSTINO PATIÑO BARBEITO

Grupo J: MANUEL ADAN GOMEZ

Grupo K: CONCEPTO ESTEBAN LOPEZ FIGUEROA

Fuentes de información

Asociación Española de Normalización (AENOR), Normas UNE de Dibujo Técnico, Versión en vigor,

Auria, José M.; Ibáñez Carabantes, Pedro; Ubieto Artur, Pedro, **DIBUJO INDUSTRIAL. CONJUNTOS Y DESPIECES**, 2ª Edición, ISBN: 84-9732-390-4,

Crespo Ganuza, J.J.; Ustarroz Irizar, Iñaki, **ESQUEMAS DE INSTALACIONES ELÉCTRICAS EN BAJA TENSIÓN. PROBLEMAS RESUELTOS**, ISBN: 84-607-8865-2,

Félez, Jesús; Martínez, Mª Luisa, **DIBUJO INDUSTRIAL**, 3ª Edición, ISBN: 84-7738-331-6,

Guirado Fernández, Juan José, INICIACIÓN Á EXPRESIÓN GRÁFICA NA ENXEÑERÍA, ISBN: 84-95046-27-X,

Ramos Barbero, Basilio; García Maté, Esteban, DIBUJO TÉCNICO, 2ª Edición, ISBN: 84-8143-261-X,

Roldán Viloria, J., NEUMÁTICA, HIDRÁULICA Y ELECTRICIDAD APLICADA, 10ª Edición, ISBN: 84-283-1648-1,

Manuales de usuario y tutoriales del software DAO empleado en la asignatura,

Recomendaciones

Otros comentarios

Es recomendable para un adecuado seguimiento de la asignatura disponer de conocimientos previos de dibujo, al nivel de los estudios cursados en el Bachillerato de la Opción Científico-Tecnológica.

DATOS IDENT	TIFICATIVOS			
Física: Física	I			
Asignatura	Física: Física I			
Código	V12G330V01102			
Titulacion	Grado en			
	Ingeniería			
	Electrónica			
	Industrial y			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	1c
Lengua	Castellano			
Impartición	Gallego			
	Física aplicada			
Coordinador/a	Boutinguiza Larosi, Mohamed			
Profesorado	Blanco Garcia, Jesus			
	Boutinguiza Larosi, Mohamed			
	Legido Soto, Jose Luis			
	Lusquiños Rodriguez, Fernando			
	Mato Corzón, Marta María			
	Pardo Aguirre, Felix			
	Quintero Martínez, Félix			
	Ribas Perez, Fernando Agustin			
	Serra Rodriguez, Julia Asuncion			
	Souto Torres, Carlos Alberto			
	Trillo Yáñez, María Cristina			
	Vázquez Pérez, Juan Manuel			
Correo-e	mohamed@uvigo.es			
Web				
Descripción				
general				

Competencias de titulación

Código

- A3 CG3 Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
- FB1 Capacidad para la resolución de los problemas matemáticos que puedan plantearse en la ingeniería. Aptitud para aplicar los conocimientos sobre: álgebra lineal; geometría; geometría diferencial; cálculo diferencial e integral; ecuaciones diferenciales y en derivadas parciales; métodos numéricos; algorítmica numérica; estadística y optimización.
- FB2 Comprensión y dominio de los conceptos básicos sobre las leyes generales de la mecánica, termodinámica, campos y ondas y electromagnetismo y su aplicación para la resolución de problemas propios de la ingeniería.
- B1 CT1 Análisis y síntesis.
- B2 CT2 Resolución de problemas.
- B10 CS2 Aprendizaje y trabajo autónomos.
- B16 CP2 Razonamiento crítico.
- B17 CP3 Trabajo en equipo.

Resultados previstos en la materia	Resu	ıltados de Formaciói y Aprendizaje
FB2a. Comprensión y dominio de los conceptos básicos sobre las leyes generales de la mecánica y	A13	B1
campos y ondas y su aplicación para la resolución de problemas propios de la ingeniería.		B2
		B10
		B16
		B17
CG3. Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de	A3	
nuevos métodos y teorías, y les dote de	A12	
versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.		
CS2. Aprendizaje y trabajo autónomos.		B10

