

PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

0

Documentação: Renovação de Reconhecimento - Portaria nº 921 de 27/12/2018 e Publicada no D.O.U em 28/12/2018.

Resolução de criação do Curso nº 11/CGRAD/2012, de 18 de julho de 2012.

Curso Reconhencido pela Portaria nº 27/11/02/2016 e Publicada no D.O.U em 29/02/2016.

Objetivo: O curso de Engenharia Macatrônica da UFSC tem por objetivo o estudo de princípios gerais de mecânica, eletromecânica,

computação e controle, que permitem a análise, o projeto e o desenvolvimento de soluções para o controle de sistemas veiculares, eletroeletrônicos e eletromecânicos. O Engenheiro Mecatrônico possui ainda, capacidade de analisar, simplificar, e resolver problemas da engenharia nas áreas de automação, robótica, controle aplicado à grandeza e processos de natureza mecânica e elétrica, preparando para atuar de forma interdisciplinar nas aplicações em engenharias veiculares, industriais e

desenvolvimento de produtos.

Titulação: Engenheiro Mecatrônico

Diplomado em: Engenharia Mecatrônica

Período de Conclusão do Curso: Mínimo: 10 semestres Máximo: 18 semestres

Carga Horária Obrigatória: UFSC: 4320 H/A CNE: 3600 H

Número de aulas semanais: Mínimo: 14 Máximo: 24

Coordenador do Curso: Milton Evangelista de Oliveira Filho

Telefone: 37216267

(01)

1ª Fase

Disciplina tipo H/A Aulas Equivalentes Pré-Requisito Conjunto

Noções fundamentais para elaboração e interpretação de esboços e desenhos técnicos, elementos básicos de construção reta, plano e ponto. Construção de objetos

envolvendo intersecção, secção, planificação e modelagem. Aplicação das projeções nos desenhos de engenharia por meio manual e computacional.

**Ob** 72

EMB5003 Representação Gráfica

Contextualização à vida académica (a universidade, o curso de engenharia da mobilidade, o currículo, serviços de apoio, laboratórios). Contextualização à vida profissional. Funções do engenheiro no contexto tecnológico e social. O mercado de trabalho na engenharia. Métodos científicos na resolução de problemas de engenharia. Introdução à atividade profissional do engenheiro: específicação, projeto, implementação, construção de protótipos e testes para problemas, dispositivos e situações da engenharia da mobilidade. Gestão da inovação e da tecnologia. Ética, moral, valores e ética profissional. O Código de ética como ferramenta para o fortalecimento da cultura organizacional. Disciplina consciente. Tutoria na disciplina consciente. A responsabilidade dos estudantes na disciplina consciente. Responsabilidade social. Diferenças vs desigualdades. A

4

igualdade étnico racial na engenharia.

EMB5004 Introdução a Engenharia

**Ob** 72 4 EMB5038 eh

EMB5683

EMB5035

Matrizes. Determinantes. Sistemas lineares. Álgebra vetorial. Estudo da reta e do plano. Curvas planas. Superfícies.

EMB5005 Geometria Analítica Ob 72 4

Estrutura Atômica. Ligações Químicas. Mol. Estequiometria. Combustão e Combustíveis. Siderurgia: Obtenção do ferro gusa e do aço. Aços especiais. Corrosão metálica: Oxidação-redução. Equação de Nemst. Mecanismos de corrosão. Meios corrosivos. Métodos de controle e monitoramento da corrosão. Polímeros: Estrutura química de polímeros. Cristalinidade. Propriedades químicas. Propriedades mecânicas. Principais polímeros de uso geral. Tratamento de águas. Tratamento de efluentes industriais. Atividades Laboratoriais.

Atividades Laboratoriais.

EMB5006 Química Tecnológica

Data: 09/10/2019

uímica Tecnológica Ob 72

Comunicação e linguagem: diversos tipos de linguagem verbal e não verbal. Aspectos fundamentais para a construção de textos. Estrutura e produção de textos com base em parâmetros da linguagem técnico-científica: resumo, resenha, relatório, artigo. O texto académico e as normas da ABNT. Metodologia científica. Formas de comunicação oral: características. Técnicas de apresentação em público.