CO	nte	eni	ac)5

Tema

1.2 Consistencia y conversiones de unidades. 1.3 Incertidumbre y citras significativas. 1.4 Estimaciones y órdenes de magnitud. 1.5 Vectores y suma de vectores. 1.6 Componentes de vectores. 1.7 Vectores unitarios. 1.8 Productos de vectores. 2 MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES 2.1 Vectores de posición y velocidad. 2.2 El vector aceleración. 2.3 Movimiento de proyectiles. 2.4 Movimiento en un circulo. 2.5 Velocidad relativa. 3.1 Fuerza e interacciones. 3.2 Segunda ley de Newton. 3.3 Segunda ley de Newton. 3.4 Massa y pes de Newton. 3.5 Primera leg de Newton. 3.6 Procesa les de Cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON. 4 Empleo de la primera ley de Newton: particulas en equilibrio. 4 Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4 Fuerzas de ficción. 4 Fuerzas de ficción. 4 Fuerzas de ficción. 4 Fuerzas y entradamentales de la Naturaleza. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Fuerzas frundamentales de la Naturaleza. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 6 ENERGIA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6.1 Energía potencial gravitacional. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 Conservación de la cantidad de movimiento. 7 Conservación de la cantidad de movimiento en en el movimiento en en el movimiento angular. 9 Cindidad de movimiento de los esjes paralelos. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9 Cindidad de movimiento de los esjes paralelos. 9	1 UNIDADES, CANTIDADES FÍSICAS Y VECTORES	S 1.1 La naturaleza de la Física.
1.4. Estimaciones y órdenes de magnitud. 1.5. Vectores y suma de vectores. 1.6. Componentes de vectores. 1.7. Vectores unitarios. 1.8. Productos de vectores. 2. MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES 2.1. Vectores de posición y velocidad. 2.2. El vector aceleración. 2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.5. Velocidad relativa. 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2. Primera le yed Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.5. Tercera ley de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4. Pinimera les de la primera ley de Newton: particulas en equilibrio. 4. Pinimera de de innovimiento circular. 4. Pinimera de el movimiento rotacional. 5. Pinimera de el movimiento rotacional. 5. Pinimera de el movimiento rotacional. 5. Pinimera de		
1.5 Vectores y suma de vectores. 1.7 Vectores unitarios. 1.6 Componentes de vectores. 1.7 Vectores unitarios. 1.8 Productos de vectores. 2.1 Vectores de posición y velocidad. 2.3 Movimiento de proyectiles. 2.4 Movimiento de proyectiles. 2.4 Movimiento en un circulo. 2.5 Velocidad relativa. 3 LEYES DEL MOVIMIENTO DE NEWTON 3.1 Fuerzas e interacciones. 3.2 Primera ley de Newton. 3.4 Masa y peso. 3.5 Tercera ley de Newton. 3.6 Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1 Empleo de la primera ley de Newton: particulas en equilibrio. 4.2 Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de particulas. 4.3 Fuerzas de fricción. 4.4 Dinámica de él movimiento circular. 4.5 Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4 Potencia. 6 ENERGIA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6.1 Energía potencial gravitacional. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CONSERVACIÓN DE 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8 Rotación con aceteración angulares. 8.2 Rotación de masa de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques elásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8.1 Velocidad de movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de mominento de inercia. 9 DINAMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 1.0 Energía potencial inianel y angular de un cuerpo rigido. 9.1 Momento de torsión y aceteración angular constante. 8.1 Velocidad de movimiento rotacional. 9.2 Momento de torsión y aceteración angular constante. 9.3 Giráceto, cue masa. 9.4 Energía potencial inianel y angular. 9.5 Cantidad de movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento rotacional. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento rotacional. 9.7- Girácsopos y precessión. 10.4- Esfuerzo, tensión y aceteración		
1.6. Componentes de vectores. 1.7. Vectores unitarios. 1.8. Productos de vectores. 1.8. Productos de vectores. 2.1. Vectores de posición y velocidad. 2.2. El vector aceleración. 2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.5. Velocidad relativa. 3.1. Fuerza e interacciones. 3.3. Perimera ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Frecera ley de Newton. 3.5. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4. Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de particulas en equilibrio. 4. Perimaria de Cuerpo libre. 5. Trabajo y energia cinética. 5. Trabajo y energia cinética. 5. Trabajo y energia cinética. 5. Perimaria de Cuerpo libre. 5. Perimaria de libre. 5. Perim		
1.7. Vectores unitarios. 1.8. Productos de vectores. 2. MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES 2.1. Vectores de posición y velocidad. 2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento en un circulo. 2.5. Velocidad relativa. 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2. Primera ley de Newton. 3.4. Masa y peso. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.4. Masa y peso. 3.5. Tercera el y de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4. Pulcaciones De LAS LEYES DE NEWTON 4. Pulcaciones de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2. Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3. Fuerzas de fricción. 4.4. Dinámica de di movimiento circular. 4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5.1. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGIA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 1.4. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.5. Fuerzas conservativas y no conservativas		
1.8. Productos de vectores. 2. MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES 2. El vector aceleración y velocidad. 2. El vector aceleración. 2. El vector aceleración. 2. Movimiento en un círculo. 2. Se Velocidad relativa. 3 LEYES DEL MOVIMIENTO DE NEWTON 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2. Primera ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.4. Masa y peso. 3.5 Tercera ley de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4. Empleo de la primera ley de Newton: particulas en equilibrio. 4. Fuerzas de fricción. 4. Dinàmica de él movimiento circular. 4. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5. Trabajo y energía cinética. 5. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5. Trabajo y energía con fuerzas variables. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6. Fuerzas conservativas y no conservativas. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7. CONCRUES 7. CONCRUE en entre cinematica lineal y angular. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. Nomento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rigido. 9. Girdo de un cuerpo rigido sobre uno eje móvil. 9. Conservación de la cantidad de movimiento rotacional. 9. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Conservación de la cantidad de movimiento negle móvil. 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rigido. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10 Condiciones de equilibrio de cuerpos rigidos. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 11 Condiciones de equilibrio de c		
2 MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES 2.1. Vectores de posición y velocidad. 2.2. El vector aceleración. 2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento en un circulo. 2.5. Velocidad relativa. 3 LEYES DEL MOVIMIENTO DE NEWTON 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2. Primera ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.4. Massa y peso. 3.5. Percera ley de Newton. 3.6. Diagramas de Guerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 Primera ley de Newton. 3.5. Diagramas de Guerpo libre. 4 Primera de la movimiento circular. 4.5. Fuerzas de fricción. 4.1. Fuerzas de fricción. 4.2. Empleo de lana segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3. Fuerzas de fricción. 4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1. Trabajo y energía cinética. 5.2. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía cinética. 5.4. Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.5. Centro de massa. 7.6. Propublión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8. 1. Velocidad y aceleración angular es. 8. Relación entre cinemática lineal y angular. 8. Energía en el movimiento rotacional. 8. S. Teorema de los ejes paralelos. 9. DINAMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión, 9.2. Momento de torsión, 9.2. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento rotacional. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 11. Ocniciones de equilibrio de cuerpos rígidos. 10. Elasticidad y polasticidad. 10. El		
2.2. El vector aceleración. 2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento de proyectiles. 2.5. Velocidad relativa. 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2. Primera ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.4. Masa y peso. 3.5. Tercera ley de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON. 4. Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4. Fuerzas de fricción. 4. Fuerzas de fricción. 4. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. Trabajo y ENERGÍA CINETICA. 5. Trabajo y energía cinética. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. Trabajo y energía confuerzas variables. 5. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6. Fueras conservativas y no conservativas. 6. Fuerzas conservativas y no conservativas. 7. Cantidad de movimiento el la cantidad de movimiento. 7. Conservación de la cantidad de movimiento. 7. Centro de masa. 7. Ferrola en el movimiento rotacional. 8. Rotación con aceleración angular constante. 8. Rotación con aceleración angular constante. 8. Rotación con aceleración angular de un cuerpo rigido. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. Momento de torsión. 9. Momento de torsión. 9. Momento de torsión. 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rigidos. 10. FegululBRIO Y ELASTICIDAD 10. Condiciones de equilibrio de cuerpos rigidos. 10. FegululBRIO Y ELASTICIDAD 11. Condicione	2 MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES	
2.3. Movimiento de proyectiles. 2.4. Movimiento en un circulo. 2.5. Velocidad relativa. 3.1- Fuerze a interacciones. 3.2- Primera ley de Newton. 3.3- Segunda ley de Newton. 3.3- Segunda ley de Newton. 3.5- Guerra le Newton. 3.6- Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2- Empleo de la a segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3- Fuerzas de fricción. 4.5- Fuerzas de fricción. 4.5- Fuerzas de fricción. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5 TRABAJO	2 MOVIMIENTO EN DOS O TRES DIMENSIONES	
2.4. Movimiento en un circulo. 2.5 Velocidad relativa. 3.1. Fuerza e interacciones. 3.2 Primare lary de Newton. 3.3 Segunda ley de Newton. 3.4. Mass y peso. 3.5 Tercera ley de Newton. 3.5 Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4 Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4 Primera de cuerpo libre. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5 Trabajo. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5 Trabajo. 5 Trabajo y energía cinética. 5 Trabajo y energía cinética. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Primera fuergía potencial efástica. 6 ENERGÍA		
2.5 Velocidad relativa. 3.1 Fuerza e interacciones. 3.2 Primera ley de Newton. 3.3 Segunda ley de Newton. 3.4 Masa y peso. 3.5 Tercera ley de Newton. 3.6 Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 REPLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4 Empleo de la primera ley de Newton: gartículas en equilibrio. 4 Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de particulas. 4 Fuerzas de fricción. 4 Empleo de lan a segunda ley de Newton: dinámica de particulas. 4 Fuerzas de fricción. 4 Fuerzas de fricción. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINETICA 5 Trabajo. 5 Trabajo. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5 Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6 Energía potencial gravitacional. 6 Energía potencial elástica. 6 Fuerzas conservativas y no conservativas. 6 Fuerzas conservativas y no conservativas y no conservativas. 6 Fuerzas conservativas y no conservativas. 6 Fuerz		·
3.1 - Fuerza e interacciones. 3.2 - Primera ley de Newton. 3.3 - Segunda ley de Newton. 3.4 - Masa y peso. 3.5 - Tercer ley de Newton. 3.6 - Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1 - Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2 - Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.3 - Fuerzas de fricción. 4.4 - Dinàmica de de imovimiento circular. 4.5 - Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5.1 - Trabajo. 5.1 - Trabajo. 5.2 - Trabajo y energía cinética. 5.3 - Trabajo y energía cinética. 5.3 - Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4 - Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE CALE - Empla potencial gravitacional. 6 Diagramas de energía 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CONSERVACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8 Velocidad y aceleración angular constante. 8 Reción con aceleración angul		
3.2. Primera ley de Newton. 3.3. Segunda ley de Newton. 3.4. Masa y peso. 3.5. Tercera ley de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1. Empleo de lan segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.2. Empleo de lan segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3. Fuerzas de fricción. 4.4. Dinámica de de movimiento circular. 4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5.1 Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía confuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE 6. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.4. Choques inelásticos. 7.5. Centro de masa. 7.5. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angular constante. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática líneal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento to angular. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11.5 El pendulo ístico. 11.6 El péndulo ístico. 11.7 Descripción de la oscilación. 11.8 El pendulo ístico. 11.1 El péndulo ístico. 11.1 El péndulo ístico. 11.1 El péndulo ístico. 11.1 El péndulo ístico. 1	3 LEYES DEL MOVIMIENTO DE NEWTON	
3.3 - Segunda ley de Newton. 3.4 - Masa y peso. 3.5 - Tercera ley de Newton. 3.6 - Diagramas de cuerpo libre. 4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1 - Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4.2 - Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3 - Fuerzas de fricción. 4.4 - Dinámica de él movimiento circular. 4.5 - Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1 - Trabajo. 5.2 - Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.3 - Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4 - Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACION DE 6.1 - Energía potencial gravitacional. 6.2 - Energía potencial elástica. 6.3 - Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4 - Fuerza y energía potencial. 6.5 - Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1 - Cantidad de movimiento e impulso. 7.2 - Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 - Choques inelásticos. 7.4 - Choques elásticos. 7.5 - Centro de masa. 7.6 - Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 - Velocidad y aceleración angular constante. 8.2 - Rotación con aceleración angular constante. 8.3 - Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 - Energía en el movimiento rotacional. 8.5 - Tercerna de los ejes paralelos. 8.6 - Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 - Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.2 - Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 - Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 - Cantidad de movimiento angular. 9.6 - Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 - Giróscopos y precesión. 10.2 - Centro de gravedad. 10.3 - Resolución de proplemas de equilibrio. 10.4 - Estuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 - Elasticidad y plasticidad. 10.5 - Elasticidad y plasticidad. 10.5 - Elasticidad y plasticidad. 11 Descripción de la oscilación. 11 Descripción de la oscilación. 11 Descripción de la oscilación. 11 El pendulo isimple. 11 El pendulo isimple. 11 El pen		3.2 Primera ley de Newton.
3.5. Tercera ley de Newton. 3.6. Diagramas de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1. Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2. Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3. Fuerzas de fricción. 4.4. Dinámica de él movimiento circular. 4.5. Pierzes fundamentales de la Naturaleza. 5TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACION DE 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACION DE 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACION DE 6. ENERGÍA 6. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial gravitacional. 6.5. Diagramas de energía. 6.5. Olagramas de energía. 6.6. Conservación de la cantidad de movimiento e impulso. 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques elásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Tercema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9. DINAMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9. Giró de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Condiciones de equilibrio. 10. Centro de gravedad. 10. Especiación problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10. Especiación y módulos de elasticidad. 11. Descripción de la oscilación. 11. El péndulo ístico. 11. Pendulo ístico		
3.6. Diagrams de cuerpo libre. 4. APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON 4.1. Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2. Empleo de lana segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3. Fuerzas de fricción. 4.5. Dinámica de de movimiento circular. 4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5.1. Trabajo y ENERGÍA CINÉTICA 5.1. Trabajo y energía cinética. 5.2. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial efástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8. Relación entre cinemática lineal y angular. 8. Relación entre cinemática lineal y angular. 8. Fienraja en el movimiento tortacional. 8. Fienraja en el movimiento tortacional. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9. Giró de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giróscopos y precesión. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10. Condiciones de equilibrio. 10. Condiciones de equilibrio. 10. Estucrezo, tensión y módulos de elasticidad. 11. MOVIMIENTO PERIÓDICO 11. Poscripción de la oscilación. 12. Entergión en la movimiento armónico simple. 13. Energía en el movimiento armónico simple. 14. A plicaciones del movimiento armónico simple. 15. El péndulo físico. 17. Coscilaciones amortigua		3.4 Masa y peso.
4.1 Empleo de la primera ley de Newton: partículas en equilibrio. 4.2 Empleo de la primera ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3 Fuerzas de fricción. 4.4 Dinámica de él movimiento circular. 4.5 Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1 Trabajo y energía cinética. 5.3 Trabajo y energía cinética. 5.3 Trabajo y energía cinética. 6.2 Energía potencial gravitacional. 6.2 Energía potencial elástica. 6.3 Fuerzas y energía potencial elástica. 6.3 Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4 Fuerza y energía potencial. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1 Cantidad de movimiento e impulso. 7.2 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques elásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento totacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento rotacional. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y procesión. 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Represa en el movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
4 2. Empleo de Iana segunda ley de Newton: dinámica de partículas. 4.3 - Fuerzas de fricción. 4.4 - Dinámica de él movimiento circular. 4.5 - Interas fundamentales de la Naturaleza. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1 - Trabajo y energía cinética. 5.2 - Trabajo y energía cinética. 5.3 - Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4 - Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6. Energía potencial gravitacional. 6. Energía potencial elástica. 6.3 - Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4 - Fuerza y energía potencial. 6.5 - Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7. Canstidad de movimiento e impulso. 7. Conservación de la cantidad de movimiento. 7. Choques inelásticos. 7. Centro de masa. 7. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8. Relación entre cinemática lineal y angular. 8. Fiergía en el movimiento toracional. 8. Fiergía en el movimiento toracional. 8. Fiergía en el movimiento rotacional. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9. Fiorsocopo y precesión. 9. Fiorsocopo y precesión. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giros conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giros conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giros conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giros conservación de la cantidad de movimiento angular. 9. Giros conservación de la cantidad de movimiento angular. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 11. Condiciones de equilibrio. 10. Elesticidad y plasticidad. 11. MOVIMIENTO PERIÓDICO 11. Poscripción de la oscilación. 12. Elesticidad y plasticidad. 13. Rergía en el movimiento armónico simple. 14. A plicaciones del movimiento armónico simple. 15. El péndulo físico. 17. Colcilaciones amortiguadas.		
4.3. Fuerzas de fricción. 4.4. Dinámica de de movimiento circular. 4.5 Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5 TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1 Trabajo y energía cinética. 5.2 Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4 Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1 Energía potencial gravitacional. 6.2 Energía potencial efástica. 6.3 Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4 Fuerza y energía potencial. 6.5 Diagramas de energía. 6.5 Diagramas de energía. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1 Cantidad de movimiento e impulso. 7.2 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques elásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8.1 Velocidad y a celeración angular constante. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento trotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálciul de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento rotacional. 9.7 Grióscopos y precesión. 9.8 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortivadas.	4 APLICACIONES DE LAS LEYES DE NEWTON	
4.4. Dinámica de él movimiento circular. 4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1. Trabajo. 5.2. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento notacional. 9.7. Giróscopos y precesión. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1. Condiciones de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11. MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1. Descripción de la oscilación. 11.2. Movimiento armónico simple. 11.3. Energía en el movimiento armónico simple. 11.4. A plicaciones amortiguadas.		
4.5. Fuerzas fundamentales de la Naturaleza. 5. TRABAJO Y ENERGÍA CINÉTICA 5.1. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y CHOQUES 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8.1. Velocidad y aceleración angular es. 8.2. Rotación con a celeración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9. DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento oracional. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5. Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1. Descripción de la oscilación. 11.2. Movimiento armónico simple. 11.3. Energía en el movimiento armónico simple. 11.4. Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5. El péndulo físico. 11.7. Oscilaciones mortiguadas.		
5.1. Trabajo. 5.2. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7. CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y CHOQUES 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques elásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8. ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angulares. 8.2. Rotación con aceleración angulares. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9. DINAMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión, 9.2. Momento de torsión, 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5. Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1. Descripción de la oscillación. 11.2. Movimiento armónico simple. 11.4. Aplicaciones de movimiento armónico simple. 11.5. El péndulo físico. 11.7. Oscilaciones amortiguadas.		
5.2. Trabajo y energía cinética. 5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6 Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial gravitacional. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.3. Choques inelásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angulares. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5. Elasticidad y plasticidad. 11.5. El péndulo simple. 11.5. El péndulo simple. 11.6. El péndulo físico. 11.7. Oscalicones amortiguadas.	E TRADAIO V ENERCÍA CINÉTICA	
5.3. Trabajo y energía con fuerzas variables. 5.4. Potencia. 6 ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial elástica. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques elásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angular constante. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9 DINAMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y procesión. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5. Elasticidad y plasticidad. 11.1. Descripción de la oscilación. 11.2. Movimiento armónico simple. 11.3. Energía en el movimiento armónico simple. 11.4. Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5. El péndulo simple. 11.6. El péndulo físico.	5 TRABAJO Y ENERGIA CINETICA	
5.4 Potencia. 6. ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE LAENERGÍA 6.1 Energía potencial gravitacional. 6.2 Energía potencial elástica. 6.3 Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4 Fuerza y energía potencial. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques inelásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11.5 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
6.1. Energía potencial gravitacional. 6.2. Energía potencial gravitacional. 6.3. Fuerzas conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y CHOQUES 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques elásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo símple. 11.5 El péndulo símple. 11.6 El péndulo símple. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
LAENERGÍA 6.2 Energía potencial elástica. 6.3 Fuerzas y energía potencial. 6.4 Fuerza y energía potencial. 6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1 Cantidad de movimiento e impulso. 7.2 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques inelásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RIGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión 9.2 Momento de torsión 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11.5 Bescripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	6 - ENERGÍA POTENCIAL Y CONSERVACIÓN DE	
6.3. Fuerza's conservativas y no conservativas. 6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques inelásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8.1. Velocidad y aceleración angulares. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10. EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1. Condiciones de equilibrio. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11. MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1. Descripción de la oscilación. 11.2. Movimiento armónico simple. 11.3. Energía en el movimiento armónico simple. 11.4. Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5. El péndulo simple. 11.6. El péndulo simple. 11.7. Oscilaciones amortiguadas.		
6.4. Fuerza y energía potencial. 6.5. Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y CHOQUES 7.1. Cantidad de movimiento e impulso. 7.2. Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3. Choques elásticos. 7.4. Choques elásticos. 7.5. Centro de masa. 7.6. Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1. Velocidad y aceleración angulares. 8.2. Rotación con aceleración angular constante. 8.3. Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4. Energía en el movimiento rotacional. 8.5. Teorema de los ejes paralelos. 8.6. Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1. Momento de torsión. 9.2. Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3. Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4. Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5. Cantidad de movimiento angular. 9.6. Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7. Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1. Condiciones de equilibrio. 10.2. Centro de gravedad. 10.3. Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4. Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5. Elasticidad y plasticidad. 11 Movimiento armónico simple. 11.3. Energía en el movimiento armónico simple. 11.4. Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5. El péndulo simple. 11.6. El péndulo simple. 11.7. Oscilaciones amortiguadas.		
6.5 Diagramas de energía. 7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y 7.1 Cantidad de movimiento e impulso. 7.2 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques inelásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
CHOQUES 7.2 Conservación de la cantidad de movimiento. 7.3 Choques inelásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo simple. 11.6 El péndulo simple. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
7.3 Choques inelásticos. 7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo simple. 11.6 El péndulo simple. 11.6 El péndulo simple.	7 CANTIDAD DE MOVIMIENTO, IMPULSO Y	
7.4 Choques elásticos. 7.5 Centro de mass. 7.6 Propulsión a reacción. 8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	CHOQUES	7.2 Conservación de la cantidad de movimiento.
7.5 Centro de masa. 7.6 Propulsión a reacción. 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
7.6 Propulsión a reacción. 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
8 ROTACIÓN DE CUERPOS RÍGIDOS 8.1 Velocidad y aceleración angulares. 8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo símple. 11.6 El péndulo símple. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
8.2 Rotación con aceleración angular constante. 8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	O DOTACIÓN DE CHERROS RÍCIDOS	
8.3 Relación entre cinemática lineal y angular. 8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	8 ROTACION DE CUERPOS RIGIDOS	
8.4 Energía en el movimiento rotacional. 8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
8.5 Teorema de los ejes paralelos. 8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
8.6 Cálculo de momento de inercia. 9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL 9.1 Momento de torsión. 9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
9.2 Momento de torsión y aceleración angular de un cuerpo rígido. 9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	9 DINÁMICA DEL MOVIMIENTO ROTACIONAL	
9.3 Giro de un cuerpo rígido sobre uno eje móvil. 9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11.1 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
9.4 Trabajo y potencia en el movimiento rotacional. 9.5 Cantidad de movimiento angular. 9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
9.6 Conservación de la cantidad de movimiento angular. 9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
9.7 Giróscopos y precesión. 10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD 10.1 Condiciones de equilibrio. 10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
10.2 Centro de gravedad. 10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
10.3 Resolución de problemas de equilibrio de cuerpos rígidos. 10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	10 EQUILIBRIO Y ELASTICIDAD	ļ.
10.4 Esfuerzo, tensión y módulos de elasticidad. 10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
10.5 Elasticidad y plasticidad. 11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11 MOVIMIENTO PERIÓDICO 11.1 Descripción de la oscilación. 11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11.2 Movimiento armónico simple. 11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	11 - MOVIMIENTO PERIÓDICO	
11.3 Energía en el movimiento armónico simple. 11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.	TT MOVIMILIATO FERIODICO	
11.4 Aplicaciones del movimiento armónico simple. 11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11.5 El péndulo simple. 11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11.6 El péndulo físico. 11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11.7 Oscilaciones amortiguadas.		
11.8 Oscilaciones forzadas y resonancia.		11.7 Oscilaciones amortiguadas.
		11.8 Oscilaciones forzadas y resonancia.

12 MECÁNICA DE FLUIDOS	12.1 Densidad.
	12.2 Presión en un fluido.
	12.3 Flotación.
	12.4 Flujo de fluidos.
	12.5 Ecuación de Bernoulli.
	12.6 Viscosidad y turbulencia.
13 ONDAS MECÁNICAS	13.1 Tipos de ondas mecánicas.
	13.2 Ondas periódicas.
	13.3 Descripción matemática de una onda.
	13.4 Rapidez de una onda transversal.
	13.5 Energía del movimiento ondulatorio.
	13.6 Interferencia de ondas, condiciones de frontera y superposición.
	13.7 Ondas estacionarias en una cuerda.
	13.8 Modos normales de una cuerda.
LABORATORIO	1 Teoría de Medidas, Errores, Gráficos y Ajustes. Ejemplos.
	2 Tiempo de Reacción.
	3 Determinación de la densidad de un cuerpo.
	4 Movimiento Relativo.
	5 Velocidad instantánea.
	6 Estudio del Péndulo Simple.
	7 Experiencias con un muelle helicoidal.
	8 Oscilaciones amortiguadas y forzadas.
	9 Momentos de inercia. Determinación del radio de giro de un cuerpo.
	10 Ondas estacionarias.

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión magistral	24.5	45	69.5
Resolución de problemas y/o ejercicios	8	20	28
Prácticas de laboratorio	18	18	36
Pruebas de tipo test	4	0	4
Resolución de problemas y/o ejercicios	2.5	0	2.5
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	3	0	3
Informes/memorias de prácticas	0	7	7

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

Metodologías	
	Descripción
Sesión magistral	Exposición por parte del profesor de los contenidos sobre la materia objeto de estudio, bases teóricas y/o directrices de un trabajo, ejercicio o proyecto a desarrollar por el estudiante.
Resolución de problemas y/o ejercicios	Resolución de problemas y ejercicios relacionados con los contenidos teóricos abordados.
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación de los conocimientos a situaciones concretas y de adquisición de habilidades básicas y procedimentales relacionadas con la materia objeto de estudio. Se desarrollan en espacios especiales con equipamiento especializado (laboratorios, aulas informáticas, etc).

Atención personalizada	
Metodologías	Descripción
Sesión magistral	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.
Prácticas de laboratorio	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.
Resolución de problemas y/o ejercicios	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.
Pruebas	Descripción
Pruebas de tipo test	
Resolución de problemas y/o ejercicios	
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	
Informes/memorias de prácticas	

Evaluación	
Descripción	Calificación

Pruebas de tipo test	Pruebas para evaluación de las competencias adquiridas que incluyen preguntas cerradas con diferentes alternativas de respuesta (verdadero/falso, elección múltiple, emparejamiento de elementos). Los alumnos seleccionan una respuesta entre un número limitado de posibilidades.	49
Resolución de problemas y/o ejercicios	Prueba en la que el alumno debe solucionar una serie de problemas y/o ejercicios en un tiempo/condiciones establecido/as por el profesor. De esta manera, el alumno	21
y/o ejercicios	debe aplicar los conocimientos que ha adquirido.	
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	Pruebas para evaluación de las competencias que incluyen preguntas abiertas sobre un tema. Los alumnos deben desarrollar, relacionar, organizar y presentar los conocimientos que tienen sobre la materia en una respuesta extensa.	20
Informes/memorias de prácticas	Elaboración de un documento por parte del alumno en el que se reflejan las características del trabajo llevado a cabo. Los alumnos deben describir las tareas y procedimientos desarrollados, mostrar los resultados obtenidos u observaciones realizadas, así como el análisis y tratamiento de datos.	10

La calificación de la evaluación continua (que denominaremos *C*) tendrá un peso del 30% de la calificación final e incluirá tanto los contenidos de las prácticas de laboratorio (peso del 20%, que denominaremos calificación *CL*) como de aula (peso del 10%, que denominaremos calificación *CA* y se obtendrá mediante pruebas de respuesta larga sobre contenidos de aula).

La calificación *CL* se obtendrá como la suma de la calificación de los Informes/memorias de prácticas y de pruebas de respuesta larga, de desarrollo.

Aquellos alumnos que no puedan seguir la evaluación continua tendrán la posibilidad de realizar una prueba final escrita para obtener una calificación R que tendrá un peso del 30% de la calificación final e incluirá tanto los contenidos de las prácticas de laboratorio (peso del 20%, que denominaremos calificación RL) como de aula (peso del 10%, que denominaremos calificación RA).

El 70% restante de la calificación final se obtendrá mediante la realización de un examen final que constará de dos partes: una parte de tipo test sobre cuestiones teórico-prácticas y tendrá un peso del 49% de la calificación final (que denominaremos *T*) y otra parte de resolución de problemas que tendrá un peso del 21% de la calificación final (que denominaremos *P*).

Calificación final G de la asignatura para la modalidad de evaluación continua: G = CL + CA + T + P.

Calificación final G de la asignatura para la modalidad de evaluación al final del cuatrimestre: G = RL + RA + T + P.

Profesores responsables de grupos:

Grupo A: MOHAMED BOUTINGUIZA LAROSI

Grupo B: Félix Quintero Martínez

Grupo C: MOHAMED BOUTINGUIZA LAROSI

Grupo D: María Cristina Trillo Yáñez Grupo E: María Cristina Trillo Yáñez

Grupo F: Félix Quintero Martínez

Grupo G: JESUS BLANCO GARCIA

Grupo H: JESUS BLANCO GARCIA

Grupo I: FERNANDO AGUSTIN RIBAS PEREZ

Grupo J: FERNANDO AGUSTIN RIBAS PEREZ

Grupo K: FERNANDO AGUSTIN RIBAS PEREZ

Fuentes de información

Young H., Freedman R.A., Física Universitaria, V1, 12,

BIBLIOGRAFÍA COMPLEMENTARIA:

Serway R.A. FÍSICA PARA CIENCIAS E INGENIERÍAS, V1

FÍSICA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGÍA, V1

Recomendaciones

Otros comentarios

Recomendaciones:

- 1. Nociones básicas adquiridas en las materias de Física y Matemáticas en cursos previos.
- 2. Capacidad de compresión escrita y oral.
- 3. Capacidad de abstracción, cálculo básico y síntesis de la información.
- 4. Destrezas para el trabajo en grupo y para la comunicación grupal.

DATOS IDEN				
	: Álgebra y estadística			
Asignatura	Matemáticas:			
	Álgebra y			
	estadística			
Código	V12G330V01103			
Titulacion	Grado en			
	Ingeniería			
	Electrónica			
	Industrial y			
	Automática	,	,	
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	9	FB	1	1c
Lengua	Castellano			
Impartición	Gallego			
Departamento	Estadística e investigación operativa			
	Matemática aplicada i			
	Matemática aplicada ii			
	Pardo Fernandez, Juan Carlos			
Profesorado	Bajo Palacio, Ignacio			
	Calvo Ruibal, Natividad			
	Castejon Lafuente, Alberto Elias			
	Diaz de Bustamante, Jaime			
	Fernández García, José Ramón			
	Fiestras Janeiro, Gloria			
	Fonseca Bon, Cecilio			
	Gómez Rúa, María			
	Illán González, Jesús Ricardo			
	Martín Mendez, Alberto Lucio			
	Matias Fernandez, Jose Maria			
	Pardo Fernandez, Juan Carlos			
<u></u>	Roca Pardiñas, Javier			
Correo-e	juancp@uvigo.es			
Web	http://faitic.uvigo.es			
Descripción	El objetivo que se persigue con esta asignatu			
general	del Álgebra Lineal y de la Estadística que son	necesarias en otras ma	terias que debe	cursar posteriormente
	en la titulación.			

Com	petencias de titulación
Códig	0
A3	CG3 Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
A4	CG4 Capacidad de resolver problemas con iniciativa, toma de decisiones, creatividad, razonamiento crítico y de comunicar y transmitir conocimientos, habilidades y destrezas en el campo de la Ingeniería Industrial.
A12	FB1 Capacidad para la resolución de los problemas matemáticos que puedan plantearse en la ingeniería. Aptitud para aplicar los conocimientos sobre: álgebra lineal; geometría; geometría diferencial; cálculo diferencial e integral; ecuaciones diferenciales y en derivadas parciales; métodos numéricos; algorítmica numérica; estadística y optimización.
B2	CT2 Resolución de problemas.
B5	CT5 Gestión de la información.
B6	CT6 Aplicación de la informática en el ámbito de estudio.
В9	CS1 Aplicar conocimientos.

Competencias de materia			
Resultados previstos en la materia		Resultados de Formación y Aprendizaje	
Adquirir los conocimientos básicos sobre matrices, espacios vectoriales y aplicaciones lineales.	A3 A12		
Manejar las operaciones del cálculo matricial y resolver problemas mediante su uso.	A3 A12	B2	
Comprender los fundamentos sobre autovectores y autovalores, espacios vectoriales con produce escalar y formas cuadráticas utilizados en otras materias.	to A3 A12	B2 B9	
Adquirir destrezas en el manejo y análisis exploratorio de bases de datos.	A3 A12	B5	
Ser capaz de modelar las situaciones de incertidumbre mediante el cálculo de probabilidades.	A3 A12	B2	

Conocer las técnicas y modelos estadísticos básicos en su aplicación al ámbito industrial y real	izar A3	B2
inferencias a partir de muestras de datos.	A12	B9
Utilizar herramientas informáticas para resolver problemas de álgebra lineal y estadística.	A4	B2
		R6

Contenidos	
Tema	
Preliminares	El cuerpo de los números reales.
	El conjunto de los números complejos: estructura y propiedades.
Matrices, determinantes y sistemas de	Definición y tipos de matrices.
ecuaciones lineales.	Operaciones con matrices.
	Transformaciones elementales, formas escalonadas, rango.
	Inversas y determinantes de matrices cuadradas.
	Discusión y resolución de sistemas de ecuaciones lineales
Espacios vectoriales y aplicaciones lineales.	Definición de espacio vectorial. Subespacios.
	Independencia lineal, base y dimensión.
	Coordenadas, cambio de base.
	Nociones básicas sobre aplicaciones lineales.
Autovalores y autovectores.	Definición de autovalor y autovector de una matriz cuadrada.
	Diagonalización por semejanza.
-	Aplicaciones del cálculo de autovalores.
Espacios vectoriales con producto escalar y	Espacios vectoriales con producto escalar. Norma asociada y propiedades.
formas cuadráticas.	Ortogonalidad. El proceso de ortonormalización de Gram-Schmidt.
	Diagonalización ortogonal.
	Formas cuadráticas.
Estadística descriptiva y regresión.	Concepto y usos de la estadística. Variables y atributos. Tipos de
	variables. Representaciones y gráficos. Medidas de localización o posición.
	Medidas de dispersión. Análisis de datos bivariantes. Regresión lineal.
Probabilidad.	Correlación.
Probabilidad.	Concepto y propiedades.
	Probabilidad condicionada e independencia de sucesos. Teorema de Bayes.
Variables aleatorias discretas y continuas.	
variables diediorias discretas y continuas.	Concepto. Tipos. Función de distribución de una variable aleatoria.
	Variables aleatorias discretas y continuas.
	Características de una variable aleatoria.
	Distribuciones notables: Binomial, geométrica, Poisson, hipergeométrica,
	uniforme, exponencial, normal.
	Teorema central del límite.
Inferencia estadística.	Conceptos generales.
mereneta estadistica.	Distribuciones en el muestreo.
	Estimación puntual.
	Estimación por intervalos de confianza.
	Contrastes de hipótesis.