EMB5028 Comunicação e Expressão Ob 54 3 EMB5037



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville] 20122

Currículo: 2012

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

		2ª Fas	se				2
Disciplina		tipo	H//	A Aula	s Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto
	Unidades de medida e vetores. Cinemática. Leis de Newto	on e anlicações. Trah	alho e	eneraia i	notencial Conservação da	a energia. Conservação da qu	antidade de movime
EMB5002	Fisica - Introdução à Mecânica	Ob	72	4	EMB5034	a onorgia. Conscrução da qu	amadae de movime
	-						
	Espaços vetoriais. Transformações lineares. Mudança de l	base. Produto interno	o. Trans	sformaçõ	ões ortogonais. Autovalore	es e autovetores de um operad	dor. Diagonalização.
EMB5007	Álgebra Linear	Ob	72	4			
	Estatística descritiva e análise exploratória de dados. Teor Estimação de parâmetros. Teste de hipóteses para parâme	etros: média, propor	ção e v				es de probabilidade.
EMB5010	Estatística e Probabilidade	Ob	72	4			
	Sistemas CAD, metodologia para modelamento de produto	os tridimensionais. P	ráticas	com sof	tware CAD Técnicas de r	nodelamento sólido. Modelan	anto do produtos
	geração de desenho de engenharia, normas de desenho te					nodelamento sondo. Modelam	rento de produtos,
EMB5012	geração de desenho de engenharia, normas de desenho te Desenho e Modelagem Geométrica		onjunto			nodelamento solido. Modelan	terito de produtos,
EMB5012		écnico, desenho de d <b>Ob</b> umeração. Lógica de e execução (modulari	54 progra	o, monta 3 mação: f	gem, lista de materiais. formalização de problema	s com representação em pse	udocódigo (algoritmo
EMB5012	Desenho e Modelagem Geométrica  Componentes básicos de um computador. Sistemas de nu tipos de dados, estruturas de seleção e repetição, fluxo de	écnico, desenho de d Ob umeração. Lógica de execução (modulari de alto nível.	54 progradzacja	o, monta 3 mação: f	gem, lista de materiais. formalização de problema	s com representação em pse	udocódigo (algoritmo
	Desenho e Modelagem Geométrica  Componentes básicos de um computador. Sistemas de nu tipos de dados, estruturas de seleção e repetição, fluxo de Implementação prática de algoritmos em uma linguagem o	ecnico, desenho de de Ob  Umeração. Lógica de execução (modulari de alto nivel.  res Ob	54 prograz zação),	o, monta 3 mação: t estrutur 4	gem, lista de materiais.  formalização de problema as de dados homogêneas  EMB5600	s com representação em pse s (vetores e matrizes), manipu	udocódigo (algoritmo lação de arquivos.
	Desenho e Modelagem Geométrica  Componentes básicos de um computador. Sistemas de nu tipos de dados, estruturas de seleção e repetição, fluxo de Implementação prática de algoritmos em uma linguagem o Introdução à Programação de Computador.  Métodos de integração. Aplicações da integral definida. Int	ecnico, desenho de de Ob  Umeração. Lógica de execução (modulari de alto nivel.  res Ob	54 prograz zação),	o, monta 3 mação: t estrutur 4	gem, lista de materiais.  formalização de problema as de dados homogêneas  EMB5600	s com representação em pse s (vetores e matrizes), manipu	udocódigo (algoritmo lação de arquivos.
EMB5013	Desenho e Modelagem Geométrica  Componentes básicos de um computador. Sistemas de nu tipos de dados, estruturas de seleção e repetição, fluxo de Implementação prática de algoritmos em uma linguagem o Introdução à Programação de Computador Métodos de integração. Aplicações da integral definida. Int múltipla.	umeração. Lógica de execução (modulari de alto nível.  res Ob  tegrais impróprias. Fo	prograzação), 72 unções	o, monta 3 mação: t estrutur 4 de vária	gem, lista de materiais.  formalização de problema as de dados homogêneas  EMB5600  s variáveis. Derivadas par	s com representação em pse s (vetores e matrizes), manipu rciais. Aplicações das derivad	udocódigo (algoritmo lação de arquivos. las parciais. Integraç



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville] 20122

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

		3ª Fas	e				3
Disciplina		tipo	H//	A Aulas	Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto
	Introdução e conceitos básicos. Trabalho e calor. F controle. Segunda lei da termodinâmica. Entropia e	Propriedades de substâncias e a segunda lei da termodiná	puras. imica.	Primeira I	ei da termodinâmica. Pr	imeira lei da termodinâmica a	aplicada a volumes de
EMB5009	Termodinâmica	Ob	72	4			
	Estudo do equilibrio de partículas e corpos rígidos áreas e de volumes de figuras simples e composta simples e compostas. Cálculo de momento de inéi axiais, forças cortantes e momentos fletores em es	as. Análise de forças distribu rcia de massa para sólidos s	ídas co imples	mo carga: e compos	s concentradas. Cálculo tos. Análise de Treliças,	de momento de inércia de se Estruturas e Máquinas. Dete	uperfície para áreas
EMB5011	Estática	Ob	72	4			
	Introdução à matemática computacional, erros e ai métodos diretos e iterativos. Solução de sistemas						nas de equações lineare:
EMB5016	Cálculo Numérico	Ob	72	4			
	Introdução a Ciência e Engenharia dos Materiais –						utura atômica e ligações
	inter-atômicas. Materiais cristalinos e não cristalino dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu						rtamento mecânico e
EMB5022							rtamento mecânico e
EMB5022	dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu	uência. Estrutura e proprieda  Ob  metria e Biomecânica. Variá	des do 72 veis an	s materiai: 4 abientais:	s metálicos, cerâmicos e	e poliméricos. Introdução a co	rtamento mecânico e ompósitos.
EMB5022 EMB5026	dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu Ciência dos Materiais  Conceitos básicos. Fisiologia do trabalho. Antropoi	uência. Estrutura e proprieda  Ob  metria e Biomecânica. Variá nonomia do produto. Segurar	des do 72 veis an	s materiai: 4 abientais:	s metálicos, cerâmicos e	e poliméricos. Introdução a co	rtamento mecânico e ompósitos.
	dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu Ciência dos Materiais  Conceitos básicos. Fisiologia do trabalho. Antropoi ergonômica do trabalho. Cognição no trabalho. Erg	uéncia. Estrutura e proprieda  Ob  metria e Biomecânica. Variá ponomia do produto. Segurar  Ob  e funções vetoriais. Paramet	des do 72 veis an nça no 36 rização	s materiai.  4  abientais: rabalho.  2  de curvas	s metálicos, cerâmicos e luminação e cores, ruíd	o poliméricos. Introdução a co	rtamento mecânico e ompósitos. trodução à análise
	dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu Ciência dos Materiais  Conceitos básicos. Fisiologia do trabalho. Antropoi ergonômica do trabalho. Cognição no trabalho. Erg  Ergonomia e Segurança  Funções vetoriais. Limites, derivadas e integrais de	uéncia. Estrutura e proprieda  Ob  metria e Biomecânica. Variá ionomia do produto. Segurar  Ob  e funções vetoriais. Paramet n. Teorema de Stokes. Teore	des do 72 veis an nça no 36 rização	s materiai.  4  abientais: rabalho.  2  de curvas	s metálicos, cerâmicos e luminação e cores, ruíd	o poliméricos. Introdução a co	rtamento mecânico e ompósitos. trodução à análise
EMB5026	dinâmico dos materiais. Falhas, fratura, fadiga e flu Ciência dos Materiais  Conceitos básicos. Fisiologia do trabalho. Antropoi ergonômica do trabalho. Cognição no trabalho. Erg Ergonomia e Segurança  Funções vetoriais. Limites, derivadas e integrais de de linha. Integrais de superfície. Teorema de Green	uéncia. Estrutura e proprieda  Ob  metria e Biomecânica. Variá ponomia do produto. Segurar  Ob  e funções vetoriais. Paramet n. Teorema de Stokes. Teore  Ob  industrial; Sistema Internacio	veis ann ga no 36 rização ema de 72 conal de	s materiai. 4  abbientais: rabalho. 2  de curva: Gauss. 4  Unidades	s metálicos, cerâmicos e luminação e cores, ruldo e e superfícies. Campos EMB5008	o, vibrações, temperatura. Int vetoriais. Gradiente, diverge.	rtamento mecânico e ompósitos. trodução à análise nte e rotacional. Integrais

0



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

#### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

4ª Fase Disciplina tipo H/A Aulas Equivalentes Pré-Requisito Conjunto Sequências e séries infinitas. Séries de potências. Séries de Taylor. Série de Fourier. Equações diferenciais de 1ª ordem. Equações diferenciais lineares de ordem n. Noções sobre transformada de Laplace. Noções sobre equações diferenciais parciais. Soluções em séries para equações diferenciais lineares. Noções sobre métodos numéricos para solução de equações diferenciais. EMB5014 Séries e Equações Diferenciais **Ob** 72 Estudo da cinemática das partículas e do corpo rígido. Cinemática do ponto material, Dinâmica do ponto material. Trabalho, Energia e Momento linear. Cinemática dos corpos rígidos. Dinâmica dos corpos rígidos. Energia, Impulso linear e Impulso angular para corpos rígidos. Vibrações forçadas sem amortecimento. Vibrações forçadas com EMB5015 Dinâmica Ob 72 EMB5041 Conceitos fundamentais. Estática dos fluidos. Formulação integral e diferencial das leis de conservação. Escoamento invíscido incompressível. Análise dimensional e semelhança. Escoamento interno viscoso incompressível: escoamento laminar completamente desenvolvido e escoamento em tubos e dutos. Escoamento externo viscoso incompressível: teoria da camada limite e forças de arrasto e sustentação sobre corpos imersos. EMB5017 Mecânica dos Fluidos Ob 72 EMB5040 Análise de Tensão - Conceitos e Definições, Tensão normal média; Tensão cisalhante média; Cisalhamento puro e duplo, Tensão admissível, Análise de Deformação -Conceitos e Definições; Deformação específica; Deformação por cisalhamento. Relação entre Tensão e Deformação – Equações Constitutivas; Lei de Hooke; Razão de Poisson; Carga Axial – Deformação térmica; membros estaticamente indeterminados, Equações de Compatibilidade, concentração de tensão. Torção – Deformação por torção; fórmula da torção; deflexão torcional; concentração de tensão. Flexão – Diagrama de Força Cortante (Cisalhamento) e Momento fletor; deformação por flexão, Flexão simples plana, oblíqua, seções assimétricas EMB5021 Mecânica dos Sólidos I **Ob** 72 Introdução: A visão do projeto e do produto no contexto histórico, ambiental, e de custo. Importância do projeto de produtos. Modelos do processo e planejamento do projeto de produtos. Métodos e ferramentas para a especificação de problemas de projeto e de concepção de produtos. Projeto preliminar: modelagem, análise e simulação de soluções de projeto; projeto detalhado. Construção e teste de protótipos. Aplicações: produtos em engenharia veicular; transporte, infraestrutura, sistemas embarcados em nível de software e hardware. Noções de Engenharia de Sistemas. EMB5027 Metodologia de Projeto de Produto **Ob** 72 4 EMB5042 Lei de Coulomb. O Campo Elétrico e Potencial Eletrostático. Capacitância e Capacitores. Corrente Elétrica. Campo Magnético. A Lei de Ampere. A Lei da Indução. Circuitos. As Equações de Maxwell EMB5031 Eletromagnetismo Ob 72 4 EMB5043 (02)