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión magistral	40	81	121
Resolución de problemas y/o ejercicios	12	12	24
Prácticas de laboratorio	24	12	36
Resolución de problemas y/o ejercicios de forma autónoma	0	40	40
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	4	0	4

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

Metodologías	
	Descripción
Sesión magistral	El profesor expondrá en las clases de grupos grandes los contenidos de la materia.
Resolución de	Se resolverán problemas y ejercicios tipo en las clases tanto de grupos grandes como pequeños y
	el alumno tendrá que resolver ejercicios similares.
Prácticas de laboratorio	Se utilizarán herramientas informáticas para resolver ejercicios y aplicar los conocimientos adquiridos en las clases de teoría.
Resolución de problemas y/o ejercicios de forma autónoma	El alumno deberá resolver por su cuenta una serie de ejercicios y cuestiones de la materia propuestos por el profesor.

Atención personalizada			
Metodologías	Descripción		
Prácticas de laboratorio	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas tanto de forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorios y en los horarios de tutorías, como de forma no presencial mediante correo electrónico.		
Sesión magistral	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas tanto de forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorios y en los horarios de tutorías, como de forma no presencial mediante correo electrónico.		
Resolución de problemas y/o ejercicios	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas tanto de forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorios y en los horarios de tutorías, como de forma no presencial mediante correo electrónico.		
Resolución de problemas y/o ejercicios de forma autónoma	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas tanto de forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorios y en los horarios de tutorías, como de forma no presencial mediante correo electrónico.		

Evaluación		
	Descripción	Calificación
Resolución de problemas y/o	A lo largo del curso se realizarán varias pruebas de seguimiento tanto de la parte	20
ejercicios	de Álgebra como de la de Estadística.	
Pruebas de respuesta larga, de	e Al término del cuatrimestre se examinará al alumno del total de la asignatura	80
desarrollo	mediante un examen final de Álgebra y otro de Estadística.	

Los alumnos que no se presenten a las pruebas de evaluación continua podrán obtener el 100% de la nota presentándose a los exámenes finales de ambas partes.

La nota final de la asignatura se calculará mediante la media aritmética de las notas obtenidas en Álgebra y en Estadística. Se entenderá que un alumno se ha presentado a la asignatura si se presenta al examen final de alguna de las dos partes.

La evaluación de los alumnos en la segunda edición se realizará mediante un examen de Álgebra y otro de Estadística cuya media supondrá el 100% de la nota final. Si en la primera edición un alumno obtiene una calificación superior o igual a 5 puntos (sobre 10) en una de las partes (Álgebra o Estadística) entonces, en la segunda edición, podrá no presentarse al examen final de esa parte y conservar la nota obtenida en la primera edición para hacer la media.

Profesores responsables de grupos:

Grupo A: GLORIA FIESTRAS JANEIRO/NATIVIDAD CALVO RUIBAL

Grupo B: NATIVIDAD CALVO RUIBAL/JOSE MARIA MATIAS FERNANDEZ

Grupo C: CECILIO FONSECA BON/GLORIA FIESTRAS JANEIRO

Grupo D: JOSE MARIA MATIAS FERNANDEZ/Jesús Ricardo Illán González

Grupo E: ALBERTO ELIAS CASTEJON LAFUENTE/GLORIA FIESTRAS JANEIRO

Grupo F: Jesús Ricardo Illán González/JOSE MARIA MATIAS FERNANDEZ

Grupo G: JUAN CARLOS PARDO FERNANDEZ/Ignacio Bajo Palacio

Grupo H: JUAN CARLOS PARDO FERNANDEZ/JOSÉ RAMÓN FERNÁNDEZ GARCÍA

Grupo I: JOSÉ RAMÓN FERNÁNDEZ GARCÍA/JAVIER ROCA PARDIÑAS

Grupo J: JUAN CARLOS PARDO FERNANDEZ/CECILIO FONSECA BON

Grupo K: CECILIO FONSECA BON/María Gómez Rúa

Fuentes de información

Lay, David C., Álgebra lineal y sus aplicaciones, 3ª,

Nakos, George; Joyner, David, Álgebra lineal con aplicaciones, 1ª,

Cao, Ricardo et al., Introducción a la Estadística y sus aplicaciones, 1ª,

Devore, Jay L., Probabilidad y estadística para ingeniería y ciencias., 4ª,

BIBLIOGRAFÍA COMPLEMENTARIA

- 1. G. Strang, Álgebra lineal y sus aplicaciones, Addison-Wesley Iber., 2007.
- 2. C. Pérez, Estadística aplicada a través de Excel, Pearson Ed., 2002.
- 3. W. Navidi, Estadística para ingenieros y científicos, McGraw-Hill, 2006

Recomendaciones

Asignaturas que se recomienda cursar simultáneamente Matemáticas: Cálculo I/V12G380V01104

Matemáticas	: Cálculo I			
Asignatura	Matemáticas:			
- J	Cálculo I			
Código	V12G330V01104			
Titulacion	Grao en			
	Enxeñaría			
	Electrónica			
	Industrial e			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	1c
Lengua			'	'
Impartición				
Departamento	Matemática aplicada i			
	Matemática aplicada ii			
Coordinador/a	Martinez Martinez, Antonio			
Profesorado	Area Carracedo, Ivan Carlos			
	Bajo Palacio, Ignacio			
	Cordeiro Alonso, Jose Maria			
	Diaz de Bustamante, Jaime			
	Martinez Brey, Eduardo			
	Martinez Martinez, Antonio			
	Vidal Vazquez, Ricardo			
Correo-e	antonmar@uvigo.es			
Web	http://faitic.uvigo.es			
Descripción	O obxectivo desta materia é que o estuda	antado adquira o dominio da	s técnicas básic	as de cálculo diferencia
general	nunha e varias variables e de cálculo inte			
	debe cursar na titulación.			

Com	petencias de titulación
Códig	0
A3	CG3 Coñecemento en materias básicas e tecnolóxicas que os capacite para a aprendizaxe de novos métodos e teorías, e os dote de versatilidade para adaptarse a novas situacións.
A4	CG4 Capacidade para resolver problemas con iniciativa, toma de decisións, creatividade, razoamento crítico e capacidade para comunicar e transmitir coñecementos, habilidades e destrezas no campo da enxeñaría industrial.
A12	FB1 Capacidade para a resolución dos problemas matemáticos que poidan presentarse na enxeñaría. Aptitude para aplicar os coñecementos sobre: álxebra lineal; xeometría; xeometría diferencial; cálculo diferencial e integral; ecuacións diferenciais e en derivadas parciais; métodos numéricos; algorítmica numérica; estatística e optimización.
B1	CT1 Análise e síntese.
B2	CT2 Resolución de problemas.
B6	CT6 Aplicación da informática no ámbito de estudo.
B8	CT8 Toma de decisións.
B9	CS1 Aplicar coñecementos.
B14	CS6 Creatividade.
B16	CP2 Razoamento crítico.

Competencias de materia				
Resultados previstos en la materia		Resultados de Formación y Aprendizaje		
Comprensión dos coñecementos básicos de cálculo diferencial dunha e varias variables.	A3 A12	B1		
Comprensión dos conceptos básicos de cálculo integral de funcións dunha variable.	A3 A12	B1		
Manexo das técnicas de cálculo diferencial para a busca de extremos, a aproximación local de funcións e a resolución numérica de sistemas de ecuacións.	A4 A12	B2 B8 B9 B14 B16		
Manexo das técnicas de cálculo integral para o cálculo de áreas, volumes e superficies.	A4 A12	B1 B2 B8 B9 B14 B16		

Contidos	
Tema	
Converxencia e continuidade	Introdución aos números reais. Valor absoluto. O espazo euclidiano R^n. Sucesións.
	Series.
	Límites e continuidade de funcións dunha e de varias variables.
Cálculo diferencial de funcións dunha e varias	Cálculo diferencial de funcións reais dunha variable real.
variables	Cálculo diferencial de funcións de varias variables reais.
Cálculo integral de funcións dunha variable	A integral de Riemann. Cálculo de primitivas.
	Integrais impropias.
	Aplicacións da integral.

Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
13	19.5	32.5
5	5	10
32	64	96
3	3	6
2	3.5	5.5
	13 5 32 3 2	13 19.5 5 5

alumnado

Metodoloxía docente	
	Descripción
Resolución de problemas e/ou exercicios	O profesor resolverá problemas e exercicios tipo e o alumno terá que resolver exercicios similares.
Prácticas de laboratorio	Empregaranse ferramentas informáticas para resolver exercicios e aplicar os coñecementos obtidos nas clases de teoría.
Sesión maxistral	O profesor exporá nas clases teóricas os contidos da materia.

Atención personalizada				
Metodologías	Descripción			
Resolución de problemas e/ou exercicios	O profesor atenderá persoalmente as dúbidas e consultas do alumnado.			
Prácticas de laboratorio	O profesor atenderá persoalmente as dúbidas e consultas do alumnado.			

Avaliación	
Descripción	Calificación
Resolución de problemas e/ou exercicios Realizarase probas relativas a cada tema.	40
Probas de resposta longa, de desenvolvementoFarase un exame final sobre os contidos da to	otalidade da materia. 60

A avaliación continua se levará a cabo sobre os criterios anteriormente expostos. Aqueles alumnos que non se acollan á avaliación continua serán avaliados cun exame final sobre os contidos da totalidade da materia, que suporá o 100% da nota.

A avaliación dos alumnos en segunda convocatoria consistirá nun exame sobre os contidos da totalidade da materia, que suporá o 100% da nota.

Profesores responsables de grupos:

Grupo A: IVAN CARLOS AREA CARRACEDO

Grupo B: IVAN CARLOS AREA CARRACEDO

Grupo C: EDUARDO MARTINEZ BREY

Grupo D: RICARDO VIDAL VAZQUEZ

Grupo E: ANTONIO MARTINEZ MARTINEZ

Grupo F: ANTONIO MARTINEZ MARTINEZ

Grupo G: Ignacio Bajo Palacio

Grupo H: JOSE MARIA CORDEIRO ALONSO

Grupo I: JOSE MARIA CORDEIRO ALONSO

Grupo J: JAIME DIAZ DE BUSTAMANTE

Grupo K: JAIME DIAZ DE BUSTAMANTE

Bibliografía. Fontes de información

Burgos, J., Cálculo Infinitesimal de una variable, 2007,

Burgos, J., Cálculo Infinitesimal de varias variables, 2008,

Galindo Soto, F. e outros, Cálculo Infinitesimal en una variable, 2003,

Galindo Soto, F. e outros, Cálculo Infinitesimal en varias variables, 2005,

García, A. e outros, Cálculo I, 2007,

García, A. e outros, Cálculo II, 2002,

Larson, R. e outros, Cálculo 1, 2010,

Larson, R. e outros, Cálculo 2, 2010,

Sanmartín Moreno, J. e outros, Cálculo en una variable, 2011,

Sanmartín Moreno, J. e outros, Cálculo en varias variables, 2011,

Stewart, J., Cálculo de una variable. Trascendentes tempranas, 2003,

Recomendacións

Asignaturas que continúan el temario

Matemáticas: Cálculo II e ecuacións diferenciais/V12G330V01204

Asignaturas que se recomienda cursar simultáneamente

Matemáticas: Álxebra e estatística/V12G330V01103

DATOS IDEN	TIFICATIVOS			
Empresa: In	trodución á xestión empresarial			
Asignatura	Empresa:			
_	Introdución á			
	xestión			
	empresarial			
Código	V12G330V01201			
Titulacion	Grao en			
	Enxeñaría			
	Electrónica			
	Industrial e			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	2c
Lengua	Castelán			
Impartición	Galego			
Departament	o Organización de empresas e márketing			
Coordinador/a	urgal González, Begoña			
Profesorado	Alvarez Llorente, Gema			
	Garrido González, María Luz			
	Gonzalez Santamaria, Pedro			
	González Vázquez, Beatriz			
	Gonzalez-Portela Garrido, Alicia Trinidad			
	Lopez Vidal, Maria Pilar			
	Lorenzo Paniagua, Javier			
	Sinde Cantorna, Ana Isabel			
	Urgal González, Begoña			
Correo-e	burgal@uvigo.es			
Web	http://faitic@uvigo.es			
Descripción	Esta materia ten por obxecto dar a coñecer que			
general	función que cumpre cada unha delas. Así mesm			
	da empresa, e algunhas ferramentas para a aná			
	Seguindo as directrices propias da titulación, ne	sta guía recóllense os	s principais aspe	ctos polos que se rexerá
	o desenvolvemento da materia.			

	petencias de titulación
Códig	0
A9	CG9 Capacidade de organización e planificación no ámbito da empresa, e outras institucións e organizacións.
A19	FB6 Coñecemento adecuado do concepto de empresa e marco institucional e xurídico da empresa. Organización e xestión de empresas.
B1	CT1 Análise e síntese.
B2	CT2 Resolución de problemas.
B7	CT7 Capacidade para organizar e planificar.