0



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville] 20122

Currículo: 2012

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

0

		5ª Fas	е				ŧ
Disciplina		tipo	H/A	Aula	s Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto
	Conceitos e notações aplicadas a mecanismos. Estudinemática de cames planos e engrenagens de dente		os. Con	ceitos el	lementares de síntese din	nensional de mecanismos art	iculados. Análise
EMB5105	Mecanismos	Ob	36	2			
						1458 Horas	
	Conceitos básicos e leis fundamentais. Circuitos de c trifásicos.	orrente contínua. Circuito	s de coi	rente al	ternada. Análise de potên	cia em circuitos de corrente a	lternada. Circuitos
EMB5108	Circuitos Elétricos	Ob	72	4	EMB5025		
						1458 Horas	
EMB5111	Introdução ao Controle			-		1458 Horas	
	Introdução à engenharia de sistemas. Formalismos d	a modelagem de sistema	e discre	tos For	malismos de modelagem	de software (LIML)	
FMR5113	Introdução à engenharia de sistemas. Formalismos de	•			malismos de modelagem	de software (UML).	
EMB5113	Introdução à engenharia de sistemas. Formalismos de Modelagem de Sistemas	•		tos. Fon	malismos de modelagem	de software (UML).	
EMB5113	, •	Ob	72	4		1458 Horas	
	Modelagem de Sistemas	Ob	72	4 Algoritr		1458 Horas	
	Modelagem de Sistemas  Linguagem C. Tipos abstratos de dados. Apontadores	Ob	72 Árvores.	4 Algoritr	nos de ordenação e busc EMB5630 eh	1458 Horas	
	Modelagem de Sistemas  Linguagem C. Tipos abstratos de dados. Apontadores	Ob	72 Árvores.	4 Algoritr	nos de ordenação e busc	1458 Horas  1458 Horas	
EMB5113 EMB5603	Modelagem de Sistemas  Linguagem C. Tipos abstratos de dados. Apontadores	Ob	72 Árvores.	4 Algoritr	nos de ordenação e busc EMB5630 eh	1458 Horas	

**Ob** 72 4

EMB5601

1458 Horas

Data: 09/10/2019

EMB5626 Circuitos Digitais



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

 6ª Fase

 Disciplina
 tipo
 H/A Aulas Equivalentes
 Pré-Requisito
 Conjunto

Introdução à eletrônica. Junção PN. Diodos. Circuitos com diodos: ceifadores, grampeadores retificadores. Transistor de junção bipolar. Polarização e circuitos amplificadores com transistores bipolares. Transistores de efeito de campo (FETs) e suas aplicações. Amplificadores Operacionais. Circuitos com amplificadores operacionais operando em malha aberta e em malha fechada com realimentação positiva e negativa. Filtros analógicos.

EMB5116 Eletrônica Analógica Ob 72 4 EMB5025

1458 Horas

Dados e sinais: perda na transmissão, limites na taxa de dados e desempenho. Transmissão digital: conversão analógica-digital (codificação de linha, blocos e mistura de sinais), conversão digital-digital (PCM, DM). Transmissão analógica: conversão digital-analógica (ASK, FSK, PSK, QAM) e analógica-analógica (modulação em amplitude, frequência e fase). Multiplexação (FDM, WDM, TDM) e espalhamento espectral (FHSS, DSSS). Meios de transmissão guiados e não-guiados. Detecção e correção de erros: códigos de blocos, lineares e cíclicos, checksum. Comunicação serial assíncrona (RS-232, RS-485, USB) e síncrona (SPI, I2C).

EMB5609 Sistemas de Comunicação Ob 72 4 EMB5312 ou

1458 Horas

0

EMB5503

1458 Horas

Sistemas a Eventos Discretos (SEDs): conceitos, formalismos (Autômatos finitos e Redes de Petri), teoria de controle para SEDs. Sistemas de Supervisão: Sistemas SCADA (Supervisory Control and Data Acquisition), aplicações em sistemas veiculares. Introdução aos Controladores Lógicos Programáveis.

EMB5610 Sistemas Supervisórios Ob 72 4 EMB5635

1458 Horas

Circuitos Magnéticos. Transformadores: tipos, ensaios, circuito equivalente, regulação e rendimento. Transformadores trifásicos. Autotransformadores. Introdução e princípios de máquinas elétricas. Fundamentos da conversão eletromecânica da energia. Campos Girantes. Máquina de corrente contínua. Máquina sincrona.

EMB5627 Sistemas Motrizes I Ob 72 4 EMB5112

1458 Horas

Arquitetura de microcomputadores e microcontroladores. Interfaces de comunicação. Conversores A/D e D/A. Memórias. Instruções de transferência de dados, operações lógicas e aritméticas, desvios e subrotinas. Interrupções. Programação em linguagem Assembly e C. Projeto de aplicações.