Competencias de materia		
Resultados previstos en la materia	Resu	tados de Formación y Aprendizaje
Coñecemento adecuado do concepto de empresa e marco institucional e xurídico da empresa. Organización e xestión de empresas.	A19	
Capacidade de organización e planificación no ámbito da empresa, e outras institucións e organizacións.	A9	
Análise e síntese.		B1
Resolución de problemas.		B2
Capacidade de organizar e planificar.		B7

Contidos	
Tema	
Tema 1: A EMPRESA	1.1 O concepto de empresa.
	1.2 A función da empresa.
	1.3 A empresa como sistema.
	1.4 A contorna da empresa.
	1.5 Os obxectivos da empresa.
Tema 2: CLASES DE EMPRESAS	2.1 Criterios económicos de clasificación empresarial.
	2.2 Criterios xurídicos de clasificación empresarial.
	2.3 A franquicia.

Tema 3: O SISTEMA FINANCEIRO (PARTE I)	3.1 Estrutura económico-financeira da empresa.
	3.2 Fondo de rotación.
	3.3 Ciclo de explotación e Período medio de maduración.
	3.4 Fondo de rotación mínimo.
	3.5 Os resultados da empresa.
Tema 4: O SISTEMA FINANCEIRO (PARTE II).	4.1 Concepto de investimento.
INVESTIMENTO	4.2 Clases de investimentos.
	4.3 Criterios para a avaliación e selección de investimentos.
Tema 5: O SISTEMA FINANCEIRO (PARTE III).	5.1 Concepto de fonte de financiamento.
FINANCIAMENTO	5.2 Tipos de fontes de financiamento.
	5.3 Financiamento externo a curto prazo.
	5.4 Financiamento externo a longo prazo.
	5.5 Financiamento interno ou autofinanciamento.
	5.6 Solvencia e liquidez.
Tema 6: O SISTEMA DE PRODUCIÓN (PARTE I).	6.1 Función de produción.
ASPECTOS XERAIS	6.2 Clasificación das actividades produtivas.
	6.3 Clasificación dos procesos produtivos.
	6.4 Eficiencia.
	6.5 Produtividade.
Tema 7: O SISTEMA DE PRODUCIÓN (PARTE II).	6.6 Investigación, desenvolvemento e innovación (I+D+i)
OS CUSTOS DE PRODUCIÓN (PARTE II).	7.1 Concepto de custo. 7.2 Clasificación dos custos.
O3 CO31O3 DE PRODUCION	7.2 Clasificación dos custos. 7.3 Cálculo do custo de produción.
	7.4 Limiar de rendibilidade.
Tema 8: O SISTEMA DE PRODUCIÓN (PARTE III).	8.1 Capacidade de produción e localización.
CAPACIDADE, LOCALIZACIÓN E INVENTARIOS	8.2 Xestión e control de inventarios.
Tema 9: O SISTEMA DE COMERCIALIZACIÓN	9.1 O mercado.
Tema 3. O SISTEMA DE COMENCIALIZACION	9.2 A competencia.
	9.3 O sistema de comercialización.
	9.4 Marketing-mix.
Tema 10: EL SISTEMA DE ADMINISTRACIÓN	10.1 O sistema de dirección.
	10.2 O sistema humano.
	10.3 O sistema cultural.
	10.4 O sistema político.
PRÁCTICAS DA MATERIA	Práctica 1: A definición de empresa (i)
* A programación das prácticas pode	Práctica 2: A definición de empresa (ii)
experimentar cambios en función da evolución d	o Práctica 3: O sistema financeiro (i)
curso.	Práctica 4: O sistema financeiro (ii)
	Práctica 5: O sistema financeiro (iii)
	Práctica 6: O sistema financeiro (iv)
	Práctica 7: O sistema financeiro (v)
	Práctica 8: O sistema de produción (i)
	Práctica 9: O sistema de produción (ii)
	Práctica 10: O sistema de produción (iii)
	Práctica 11: O sistema de produción (iv)
	Práctica 12: O sistema de produción (v)

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión maxistral	32.5	45.5	78
Prácticas de laboratorio	20	40	60
Probas de tipo test	3	0	3
Probas de resposta longa, de desenvolvemento	3	6	9

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

Metodoloxía docente	
	Descripción
Sesión maxistral	Exposición por parte do profesor dos contidos sobre a materia obxecto de estudo, bases teóricas e/ou directrices dun traballo, exercicio ou proxecto a desenvolver polo estudante.
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación dos coñecementos a situacións concretas e de adquisición de habilidades básicas e procedimentais relacionadas coa materia obxecto de estudo. Desenvólvense en espazos con equipamento adecuado.

Atención personalizada	
Pruebas	Descripción

Probas de resposta longa, de desenvolvemento

Avaliación		
	Descripción	Calificación
Probas de tipo test	Probas que se realizarán ao longo do curso, tanto nas clases de teoría coma de prácticas, distribuidas de forma uniforme e programadas para que non interfiran no resto das materias.	30
Probas de resposta longa, de desenvolvemento	Proba final que pode conter parcial ou totalmente os contidos da materia desenvolvidos nas clases de teoría e de prácticas.	70

Otros comentarios sobre la Evaluación

1. Seguindo as directrices propias da titulación e os acordos da comisión académica ofrecerase aos alumnos que cursen esta materia un sistema de avaliación continua.

A avaliación continua constará dun conxunto de probas de control planificadas e desenvolvidas ao longo do curso, tanto nas clases de teoría como nas de prácticas, que se completará cunha proba final que cubrirá total ou parcialmente a materia. O peso das probas de control (un total de tres) na cualificación final será dun 30%. Estas probas realizadas ao longo do curso non liberan materia, senón que cada unha delas versará sobre os contidos vistos ata o momento de realización da proba, tanto en clases de teoría como de prácticas. Debido a isto, a cualificación resultante destas probas obterase aplicando unha media ponderada (Proba 1: 20%; Proba 2: 30%; Proba 3: 50%). Así mesmo, estas probas non son recuperables, é dicir, si un alumno non pode cumprilas no prazo estipulado o profesor non ten obriga de repetirllas.

O estudante ten dereito a coñecer a cualificación obtida en cada proba nun prazo razoable trala súa realización ou entrega.

A cualificación obtida nas probas de control será válida tan só para o curso académico no que se realicen.

2. Para superar a avaliación continua o alumno deberá superar 2/3 das probas de control realizadas, entregar as tarefas propias da materia e superar as prácticas. Os alumnos que non superen a avaliación continua terán que ir ao exame final coa totalidade da materia.

Os alumnos que cumpran os requisitos da avaliación continua terán que realizar unha proba final reducida que supoñerá un 70% da nota que se sumará á nota obtida na avaliación continua (o 30% restante). No entanto, estarán exentos da realización de dita proba final reducida aqueles alumnos que, habendo superado a avaliación continua, teñan superada a última proba (que versará sobre todos os contidos da materia). Neste último caso, a cualificación do alumno calcularase como a media ponderada das cualificacións obtidas nas probas de control realizadas (aplicando as porcentaxes de ponderación xa sinaladas). A mencionada exención queda suprimida no caso de que a media ponderada das cualificacións obtidas en ditas probas non sexa como mínimo de Aprobado.

Os alumnos que non realicen as probas de avaliación continua ou non as superaron terán que realizar un exame final de toda a materia. Nesta proba avaliaranse todos os contidos desenvolvidos na materia (clases teóricas, prácticas de laboratorio e traballos). Este exame comporase de dúas partes, unha parte teórica e outra práctica. Esixíndose a obtención dunha puntuación mínima en cada parte para superar devandito exame.

Se un alumno realizou algunha das probas de control correspondentes á avaliación continua e non aproba a materia recibirá unha cualificación de Suspenso, independentemente de que se presente ao exame final ou non.

3. Alumnos que non optan por avaliación continua

Aos alumnos que non opten pola avaliación continua ofreceráselles un procedemento de avaliación que lles permita alcanzar a máxima cualificación. Este procedemento consistirá nun exame final que inclúa os contidos desenvolvidos nas clases de teoría e de prácticas e na entrega de tarefas adicionais. Este exame terá dúas partes, unha teórica e outra práctica. Esixíndose a obtención dunha puntuación mínima en cada parte para superar devandito exame.

4. Sobre a convocatoria de recuperación (xullo)

Para a convocatoria de recuperación (xullo) o alumno que non aprobase a materia elixe se desexa ser reevaluado sobre a máxima nota posible ou se se lle aplica o procedemento de avaliación estipulado na materia mantendo a nota obtida nas tarefas previas. Por defecto, ao alumno gárdanselle os resultados das probas realizadas (sempre que alcance o mínimo esixido para superalas) podendo optar no momento do exame pola realización íntegra do mesmo.

Bibliografía. Fontes de información

Barroso Castro, C. & otros, Economía de la empresa, 2010,

Fernández Sánchez, E. & otros, Iniciación a los negocios para ingenieros. Aspectos funcionales, 2008,

Moyano Fuentes, J. & otros, Administración de empresas: un enfoque teórico-práctico, 2011,

Piñeiro, P. & otros, Introducción a la economía de la empresa: una visión teórico-práctica, 2010,

Alegre & outros (2000): Fundamentos de economía de la empresa: perspectiva funcional, Ariel Economía.

Bueno Campos, E. (2010): Curso básico de economía de la empresa, 4ª ed., Pirámide.

Bueno Campos, E. & outros (2000): Economía de la empresa. Análisis de las decisiones empresariales, Pirámide.

Fernández, E. (2010): Administración de empresas, Thompson Paraninfo.

Laborda Castillo, L. & Rafael de Zuani, E. (2005): Introducción a la gestión empresarial: fundamentos teóricos y aplicaciones, Universidad de Alcalá de Henares.

Luque de la Torre, M.A. & outros (2001): Curso práctico de economía de la empresa. Un enfoque de organización, Pirámide.

Pérez Gorostegui, E. (2009): Curso de introducción a la economía de la empresa, Editorial Universitaria Ramón Areces.

Triado, X. & Aparicio, P. (2011): Administración de la empresa: teoría y práctica, McGrawHill.

Recomendacións

DATOS IDEN				
Física: Física				
Asignatura	Física: Física II			
Código	V12G330V01202			
Titulacion	Grado en			,
	Ingeniería			
	Electrónica			
	Industrial y			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	2c
Lengua	Castellano	,	,	
Impartición	Gallego			
Departamento	Física aplicada			
Coordinador/a	Boutinguiza Larosi, Mohamed			
Profesorado	Blanco Garcia, Jesus			
	Boutinguiza Larosi, Mohamed			
	Fernandez Doval, Angel Manuel			
	Fernandez Fernandez, Jose Luis			
	Legido Soto, Jose Luis			
	Lopez Vazquez, Jose Carlos			
	Lusquiños Rodriguez, Fernando			
	Mato Corzón, Marta María			
	Pardo Aguirre, Felix			
	Quintero Martínez, Félix			
	Ribas Perez, Fernando Agustin			
	Serra Rodriguez, Julia Asuncion			
	Soto Costas, Ramon Francisco			
	Souto Torres, Carlos Alberto			
	Trillo Yáñez, María Cristina			
	Vázquez Pérez, Juan Manuel			
Correo-e	mohamed@uvigo.es			
Web				
Descripción				
general				

Competencias de titulación

Código

- A3 CG3 Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
- FB1 Capacidad para la resolución de los problemas matemáticos que puedan plantearse en la ingeniería. Aptitud para aplicar los conocimientos sobre: álgebra lineal; geometría; geometría diferencial; cálculo diferencial e integral; ecuaciones diferenciales y en derivadas parciales; métodos numéricos; algorítmica numérica; estadística y optimización.
- FB2b. Comprensión y dominio de los conceptos básicos sobre las leyes generales de la termodinámica y electromagnetismo y su aplicación para la resolución de problemas propios de la ingeniería.
- B1 CT1 Análisis y síntesis.
- B2 CT2 Resolución de problemas.
- B10 CS2 Aprendizaje y trabajo autónomos.
- B16 CP2 Razonamiento crítico.
- B17 CP3 Trabajo en equipo.

Competencias de materia		
Resultados previstos en la materia	Resi	ultados de Formación y Aprendizaje
FB2b. Comprensión y dominio de los conceptos básicos sobre las leyes generales de la	A15	B1
termodinámica y electromagnetismo y su aplicación para la resolución de problemas propios de la		B2
ingeniería.		B10
		B16
		B17
CG3. Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de	A3	,
nuevos métodos y teorías, y les dote de	A12	
versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.		
CS2. Aprendizaje y trabajo autónomos.		B10

Contenidos

Tema	
1 CARGA ELÉCTRICA Y CAMPO ELÉCTRICO	1.1 Carga eléctrica.
	1.2 Conductores, aisladores y cargas nucleares.
	1.3 Ley de Coulomb.
	1.4 Campo eléctrico y fuerzas eléctricas.
	1.5 Cálculos de campos eléctricos.
	1.6 Líneas de campo eléctrico. 1.7 Dipolos eléctricos.
2 LEY DE GAUSS	2.1 Carga y flujo eléctrico.
2. LET DE GAOSS	2.2 Cálculo del flujo eléctrico.
	2.3 Ley de Gauss.
	2.4 Aplicaciones de la ley de Gauss.
	2.5 Cargas en conductores.
3 POTENCIAL ELÉCTRICO	3.1 Energía potencial eléctrica.
	3.2 Potencial eléctrico.
	3.3 Cálculo del potencial eléctrico.
	3.4 Superficies equipotenciales.
4 CAPACITANCIA Y DIELÉCTRICOS	3.5 Gradiente de potencial.
4 CAPACITANCIA I DIELECTRICOS	4.1 Capacitores y capacitancia.4.2 Capacitores en serie y en paralelo.
	4.3 Almacenamiento de energía en capacitores y energía del campo
	eléctrico.
	4.4 Dieléctricos.
	4.5 Modelo molecular de la carga inducida.
	4.6 La Ley de Gauss en los dieléctricos.
5 CORRIENTE, RESISTENCIA Y FUERZA	5.1 Corriente eléctrica.
ELECTROMOTRIZ	5.2 Resistividad.
	5.3 Resistencia.
	5.4 Fuerza electromotriz y circuitos.
	5.5 Energía y potencia en circuitos eléctricos.
6 CAMPO MAGNÉTICO Y FUERZAS MAGNÉTICAS	5.6 Teoría de conducción metálica.
0 CAMPO MAGNETICO I FUERZAS MAGNETICAS	6.2 Campo Magnético.
	6.3 Líneas de campo magnético y flujo magnético.
	6.4 Movimiento de una partícula con carga en un campo magnético.
	6.5 Aplicaciones del movimiento de partículas con carga.
	6.6 Fuerza magnética sobre un conductor que transporta corriente.
	6.7 Fuerza y momento de torsión sobre una espira de corriente.
	6.8 El motor de corriente continua.
7. FUENTES DE CAMPO MACNÉTICO	6.9 Efecto Hall.
7 FUENTES DE CAMPO MAGNÉTICO	7.1 Campo magnético de una carga en movimiento.
	7.2 Campo magnético de un elemento de corriente.
	7.3 Campo magnético de un conductor recto que transporta corriente. 7.4 Fuerza entre conductores paralelos.
	7.5 Campo magnético de una espira circular de corriente.
	7.6 Ley de Ampere.
	7.7 Magnetismo en la materia.
	7.8 Circuitos magnéticos.
8 INDUCCIÓN ELECTROMAGNÉTICA	8.1 Experimentos de inducción.
	8.2 Ley de Faraday.
	8.3 Ley de Lenz.
	8.4 Fuerza electromotriz de movimiento.
	8.5 Campos eléctricos inducidos.
	8.6 Corrientes parásitas. 8.7 Inductancia mutua.
	8.8 Autoinductancia e inductores.
	8.9 Energía del campo magnético.
9 TEMPERATURA Y CALOR	9.1 Temperatura y equilibrio térmico.
	9.2 Termómetros y escalas de temperatura.
	9.3 Termómetros de gas y la escala Kelvin.
	9.4 Calorimetría y cambios de fase.
	9.5 Ecuaciones de estado. Gases ideales.
	9.6 Capacidades caloríficas.

10 LA PRIMERA LEY DE LA TERMODINÁMICA	 10.1 Sistemas termodinámicos. 10.2 Trabajo realizado al cambiar el volumen. 10.3 Trayectorias entre estados termodinámicos. 10.4 Energía interna y la primera ley de la termodinámica. Entalpía. 10.5 Tipos de procesos termodinámicos. 10.6 Energía interna del gas ideal. 10.7 Capacidad calorífica del gas ideal. 10.8 Procesos adiabáticos para el gas ideal.
11 LA SEGUNDA LEY DE LA TERMODINÁMICA	11.1 Dirección de los procesos termodinámicos. 11.2 Máquinas de calor. 11.3 Máquinas frigoríficas. 11.4 La segunda ley de la Termodinámica. 11.5 El ciclo de Carnot. 11.6 Entropía. 11.7 Interpretación microscópica de la entropía.
LABORATORIO	 Ley de Ohm. Corriente continua. Circuito con resistencias. Conductores lineales y no-lineales. Carga y descarga de un condensador. Uso del osciloscopio para visualizar procesos de carga y descarga. Estudio del campo magnético. Bobinas de Helmholtz, momento magnético. Calorimetría. Equivalente en agua del calorímetro. Calor latente de fusión.

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión magistral	24.5	45	69.5
Resolución de problemas y/o ejercicios	8	20	28
Prácticas de laboratorio	18	18	36
Pruebas de tipo test	4	0	4
Resolución de problemas y/o ejercicios	2.5	0	2.5
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	3	0	3
Informes/memorias de prácticas	0	7	7

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

Metodologías	
	Descripción
Sesión magistral	Exposición por parte del profesor de los contenidos sobre la materia objeto de estudio, bases teóricas y/o directrices de un trabajo, ejercicio o proyecto a desarrollar por el estudiante.
Resolución de problemas y/o ejercicios	Resolución de problemas y ejercicios relacionados con los contenidos teóricos abordados.
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación de los conocimientos a situaciones concretas y de adquisición de habilidades básicas y procedimentales relacionadas con la materia objeto de estudio. Se desarrollan en espacios especiales con equipamiento especializado (laboratorios, aulas informáticas, etc).

Atención personalizada		
Metodologías	Descripción	
Sesión magistral	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.	
Prácticas de laboratorio	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.	
Resolución de problemas y/o ejercicios	Se llevará a cabo fundamentalmente en las tutorías.	
Pruebas	Descripción	
Pruebas de tipo test		
Resolución de problemas y/o ejercicios	-	
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo		
Informes/memorias de prácticas		
	·	

Evaluación	
Descripción	Calificación

Pruebas de tipo test	Pruebas para evaluación de las competencias adquiridas que incluyen preguntas cerradas con diferentes alternativas de respuesta (verdadero/falso, elección múltiple, emparejamiento de elementos). Los alumnos seleccionan una respuesta entre un número limitado de posibilidades.	49
Resolución de problemas y/o ejercicios	Prueba en la que el alumno debe solucionar una serie de problemas y/o ejercicios en un tiempo/condiciones establecido/as por el profesor. De esta manera, el alumno debe aplicar los conocimientos que ha adquirido.	21
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	Pruebas para evaluación de las competencias que incluyen preguntas abiertas sobre un tema. Los alumnos deben desarrollar, relacionar, organizar y presentar los conocimientos que tienen sobre la materia en una respuesta extensa.	20
Informes/memorias de prácticas	Elaboración de un documento por parte del alumno en el que se reflejan las características del trabajo llevado a cabo. Los alumnos deben describir las tareas y procedimientos desarrollados, mostrar los resultados obtenidos u observaciones realizadas, así como el análisis y tratamiento de datos.	10

C</i>) tendrá un peso del 30% de la calificación final e incluirá tanto los contenidos de las prácticas de laboratorio (peso del 20%, que denominaremos calificación <i>CL</i>) como de aula (peso del 10%, que denominaremos calificación <i>CA</i> y se obtendrá mediante pruebas de respuesta larga sobre contenidos de aula).

CL</i> se obtendrá como la suma de la calificación de los Informes/memorias de prácticas y de pruebas de respuesta larga, de desarrollo.

R</i> que tendrá un peso del 30% de la calificación final e incluirá tanto los contenidos de las prácticas de laboratorio (peso del 20%, que denominaremos calificación <i>RL</i>) como de aula (peso del 10%, que denominaremos calificación <i>RA</i>)<i>.</i>>

<p 70% restante de la calificación final se obtendrá mediante la realización de un examen final que constará de dos partes: una parte de tipo test sobre cuestiones teórico-prácticas y tendrá un peso del 49% de la calificación final (que denominaremos <i>>T</i>>) y otra parte de resolución de problemas que tendrá un peso del 21% de la calificación final (que denominaremos <i>>P</i>>). </p>

<p final <i>G</i> de la asignatura para la modalidad de evaluación continua: <i>G = CL + CA </i> + <i>T</i> + <i>P</i>.

G</i> de la asignatura para la modalidad de evaluación al final del cuatrimestre: <i>G = RL + RA </i>+ <i>T</i>+ <i>P</i>.

Fuentes de información

Young H., Freedman R.A., Física Universitaria, V1 y V2, 12,

BIBLIOGRAFÍA COMPLEMENTARIA:

Serway R.A. FÍSICA PARA CIENCIAS E INGENIERÍAS, V1 y V2

FÍSICA PARA LA CIENCIA Y LA TECNOLOGÍA, V1 y V2

De Juana FÍSICA GENERAL, V1 Y V2

Recomendaciones

Otros comentarios

Recomendaciones:

- 1. Nociones básicas adquiridas en las materias de Física y Matemáticas en cursos previos.
- 2. Capacidad de compresión escrita y oral.
- 3. Capacidad de abstracción, cálculo básico y síntesis de la información.
- 4. Destrezas para el trabajo en grupo y para la comunicación grupal.

DATOS IDEN	FIFICATIVOS			
	Informática para a enxeñaría			
Asignatura	Informática:			
Asignatura	Informática para			
	a enxeñaría			
Código	V12G330V01203			
Titulacion	Grao en			
	Enxeñaría			
	Electrónica			
	Industrial e			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	2c
Lengua	Castelán		,	
Impartición				
Departamento	Enxeñaría de sistemas e automática			
	Informática			
	Castelo Boo, Santiago			
Profesorado	Castelo Boo, Santiago			
	González Dacosta, Jacinto			
	Pérez Cota, Manuel			
	Rodriguez Damian, Amparo			
	Rodriguez Damian, Maria			
	Rodriguez Dieguez, Amador			
	Saez Lopez, Juan			
	Sanz Dominguez, Rafael			
	Trillo Rodriguez, Jose Luis Vazquez Nuñez, Francisco Jose			
Correo-e	scastelo@uvigo.es			
Web				
	http://faitic.uvigo.es			
Descripción				
general				

Com	petencias de titulación
Códio	
А3	CG3 Coñecemento en materias básicas e tecnolóxicas que os capacite para a aprendizaxe de novos métodos e
	teorías, e os dote de versatilidade para adaptarse a novas situacións.
A4	CG4 Capacidade para resolver problemas con iniciativa, toma de decisións, creatividade, razoamento crítico e
	capacidade para comunicar e transmitir coñecementos, habilidades e destrezas no campo da enxeñaría industrial.
A16	FB3 Coñecementos básicos sobre o uso e programación dos ordenadores, sistemas operativos, bases de datos e
	programas informáticos con aplicación en enxeñaría.
B1	CT1 Análise e síntese.
B2	CT2 Resolución de problemas.
В3	CT3 Comunicación oral e escrita de coñecementos na lingua propia.
B5	CT5 Xestión da información.
B6	CT6 Aplicación da informática no ámbito de estudo.
B7	CT7 Capacidade para organizar e planificar.
B17	CP3 Traballo en equipo.
B19	CP5 Relacións persoais.

Competencias de materia		
Resultados previstos en la materia		los de Formación y Aprendizaje
Destreza en el manejo de ordenadores y sistemas operativos	A3 A4 A16	B1 B2 B3 B5 B6 B7
Comprensión del funcionamiento básico de los ordenadores	A3 A16	B1 B2 B6

Conocimientos sobre los fundamentos de las bases de datos		B1
	A4	B2
	A16	В3
		B5
		B6
		B7
		B17
		B19
Capacidad para implementar algoritmos sencillos en algún lenguaje de programación	A3	B2
	A4	B6
	A16	
Conocimiento de los fundamentos de la programación estructurada y modular	A3	B1
	A4	B2
	A16	В3
		B5
		B6
		B7
		B17
Destreza en el manejo de herramientas informáticas para la ingeniería	A3	B2
	A4	B6
		В7
		B17

Contidos	
Tema	
1 Arquitectura do Ordenador e Sistemas	(*)Diferentes arquitecturas de ordenadores.
Operativos.	Esquema funcional de un computador.
	Periféricos y sus tipos.
	Que es un Sistema Operativo.
	Sistemas Operativos Comerciales.
	Funciones de un Sistema Operativo.
	Interface Gráfica de Usuario (GUI).
2. Conceptos e técnicas básicas de programación	2.1 Expresions, Operadores, Datos e Estructuras de Control.
aplicada á enxeñería	2.2 Programación estructurada.
	2.3 Ficheiros.
	2.4 Interfaze gráfica de usuario.
3. Ferramentas informáticas aplicadas á	(*)Hojas de Cálculo. Resolución de problemas con hoja de cálculo.
enxeñería.	Herramientas que se encuentran en una hoja de cálculo.
	Bases de Datos.

	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Actividades introdutorias	1	1	2
Prácticas de laboratorio	22	30	52
Estudo de casos/análises de situacións	12	14	26
Sesión maxistral	8	12	20
Probas de tipo test	4	7	11
Probas prácticas, de execución de tarefas reais e/ou simuladas.	6	8	14
Probas de resposta longa, de desenvolvemento	10	15	25

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

Metodoloxía docente	
	Descripción
Actividades introdutoria	sActividades encamiñadas a tomar contacto, reunir información sobre o alumnado, creación de grupos, tarefas de organización, así como a presentar a materia.
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación dos coñecementos a situacións concretas e de adquisición de habilidades básicas e procedimentais relacionadas coa materia obxecto de estudo. Desenvólvense en espazos especiais con equipamento especializado (laboratorios científico-técnicos, de idiomas, etc).
Estudo de casos/análise de situacións	sAnálise dun feito, problema ou suceso real coa finalidade de coñecelo, interpretalo, resolvelo, xerar hipóteses, contrastar datos, reflexionar, completar coñecementos, diagnosticalo e adestrarse en procedementos alternativos de solución.
Sesión maxistral	Exposición por parte do profesor dos contidos sobre a materia obxecto de estudo, bases teóricas e/ou directrices dun traballo, exercicio ou proxecto a desenvolver polo estudante.