EMB5629 Microcontroladores Ob 72 4 EMB5601 ou

1458 Horas

EMB5642



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

7ª Fase Disciplina tipo H/A Aulas Equivalentes Pré-Requisito Conjunto Introdução aos sistemas de controle digital. Transformada Z. Representação de sistemas discretos: função de transferência e espaço de estados. Amostragem e reconstrução. Seleção de taxa de amostragem. Resposta temporal de sistemas discretos em malha aberta e fechada. Características da resposta temporal.Resposta em frequência de sistemas discretos. Projeto de controladores digitais. Controle de sistemas digitais no espaço de estados. EMB5602 Controle Digital **Ob** 54 3 1746 Horas Processamento de sinais em instrumentação, dinâmica de transdutores, introdução aos Sistemas de Medição e Controle, Transdutores e Sensores, Aplicação de Circuitos Ponte, Amplificação, Demodulação e Filtragem, Impedância de Instrumentos, conversores A/D e D/A e multiplexação. Medição de deslocamento, medição de força, medição de pressão, medição de rotação, medição de temperatura, métodos ópticos de medição, automação da medição. EMB5604 Instrumentação **Ob** 72 1746 Horas Semicondutores de Potência: Diodos, Tiristores, GTOs, MOSFETS, IGBTs. Conversores CA-CC:Retificadores Controlados e não Controlados. Conversores CA-CA: Controladores de Tensão, Cicloconversores. Conversores CC-CC: Recortadores, topologias básicas de fonte chaveadas. Conversores CC-CA: Inversores. Circuitos ressonantes. EMB5605 Eletrônica de Potência **Ob** 72 1746 Horas Aplicações de sistemas embarcados. Componentes de um sistema embarcado. Dispositivos lógicos programáveis, VHDL, SOC: System on chip, fontes de alimentação; comunicação com periféricos; Layout de circuitos. EMB5606 Hardware para Sistemas Embarcados **Ob** 72 4 EMB5695 1746 Horas Transformada discreta de Fourier. Transformada rápida de Fourier. Projeto de filtros não recursivo. Projeto de filtros recursivo. Prática em DSP. Implementação de filtros digitais em processadores digitais de sinais EMB5607 Processamento Digital de Sinais **Ob** 72 4 EMB5645 1746 Horas Máquina Elementar. Máquina Síncrona. Máquina de indução trifásica. Máquina de corrente contínua. Circuito equivalente, torque e potência. Máquinas Especiais: motor de indução monofásico, bifásico, motor universal, outros tipos de motores especiais.

Ob

EMB5112

1746 Horas

EMB5628 Sistemas Motrizes II



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

8ª Fase Disciplina tipo H/A Aulas Equivalentes Pré-Requisito Conjunto

Histórico de Sistemas Operacionais. Arquitetura de Sistemas Operacionais. Funcionalidades de Sistemas Operacionais. Gerência de Processos e Threads. Impasses. Memória: Alocação, Gerência e MemóriaVirtual, Proteção e Segurança. Entrada e Saída: princípios de hardware e software, dispositivosperiféricos. Sistema de Arquivos. Arquivos, Diretórios e Implementação. Introdução a Sistemas com

Múltiplos Processadores. Prática no desenvolvimento de componentes de sistemas operacionais. Estudos de caso.

EMB5608 Sistemas Operacionais e de Tempo Real

Ob 108 6 EMB5632 eh

1746 Horas

EMB5633

1746 Horas

Características gerais e campo de aplicação de sistemas de acionamento elétrico. Noções de especificação e modelagem das máquinas elétricas (motor de corrente contínua, motor de indução, motor síncrono, máquinas especiais). Motores elétricos aplicados a sistemas veiculares. Acionamento demáquinas CC. Técnicas de modulação PWM. Acionamento de máquinas CA. Controle digital de

velocidade e posição aplicados a sistemas embarcados.

EMB5611 Acionamentos Elétricos

Ob 72 4

1746 Horas

Modelagem matemática, análise dinâmica, simulação, instrumentação, automação, identificação e controle de sistemas veiculares. Controle avançado de sistemas; controle preditivo, controle robusto, controle fuzzy, controle adaptativo. Aplicações de controle em sistemas de ignição, injeção/admissão e descarga, sistemas auxiliares, sistemas elétricos e eletrônicos, sistemas de indicação (instrumentos), sistemas de direcionamento, posicionamento e estabilização, sistema de freio ABS, suspensão ativa.

EMB5612 Controle Aplicado a Sistemas Veiculares

Ob 72

1746 Horas

Tipos de robôs e aplicações. Robôs manipuladores. Robôs móveis. Cinemática dos manipuladores. Introdução à estática dos manipuladores. Introdução à dinâmica dos manipuladores. Geração de trajetórias para robôs manipuladores. Introdução ao controle de robôs manipuladores.

EMB5615 Robótica e Sistemas Mecatrônicos

**Ob** 72

1746 Horas

A pesquisa e o método científico. Formulação do problema de pesquisa. Construção de hipóteses. Tipos e características da pesquisa. Elaboração de projetos de pesquisa. Nesta etapa será proposto o projeto

para o trabalho de conclusão do curso, tendo o seguinte conteúdo: Título, tema, problematização, hipóteses, objetivos, justificativa, fundamentação teórica, metodologia, resultados esperados, cronograma e relação das principais referências.

EMB5618 Planejamento do Trabalho de Conclusão de Curso

Ob 36 EMB5044 ou

2952 Horas

EMB5321 ou

2952 Horas

EMB5420 ou

EMB5521 ou

EMB5618 ou

EMB5720 ou

EMB5821 ou

FMB5919



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

Λ

		9ª Fas	se				g
Disciplina		tipo	H/ <i>A</i>	Aula	as Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto
	A empresa como sistema, Evolução do pensamento adm Produção, Empreendedorismo. Noções de Economía.	inistrativo, Planejame	ento Est	ratégico	o, Gestão de recursos mate	eriais e humanos. Planejame	nto e Controle da
EMB5109	Gestão Industrial	Ob	72	4	EMB5120		
						1458 Horas	
	Conceito de inovação. Tipos de inovação. Estratégias de desenvolvimento. Empreendedorismo. Características, tip						ração em pesquisa o
EMB5320	Empreendedorismo e Inovação	Ob	36	2	EMB5616		
EMB5613	Projeto Integrado de Sistemas Embarcado	os Ob	108	6	EMB5636 eh		
					EMDECOZ		
	Importância de testes, tipos de teste e de falhas em sistem	mas embarcados. Va	lidação	e verific	EMB5637 cação de hardware e de so	ftware de sistemas embarcac	los: técnicas e méto
FMR5614	Redundâncias em sistemas embarcados.		-		cação de hardware e de so	ftware de sistemas embarcac	los: técnicas e méto
EMB5614		mas embarcados. Va	lidação 72	e verific		ftware de sistemas embarcac	dos: técnicas e méto
EMB5614	Redundâncias em sistemas embarcados.  Testabilidade e Segurança de Sistemas		-		cação de hardware e de so	ftware de sistemas embarcad 1746 Horas	dos: técnicas e méto
EMB5614	Redundâncias em sistemas embarcados.  Testabilidade e Segurança de Sistemas	ОЬ	72	4	cação de hardware e de so EMB5682	1746 Horas	
EMB5614 EMB5617	Redundâncias em sistemas embarcados.  Testabilidade e Segurança de Sistemas Embarcados  Agentes inteligentes. Técnicas de representação do conh	ОЬ	72	4	cação de hardware e de so EMB5682	1746 Horas	
	Redundâncias em sistemas embarcados.  Testabilidade e Segurança de Sistemas Embarcados  Agentes inteligentes. Técnicas de representação do conhisistemas inteligentes.	Ob  ecimento e de apreno Ob	72 dizagem	4 aplicad	cação de hardware e de so EMB5682 das em sistemas inteligent	1746 Horas es. Ferramentas computacion	nais para projeto de

	10ª Fa	se		10
Disciplina	tipo	H/A Aulas Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto

Vivência em indústrias, ou em instituições de pesquisa, ou em empresas, que se utilizam dos conteúdos técnicos que compõe o curso; Treinamento prático a partir da aplicação dos conhecimentos técnicos adquiridos no curso; Desenvolvimento ou aperfeiçoamento do relacionamento profissional e humano.