Atención personalizada

Avaliación		
	Descripción	Calificación
Probas de tipo test	Probas para avaliación das competencias adquiridas que inclúen preguntas con diferentes opcións de resposta (verdadeiro/falso, elección múltiple, emparellamento de elementos).	10
Probas prácticas, de execución de tarefas reais e/ou simuladas.	n Probas para a avaliación que inclúen actividades, problemas ou exercicios prácticos a resolver. Os alumnos deben dar resposta á actividade formulada, aplicando os coñecementos teóricos e prácticos da materia.	40
Probas de resposta longa, de desenvolvemento	Probas para avaliación das competencias adquiridas que inclúen preguntas sobor dun tema. Os alumnos deben desenvolver, relacionar, organizar e presentar os coñecementos que teñen sobre a materia.	50

Otros comentarios sobre la Evaluación

Vanse a realizar **catro** probas que constan de todas ou algunha das partes especificadas arriba. Para superar a materia será suficiente que a media das 4 probas realizadas de un resultado de polo menos 5 puntos.

As 3 primeiras probas repartiranse ao longo do cuadrimestre, avisaránse oportunamente e realizaránse no aula de prácticas; a cuarta proba realizarase o día correspondente do calendario que publica o centro para a realización da mesma, é dicir será no mes de **Maio** e consistirá nun exercicio escrito que se realizará nun aula de teoría que o centro asigna.

Os alumnos que non seguen o sistema de avaliación continua, terán un exercicio escrito no mes de **Maio** que avaliará o 100% da materia e ocorrerá o mesmo para a proba de **Xuño** - **Xullo**.

Aqueles alumnos de avaliación continua que non a superen en mayo deberán acudir á proba de **Xuño- Xullo** con todo, é dicir ao 100%.

En calquera caso, o exercicio escrito inclúe preguntas de resposta longa e de tipo test.

Bibliografía. Fontes de información

Tanenbaum, Andrew S., Sistemas Operativos Modernos, Pearson Educacion,

Charte, Francisco, Excel 2007 (Guias prácticas), Anaya Multimedia,

Ceballos Sierra, F. Javier, Microsoft Visual Basic.Net, Rama,

Rod Stephens, **Diseño de bases de datos: fundamentos**, Anaya Multimedia,

Alberto Prieto Espinosa, Introducción a la informática, McGraww Hill,

BIBLIOGRAFIA COMPLEMENTARIA

* Programación avanzada con Microsoft Visual Basic .NET Balena, Francesco McGraw-Hill, 2003 (<u>TOR 004.42 BAL pro</u>)

Recomendacións

DATOS IDEN	TIFICATIVOS			
	:: Cálculo II y ecuaciones diferenciales			
Asignatura	Matemáticas:			
J	Cálculo II y			
	ecuaciones			
	diferenciales			
Código	V12G330V01204			
Titulacion	Grado en		,	
	Ingeniería			
	Electrónica			
	Industrial y			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	2c
Lengua				
Impartición				
Departamento	Matemática aplicada i			
	Matemática aplicada ii			
Coordinador/a	Cachafeiro Lopez, Maria Alicia			
Profesorado	Area Carracedo, Ivan Carlos			
	Cachafeiro Lopez, Maria Alicia			
	Cordeiro Alonso, Jose Maria			
	Durany Castrillo, Jose			
	Faro Rivas, Emilio			
	Fernández García, José Ramón			
	Godoy Malvar, Eduardo			
	Illán González, Jesús Ricardo			
	Martinez Brey, Eduardo			
	Suarez Rodriguez, Maria Carmen			
Correo-e	acachafe@uvigo.es			
Web	http://faitic.es			
Descripción	El objetivo que se persigue con esta asignatura e	s que el alumno con	ozca las técnica:	s básicas del cálculo
general	integral, cálculo vectorial, ecuaciones diferenciales ordinarias y sus aplicaciones.			

Competencias de titulación

Código

- A3 CG3 Conocimiento en materias básicas y tecnológicas, que les capacite para el aprendizaje de nuevos métodos y teorías, y les dote de versatilidad para adaptarse a nuevas situaciones.
- FB1 Capacidad para la resolución de los problemas matemáticos que puedan plantearse en la ingeniería. Aptitud para aplicar los conocimientos sobre: álgebra lineal; geometría; geometría diferencial; cálculo diferencial e integral; ecuaciones diferenciales y en derivadas parciales; métodos numéricos; algorítmica numérica; estadística y optimización.
- B1 CT1 Análisis y síntesis.
- B2 CT2 Resolución de problemas.
- B3 CT3 Comunicación oral y escrita de conocimientos en lengua propia.
- B6 CT6 Aplicación de la informática en el ámbito de estudio.
- B9 CS1 Aplicar conocimientos.
- B15 CP1 Objetivación, identificación y organización.
- B16 CP2 Razonamiento crítico.

Competencias de materia		
Resultados previstos en la materia	Resu	ıltados de Formación y Aprendizaje
Comprender los conceptos básicos del cálculo integral en varias variables.	A3 A12	B1
Conocer las principales técnicas de integración de funciones de varias variables.	A3 A12	B1
Conocer los principales resultados del cálculo vectorial y aplicaciones.	A3 A12	B1
Adquirir los conocimientos básicos para la resolución de ecuaciones y sistemas diferenciales lineales.	A3 A12	B1
Comprender la importancia del cálculo integral, cálculo vectorial y de las ecuaciones diferenciales para el estudio del mundo físico.	A12	В9

Aplicar los conocimientos de cálculo integral, cálculo vectorial y de ecuaciones diferenciales.	A12	B2 B6 B9 B16
Adquirir la capacidad necesaria para utilizar estos conocimientos en la resolución manual e informática de cuestiones, ejercicios y problemas.		B1 B2 B3 B6
		B9
		B15
		B16

Contenidos	
Tema	
Integración en varias variables.	Curvas y superficies. Integración en el plano. Integración en el espacio. Aplicaciones geométricas y físicas de la integral múltiple.
Cálculo vectorial	Integración de campos a lo largo de una curva. Integración de campos sobre una superficie. Teoremas clásicos del cálculo vectorial. Aplicaciones.
Ecuaciones diferenciales	Conceptos generales. Métodos de resolución de ecuaciones diferenciales ordinarias de primer orden. Ecuaciones diferenciales lineales de segundo orden. Sistemas de ecuaciones diferenciales lineales.
Métodos numéricos para problemas de valor inicial	Métodos de Euler y de Runge-Kutta.

Planificación			
	Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales
Sesión magistral	30	60	90
Resolución de problemas y/o ejercicios	14	37	51
Prácticas de laboratorio	6	0	6
Pruebas de respuesta larga, 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
Sesión magistral	El profesor expondrá en las clases teóricas los contenidos de la materia. Los alumnos tendrán
	textos básicos de referencia para el seguimiento de la asignatura.
Resolución de	El profesor resolverá problemas y ejercicios de forma manual y el alumno tendrá que resolver
problemas y/o ejercicios	ejercicios similares para adquirir las capacidades necesarias.
Prácticas de laboratorio	El profesor resolverá problemas y ejercicios de forma informática y el alumno tendrá que resolver
	ejercicios similares para adquirir las capacidades necesarias.

Atención personalizada			
Metodologías	Descripción		
Resolución de problemas y/o ejercicios	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas en forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorio y en tutorías, como de forma no presencial, por los sistemas telemáticos disponibles para la asignatura.		
Prácticas de laboratorio	El profesor atenderá personalmente las dudas y consultas de los alumnos. Se atenderán dudas en forma presencial, en especial en las clases de problemas y laboratorio y en tutorías, como de forma no presencial, por los sistemas telemáticos disponibles para la asignatura.		

Evaluación		
	Descripción	Calificación
Resolución de problemas y/o ejercicios	El 40% de la nota correspondiente a la evaluación continua estará basada en 3 pruebas escritas.	40
Pruebas de respuesta larga, de desarrollo	Se realizará un examen final sobre los contenidos de toda la materia.	60

La evaluación continua se basará en los criterios anteriormente expuestos. Aquellos alumnos que no hagan evaluación continua serán evaluados mediante un examen final de todos los contenidos de la asignatura que supondrá el 100% de la nota.

La evaluación de los alumnos en segunda convocatoria consistirá en un examen sobre los contenidos de la asignatura que supondrá el 100% de la nota.

Fuentes de información

García, A., García, F., López, A., Rodríguez, G., de la Villa, A., Ecuaciones Diferenciales Ordinarias, 2006,

García, A., López, A., Rodríguez, G., Romero, S., de la Villa, A., **Cálculo II. Teoría y problemas de funciones de varias variables**, 2002,

Simmons, G.F., Ecuaciones Diferenciales con aplicaciones y notas históricas, 1993,

Zill, D.G., Ecuaciones Diferenciales con aplicaciones de modelado, 1997,

Marsden, E., Tromba, A.J., Cálculo Vectorial, 2004,

Larson, R., Edwards, B.H., Cálculo 2 de varias variables, 2010,

Recomendaciones

Asignaturas que se recomienda haber cursado previamente

Informática: Informática para la ingeniería/V12G320V01203 Matemáticas: Álgebra y estadística/V12G320V01103

Matemáticas: Cálculo I/V12G320V01104

DATOS IDEN	TIFICATIVOS			
Química: Qu				
Asignatura	Química: Química			
Código	V12G330V01205			
Titulacion	Grao en			
	Enxeñaría			
	Electrónica			
	Industrial e			
	Automática			
Descriptores	Creditos ECTS	Seleccione	Curso	Cuatrimestre
	6	FB	1	2c
Lengua Impartición				
Departamento	Enxeñaría química			
	Química analítica e alimentaria			
	Química física			
	Química inorgánica			
	Química orgánica			
Coordinador/a	Novoa Rodriguez, Xose Ramon			
Profesorado	Alonso Gómez, José Lorenzo			
	Bolaño García, Sandra			
	Bravo Bernardez, Jorge			
	Cancela Carral, María Ángeles			
	Cisneros Garcia, Maria del Carmen			
	Cruz Freire, Jose Manuel			
	García Bugarín, Mercedes			
	Guitián Saco, María Beatriz			
	Mandado Alonso, Marcos			
	Novoa Rodriguez, Xose Ramon			
	Rey Losada, Francisco Jesus			
	Rodríguez Rodríguez, Ana M.			
	Sanchez Bermudez, Angel Manuel			
	Vecino Bello, Xanel			
Correo-e	rnovoa@uvigo.es			
Web				
Descripción general	Trátase dunha materia básica, común a tódolos Graos da Rama Industrial, o remate da cal o alumno disporá duns coñecementos mínimos sobre os principios básicos da Química Xeral, Orgánica e Inorgánica e a súa			
	aplicación á industria, os cales poderá aplica	ar e ampliar noutras mate	erias da titulació	n

Competencias	de titu	lación
--------------	---------	--------

Código

- A3 CG3 Coñecemento en materias básicas e tecnolóxicas que os capacite para a aprendizaxe de novos métodos e teorías, e os dote de versatilidade para adaptarse a novas situacións.
- FB4 Capacidade para comprender e aplicar os principios de coñecementos básicos da química xeral, química orgánica A17 e inorgánica, e as súas aplicacións na enxeñaría. CT3 Comunicación oral e escrita de coñecementos na lingua propia.
- B3
- B10 CS2 Aprendizaxe e traballo autónomos.
- B17 CP3 Traballo en equipo.

Competencias de materia	
Resultados previstos en la materia	Resultados de Formación y Aprendizaje
Coñecemento en materias básicas e tecnolóxicas que os capacite para a aprendizaxe de novos	A3
métodos e teorías, e os dote de versatilidade para adaptarse a novas situacións	
Capacidade para comprender os principios de coñecementos básicos da Química Xeral	A17
Capacidade para comprender os principios de coñecementos básicos da Química Orgánica	A17
Capacidade para comprender os principios de coñecementos básicos da Química Inorgánica	A17
Capacidade para aplica-los principos básicos da Química Xeral, Orgánica e Inorgánica á enxeñaría	A17
Comunicación oral e escrita de coñecementos na lingua propia	В3
Aprendizaxe e traballo autónomos	B10
Traballo en equipo	B17

Contidos	
Tema	

1. Teoría Atómica e enlace químico	1.1 Teoría atómica: As partículas do átomo: Electrón, protón e neutrón. Características do átomo: Número atómico e masa atómica. Isótopos. Estabilidade dos núcleos: Radioactividade natural e artificial. Evolución da teoría atómica
2. Estados de agregación: Sólidos, gases, líquido	1.2. Enlace químico: Definición de enlace. Enlace intramolecular: Enlace covalente e enlace iónico. Moléculas poliatómicas: hibridación e deslocalización de electróns. Enlace intermolecular: Tipos de forzas intermoleculares
puros e disolucións	Introdución ó estado sólido. Clasificación de sólidos: sólidos amorfos, cristais moleculares e cristais líquidos, cristais covalentes e cristais iónicos. Estrutura e enerxía cristalina.
	2.2. Estado gasoso:Características dos gases. Gases perfectos: Ecuación de estado. Gases reais: Ecuación de estado. Propiedades dos gases.
	2.3. Estado líquido: Características dos líquidos: propiedades físicas (densidade, tensión superficial e viscosidade). Cambios de estado. Diagrama de fases. Disolucións: propiedades coligativas
3. Termoquímica	3.1. Calor de rección: Definición de entalpía y enerxía interna. Entalpía de reacción. Variación da entalpía de reacción coa temperatura. Entalpías de formación. Determinación da entalpía de reacción: método directo. Función de estado: Lei de Hess.
	3.2. Entropía: Definición de Entropía. Cálculo de entropías.
	3.3. Enerxía libre: Definición de enerxía libre. Cálculo de enerxía libre. Criterio de evolución
4.Equilibrio químico: en fase gasosa, ácido-base, redox, solubilidade	4.1. Equilibrio químico:Concepto de Equilibrio. Constante de Equilibrio. Tipos de equilibrios.Principio de Le Chatelier.
	4.2. Equilibrio ácido-base: Definición de ácido e base. Auto- ionización do auga. Produto iónico. Concepto de pH e pOH. Fortaleza de ácidos e bases: Ácidos polipróticos. Anfóteros. Cálculo do pH. Valoracións ácido-base. Disolucións reguladoras.
	4.3. Equilibrio redox: Conceptos de oxidación, redución, axente oxidante e redutor. Axuste de reaccións redox en medio ácido e básico. Valoracións redox. Pilas electroquímicas: conceptos básicos e potencial redox. Termodinámica das reaccións electroquímicas: Enerxía de Gibbs e Potencial de cela. Ecuación de Nernst. Leis de Faraday.
	4.4 Equilibrio de solubilidade: Sales solubles: Hidrólise. Sales pouco solubles: solubilidade e produto de solubilidade. Factores que modifican a solubilidade. Precipitación fraccionada. Sales complexas: Definición, propiedades, disociación e importancia
5. Cinética química	5.1. Conceptos básicos: Velocidade de reacción, orde de reacción, constante cinética, ecuación de velocidade.
	5.2. Determinación da ecuación cinética dunha reacción: Método das velocidades iniciais. Ecuacións integradas de velocidade.
	5.3. Factores que modifican a velocidade dunha reacción.