EMB5620 Estágio Curricular Obrigatório

**Ob** 396 22 EMB5046



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

## CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

0\_

	Discip	inas C	opta	ivas			102
	devem cumprir para efeito de Integralização Curricular,						
Disciplina		tipo	H/ <i>A</i>	A Aula	s Equivalentes	Pré-Requisito	Conjunto
	Ética, Moral, Valores, e Ética Profissional. O Código de Ética como Consciente. A Responsabilidade dos Alunos na Disciplina Conscien					acional. Disciplina Conscient	e. Tutoria na Disciplina
EMB5019	Ética e Disciplina Consciente	Ор	36	2			
	Conceito de engenharia da mobilidade: veicular e de transporte. Pro transportes. Caracterização dos sistemas veiculares: Sistemas mot sistemas de transporte: armazenar, transportar, distribuir, operar, me e vias terrestres, sistemas de controle, comunicação, e integração operação sistemas, para o meio ambiente e para as populações	rizes; estrui anter e gere	turas; s. enciar.	stemas Fatores	de navegação; embarcado de integração dos modais	os; acessórios; e de comunio de transporte: portos, aerop	cação. Caracterização do ortos, ferrovias, hidrovias
EMB5023	Fundamentos em Engenharia da Mobilidade	Ор	36	2			
	Definição de sistemas hidráulicos e pneumáticos. Campo de aplicaç construtivas e comportamentais dos principais componentes: bomb- hidráulicos básicos. SISTEMAS PNEUMÁTICOS: Estrutura típica do componentes: atuadores lineares e rotativos e ventosas, válvulas de	as e atuado s circuitos	ores line pneum	eares e r áticos. C	otativos, válvulas de conti Características construtivas	role direcional, de pressão e s e modelos comportamenta	de vazão. Circuitos
EMB5024	Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos	Ор	36	2			
						1458 Horas	
	Definição, campo de aplicação e características dos sistemas hidrá de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu	ráulicos bá máticos. Es ındamenta	sicos. L strutura is. Álge	Dimensio típica do bra Bool	onamento. Fundamentos c os sistemas pneumáticos. Jeana aplicada à pneumáti	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e
EMB5047	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneui	ráulicos bá máticos. Es ındamenta	sicos. L strutura is. Álge para o u	Dimensio típica do bra Bool	onamento. Fundamentos c os sistemas pneumáticos. Jeana aplicada à pneumáti	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e
EMB5047	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu seqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos	ráulicos bá máticos. Es undamenta o. Projeto p	sicos. I strutura is. Álge para o u 72	Dimension típica do bra Bool so de el	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ca. Projeto de comandos co stropneumáticos e controlado	sistemas de controle le funcionamento de mbinatòrios e ores lógicos
	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu seqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC,	ráulicos bá máticos. Es indamenta o. Projeto p  Ob  oara desen	sicos. I strutura is. Álge para o u 72	Dimension típica do bra Bool so de el	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ca. Projeto de comandos co stropneumáticos e controlado	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e ores lógicos
EMB5047	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu seqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos	ráulicos bá máticos. Es undamenta o. Projeto p	sicos. I strutura is. Álge para o u 72	Dimension típica do bra Bool so de el	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ca. Projeto de comandos co stropneumáticos e controlado	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e ores lógicos
	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu seqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC,	ráulicos bá máticos. Es undamenta o. Projeto p <b>Ob</b> para desen	strutura is. Álge para o u 72	Dimension típica do bra Bool so de el 4 ento de a	onamento. Fundamentos con sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elem	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ca. Projeto de comandos co stropneumáticos e controlado as em instituições nacionais	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e ores lógicos
	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição.  Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fu sequenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III	ráulicos bá máticos. Es undamenta o. Projeto p <b>Ob</b> para desen	strutura is. Álge para o u 72	Dimension típica do bra Bool so de el 4 ento de a	onamento. Fundamentos con sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elem	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ca. Projeto de comandos co stropneumáticos e controlado as em instituições nacionais	sistemas de controle le funcionamento de mbinatórios e ores lógicos
EMB5096	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio I	ráulicos bá máticos. Es indamenta o. Projeto p  Ob  para desen  Op  oara desen  Op	strutura is. Álge para o u 72 avolvima	Dimensio típica do bra Bool so de el  4 ento de a	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele atividades técnico-científic atividades técnico-científic	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições nacionais	e funcionamento de mbinatórios e pres lógicos ou internacionais.
EMB5096	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas preux componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC,	ráulicos bá máticos. Est indamenta, o. Projeto p  Ob  para desen  Op  Op  para desen  Op	strutura is. Álge para o u 72 avolvima	Dimensio típica do bra Bool so de el  4 ento de a	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele atividades técnico-científic atividades técnico-científic	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições nacionais	e funcionamento de mbinatórios e pres lógicos ou internacionais.
EMB5096	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneu componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio I	ráulicos bá máticos. Es indamenta o. Projeto p  Ob  para desen  Op  oara desen  Op	strutura is. Álge para o u 72 avolvima	Dimensio típica do bra Bool so de el  4 ento de a	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele atividades técnico-científic atividades técnico-científic	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições nacionais	e funcionamento de mbinatórios e pres lógicos ou internacionais.
EMB5096	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas preux componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC,	ráulicos bá máticos. Est indamenta, o. Projeto p  Ob  para desen  Op  Op  para desen  Op	strutura is. Álge para o u 72 avolvima	Dimensio típica do bra Bool so de el  4 ento de a	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele atividades técnico-científic atividades técnico-científic	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições nacionais	e funcionamento de mbinatórios e pres lógicos ou internacionais.
EMB5096	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição. Definição, campo de aplicação e características dos sistemas preux componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio III  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC,	ráulicos bá máticos. Est indamenta, o. Projeto p  Ob  para desen  Op  Op  para desen  Op	strutura is. Álge para o u 72 avolvima	Dimensio típica do bra Bool so de el  4 ento de a	onamento. Fundamentos co os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáti ementos pneumáticos, ele atividades técnico-científic atividades técnico-científic	la modelagem dinâmica de s Caracterização e princípio d ica. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições nacionais	e funcionamento de mbinatórios e pres lógicos ou internacionais.
EMB5096 EMB5097 EMB5098	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição.  Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneur componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fisequenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio académico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio Bi  - Estágio Não Obrigatório  Classificação e descrição sumária dos diversos processos de fabric máquinas e equipamentos, campo de aplicações. Fundamento dos estampagem): principais parámetros, ferramentas, máquinas e equiprocessos de usinagem: torneamento, furação, fresamento, retificaç revestimentos e geometrias, desgaste. Qualidade de superficies apresentas.	ráulicos bá máticos. Es indamenta o. Projeto p  Ob  para desen  Op	sicos. I.  Algebra o u  72  Talvolvimo  72  Idamento de conto campo o o o especa o o o especa o o especa o o especa	itípica de forma Bool so de el 4 4 ento de a e	paramento. Fundamentos o os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos técnico-científico atividades ati	la modelagem dinâmica de se Caracterização e princípio de ca. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições as e	parâmetros, ferramentas dos dos dos dos dos dos dos dos dos do
EMB5096 EMB5097 EMB5098	de sistemas hidráulicos. Acionamentos hidrostáticos e sistemas hid hidráulicos. Estudo de sistemas de controle de posição.  Definição, campo de aplicação e características dos sistemas pneur componentes para automação pneumática. Circuitos de comando fiseqüenciais. Dimensionamento de atuadores e válvulas de comando programáveis.  Sistemas Hidráulicos e Pneumáticos  -Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio Bi  - Intercâmbio acadêmico efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâmbio parceira da UFSC, Intercâmbio parceira da UFSC, Intercâmbio efetuado em instituição parceira da UFSC, Intercâ	ráulicos bá máticos. Es indamenta o. Projeto p  Ob  para desen  Op  para desen  Op  op  ação. Func processos pamentos, pamento	sicos. I.  Algebra o u  72  Talvolvimo  72  Idamento de conto campo o o o especa o o o especa o o especa o o especa	itípica de forma Bool so de el 4 4 ento de a e	paramento. Fundamentos o os sistemas pneumáticos. eana aplicada à pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos pneumáticos, elementos técnico-científico atividades ati	la modelagem dinâmica de se Caracterização e princípio de ca. Projeto de comandos co etropneumáticos e controlado as em instituições nacionais as em instituições as e	parâmetros, ferramentas, cão, extrusão e os sede corte: materiais, ntos. Introdução ao os sede corte: materiais, ntos. Introdução ao os sede corte: materiais, ntos. Introdução ao os ede corte: materiais, ntos. Introdução ao