6. Principios Básicos de Química Orgánica	6.1. Fundamentos de formulación orgánica e grupos funcionais:6.1.1. Estrutura dos compostos orgánicos: Alcanos, alquenos e alquinos.Hidrocarburos aromáticos.6.1.2. Álcois e fenois.
	6.1.3. Éteres.
	6.1.4. Aldehidos e cetonas.
	6.1.5. Ésteres.
	6.1.6. Ácidos carboxílicos e os seus derivados.
7. Principios Básicos de Química Inorgánica	6.1.7. Aminas e nitrocompostos. 7.1. Metalurxia e Química dos Metais:
7. Principios basicos de Quimica morganica	Abundancia dos metais. Natureza do enlace metálico e propiedades. Teoría das bandas de condución: materiais condutores, semicondutores e supercondutores. Procesos metalúrxicos: ferro e aceiro.
	7.2. Elementos non metálicos e os seus compostos:
	Propiedades xerais dos non metais. Hidróxeno. Carbono. Nitróxeno e fósforo. Osíxeno e xofre. Os halóxenos.
8. Electroquímica Aplicada	8.1 Aplicacións da ecuación de Nernst: Determinación do pH, constante de equilibrio e produto de solubilidade.
	8.2.Pilas electroquímicas: tipos de pilas. Celas de concentración. Condutividade eléctrica en electrólitos. Celas de electrólise.
	8.3. Procesos industriais de electrólise: electrodeposición,
	electrometalurxia, electrólise cloro∏sosa. Pilas de combustible.
9. Corrosión e Tratamento de Superficies	9.1. Principios básicos da corrosión: a pila de corrosión.
	9.2. Corrosión de metais.
	9.3. Velocidade de corrosión.
	9.4. Tipos de corrosión.
	9.5. Protección contra da corrosión:
	Consideracións de deseño para a protección contra da corrosión,
	protección catódica (ánodos de sacrifico e corrente imposta), recubrimentos protectores. Galvanoplastia.
10. Sensores Electroquímicos	10.1. Fundamentos.
10. Sensores Electroquimicos	10.2. Tipoloxía e función.
	10.3. Sensores de condutividade.
	10.4. Sensores potenciométricos.
	10.5. Electrodos selectivos de ións. Sensores de pH.
	10.6. Sensores selectivos de gases disolvidos.
	10.7. Electrodos selectivos de encimas: Biosensores.
	10.8. Sensores amperométricos e voltamétricos.
	10.9. Aplicacións de sensores: medicina, industria, monitorización
11 Detriller - Derberder Detremeler	ambiental.
11. Petróleo e Derivados: Petroquímica	11.1. Características físico-químicas do petróleo.
	 11.2. Características físico-químicas do gas natural. 11.3. Acondicionamento e usos do gas natural.
	11.4. Fraccionamento do petróleo.
	11.5. Craqueo de hidrocarburos. Reformado, isomerización,
	oligomerización, alquilación e eterificación de hidrocarburos.
	11.6. Procesos petroquímicos dos BTX; olefinas e derivados; metanol e
	derivados.
	11.7. Tratamento dos compostos sulfurosos e unidades de refino.
12. O Carbón: Carboquímica	12.1. Formación do carbón.
	12.2. Tipos de carbóns e a súa constitución.
	12.3. Aproveitamento tecnolóxico do carbón.
	12.4. Piroxenación do carbón.

lanificación			
Horas en clase	Horas fuera de clase	Horas totales	
30	45	75	
7.5	12	19.5	
10	7.5	17.5	
0	25.5	25.5	
1	0	1	
3	0	3	
	30 7.5 10	30 45 7.5 12 10 7.5	

Informes/memorias de prácticas 1 7.5 8.5
*Los datos que aparecen en la tabla de planificación son de carácter orientativo, considerando la heterogeneidad de alumnado

Metodoloxía docente	
	Descripción
Sesión maxistral	Exposición por parte do profesor dos contidos teóricos da materia, mediante o emprego de medios audiovisuais (transparencias, canón electrónico ou outros).
Resolución de problemas e/ou	Actividade na que se formularán problemas e/ou exercicios relacionados coa materia.
exercicios	O alumno deberá desenvolver as solucións adecuadas ou correctas mediante a aplicación de fórmulas ou algoritmos, a aplicación de procedementos de transformación da información dispoñible e a interpretación dos resultados.
Prácticas de laboratorio	Actividades de aplicación dos coñecementos a situacións concretas e de adquisición de habilidades básicas e procedimentais relacionadas coa materia.
	Desenvólvense nos laboratorios ou aulas de informática do centro no que se imparta a materia, os cales estarán dotados co equipamento especializado necesario.
Resolución de problemas e/ou exercicios de forma autónoma	Actividade na que, o profesor formula problemas e/ou exercicios relacionados coa materia, e o alumno debe desenvolver a análise e resolución dos mesmos, de forma autónoma

Atención persona	Atención personalizada			
Metodologías	Descripción			
Sesión maxistral	Actividade académica desenvolvida polo profesorado, individual ou en pequeno grupo, que ten como finalidade atender as necesidades e consultas do alumnado relacionadas cos temas vinculados coa materia, proporcionándolle orientación e apoio no proceso de aprendizaxe. Esta actividade pode desenvolverse de forma presencial (nos momentos que o profesor ten asignados a titorías de despacho), ou de forma non presencial (a través do correo electrónico ou do campus virtual).			
Resolución de problemas e/ou exercicios	Actividade académica desenvolvida polo profesorado, individual ou en pequeno grupo, que ten como finalidade atender as necesidades e consultas do alumnado relacionadas cos temas vinculados coa materia, proporcionándolle orientación e apoio no proceso de aprendizaxe. Esta actividade pode desenvolverse de forma presencial (nos momentos que o profesor ten asignados a titorías de despacho), ou de forma non presencial (a través do correo electrónico ou do campus virtual).			
Prácticas de laboratorio	Actividade académica desenvolvida polo profesorado, individual ou en pequeno grupo, que ten como finalidade atender as necesidades e consultas do alumnado relacionadas cos temas vinculados coa materia, proporcionándolle orientación e apoio no proceso de aprendizaxe. Esta actividade pode desenvolverse de forma presencial (nos momentos que o profesor ten asignados a titorías de despacho), ou de forma non presencial (a través do correo electrónico ou do campus virtual).			

Avaliación		
	Descripción	Calificación
Resolución de problemas e/ou O alumno deberá resolver de xeito autónomo, e entregar periódicamente os exercicios de forma autónoma problemas ou exercicios formulados polo profesor.		10
	, p	
	$\begin{tabular}{ll} Valoraranse tanto os resultados acadados, como o procedemento seguido na súa execución. \end{tabular}$	
	Dacordo ca lexislación vixente, a cualificación final será numérica e estará comprendida entre 0 e 10.	
Probas de tipo test	A finalidade destas probas é avaliar o nivel de coñecementos teóricos acadado polo alumno nas sesións de aula. Serán probas escritas tipo test, de resposta múltiple, nas que o alumno poderá acadar unha cualificación numérica comprendida entre 0 e 10, dacordo ca lexislación vixente.	40
	A cualificación final será a media das cualificacións obtidas nas diferentes probas realizadas.	
Resolución de problemas e/o exercicios	A avaliación dos coñecementos acadados polo alumno nos seminarios de problemas, farase mediante unha proba escrita na que o alumno deberá resolver ou 5 problemas relacionados ca materia obxceto de estudo.	40
	A proba cualificaránse, segun a lexislación vixente, cunha cualificación final numérica comprendida entre 0 e 10.	

10

O remate de cada práctica o alumno deberá elaborar un informe detallado sobre a mesma, no que se inclúan aspectos tales como: Obxectivo e fundamentos teóricos da práctica, procedemento seguido, materiais empregados, resultados obtidos e interpretación dos mesmos.

Valorarase, ademais do contido, a comprensión da práctica, a capacidade de síntese do alumno, a redacción e presentación do informe, así como a aportación persoal do alumno.

A cualificación final, comprendida entre 0 e 10, será a media das cualificacións obtidas nos diferentes informes realizados ó longo do curso.

Otros comentarios sobre la Evaluación

As probas finais tipo test e de problemas soamente se considerarán na ponderación final aquelas cunha cualificación superior ou igual a 4.

Bibliografía. Fontes de información

Atkins, P. y Jones, L, Principios de Química. Los caminos del descubrimiento, Ed. Interamericana,

Chang, R., Química, Ed. McGraw Hill,

González Ureña, A, Cinética Química, Ed. Síntesis,

Herranz Agustin, C, Química para la ingeniería, Ediciones UPC,

McMurry, J.E. y Fay, R.C, **Química General**, Ed. Pearson,

Petrucci, R. H., Harwood, W. S. y Herring, Química General, Ed. Prentice-Hall,

Reboiras, M.D, Química. La ciencia básica, Ed. Thomsom,

Herranz Santos, M.J. y Pérez Pérez M.L., Nomenclatura de Química Orgánica, Ed. Síntesis,

Quiñoá, E. y Riguera, R., Nomenclatura y representación de los compuestos orgánicos : una guía de estudio y autoevaluación, Ed. McGraw Hill,

Soto Cámara, J. L., Química Orgánica I: Conceptos Básicos, Ed. Síntesis,

Soto Cámara, J. L., Química Orgánica II: Hidrocarburos y Derivados Halogenados, Ed. Síntesis,

Ballester, A., Verdeja, L. y Sancho, J., Metalurgia Extractiva I: Fundamentos, Ed. Síntesis,

Sancho, J. y col., Metalurgia Extractiva II: Procesos de obtención, Ed. Síntesis,

Rayner-Canham, G., Química Inorgánica Descriptiva, Ed. Prentice-Hall,

Alegret, M. y Arben Merckoci, Sensores electroquímicos, Ediciones UAB,

Cooper, J. y Cass, T., Biosensors, Oxford University Press,

Calleja, G. y col., Introducción a la Ingeniería Química, Ed. Síntesis,

Coueret, F., Introducción a la ingeniería electroquímica, Ed. Reverté,

Otero Huerta, E., Corrosión y Degradación de Materiales, Ed. Síntesis,

Pingarrón, J.M. y Sánchez Batanero, P., **Química Electroanalítica. Fundamentos y Aplicaciones**, Ed. Síntesis,

Canseco Medel, A., **Tecnología de Combustibles: I Combustibles Sólidos**, Ed. Fundación Gómez Pardo,

Ramos Carpio, M. A., **Refino de Petróleo, Gas Natural y Petroquímica**, Ediciones UPM,

Vian Ortuño, A., Introducción a la Química Industrial, Ed. Reverté,

Fernández, M. R. y col., 1000 Problemas de Química General, Ed. Everest,

Herrero Villén, M.A., Atienza Boronat, J.A., Nogera Murray, P. y Tortajada Genaro, L.A., **La Química en problemas. Un enfoque práctico**, Ediciones UPV,

Quiñoa ,E., Cuestiones y ejercicios de química orgánica: una guía de estudio y autoevaluación, Ed. McGraw Hill,

Llorens Molina, J.A., Ejercicios prácticos de introducción a la Química Orgánica, Ed Tébar,

Sánchez Coronilla, A., Resolución de Problemas de Química, Ed. Universidad de Sevilla,

Recomendacións

Asignaturas que se recomienda haber cursado previamente

Física: Física I/V12G350V01102

Matemáticas: Álxebra e estatística/V12G350V01103

Matemáticas: Cálculo I/V12G350V01104

Otros comentarios

Recoméndase que o alumno teña cursado e aprobado a materia de "Química" en segundo de bacharelato ou, no seu defecto, ter superado unha proba específica de acceso ó Grao.