Mecanismos básicos de transmissão de calor. Princípios básicos da condução de calor. Condução unidimensional em regime permanente. Condução bidimensional em regime permanente. Condução em regime transiente. Métodos numéricos aplicados. Princípios básicos da radiação térmica. Radiação entre superfícies. Introdução à convecção.

EMB5103 Transmissão de Calor I

**Op** 72 4



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

Cisalhamento em Vigas Longas - tensões de cisalhamento em vigas; cisalhamento em estruturas compostas. Cargas Combinadas - Campos de tensão em cascas cilindricas e esféricas delgadas. Vasos de Pressão. Transformação de Tensão – Estado Plano de Tensão, Tensões Principais, Círculo de Mohr. Deflexão Transversal em Vigas – Linha Elástica, Equações de Equilíbrio, Vigas estaticamente indeterminadas. Flambagem de Colunas – Carga Crítica; Flambagem elástica e inelástica de vigas. Critérios de Falhas Estáticas para Materiais Dúcteis — Teoria da Tensão Cisalhante Máxima; Teoria da Energia de Distorção, Tensão Equivalente de von Mises, Fator de segurança. Critério de Falha Estática para Materiais Frágeis — Teoria da Tensão Normal Máxima. Métodos de Energia.

EMB5104 Mecânica dos Sólidos II Op 72

1458 Horas

Introdução às máquinas de fluxo; Elementos construtivos, classificação das máquinas e convenções; Leis de conservação aplicadas às máquinas de fluxo; Escoamento compressível em máquinas de fluxo; Triângulos de velocidades e cálculo de torque e potência; Cavitação, perdas e eficiência em máquinas de fluxo; Análise dimensional, similaridade e velocidade específica; Máquinas movidas e máquinas motoras; Instalações hidráulicas; Anteprojeto

EMB5106 Máquinas de Fluxo e Propulsão Op 72

1458 Horas

Atribuição da engenharia de manutenção e conceitos de mantenabilidade. Gestão da manutenção: manutenção para produtividade total (TPM), manutenção centrada em confiabilidade (MCC), manutenção classe mundial, outros modelos. Ferramentas para análise de falha: Árvore de falha (FTA), análise dos modos de falha e dos efeitos (FMEA), análise dos modos de falha, dos efeitos e da criticidade (FMECA), árvore de eventos (ET). Técnicas de análise na manutenção, monitoração visual, da integridade estrutural, de ruído, de vibrações, de óleos, de lubrificantes, de partículas de desgaste e monitoração dos instrumentos e de suas medidas. Função de variável aleatória. Confiabilidade Funcional. Confiabilidade em Sistemas.

EMB5107 Manutenção e Confiabilidade

**Op** 36

1458 Horas

Estudo de uniões por parafusos. Molas helicoidais. Eixos e árvores. Ligações entre cubo e eixo. Mancais de rolamento e escorregamento. Engrenagens cilindricas. Redutores, Acoplamentos, Freios e embreagens,

EMB5110 Elementos de Máquinas

**Op** 72

1458 Horas

Introdução aos problemas de vibração em engenharia. Terminologia. Princípios Básicos. Sistemas com um grau de liberdade: vibração livre, métodos de energia, amortecimento e vibração forçada. Sistemas com dois graus de liberdade: vibração livre e forçada. Sistemas com múltiplos graus de liberdade. Introdução aos sistemas contínuos. Introdução aos sistemas de medição de vibrações.

EMB5115 Vibrações

Op 72

1458 Horas

Conceitos básicos. Gerenciamento de cadeia de suprimentos. Gerenciamento de cadeias de distribuição. Custos logísticos. Avaliação de desempenho logístico.

EMB5213 Logística

**Op** 72

EMB5114

1458 Horas

Sistemas baseados em microprocessadores. Dispositivos lógico programáveis. Sensores e Transdutores. Conversores A/D e D/A. Arquitetura automotiva. Noções de sistemas de tempo real

EMB5314 Sistemas Embarcados

Op 72

1458 Horas

Introdução à Compatibilidade Eletromagnética (CEM). Linhas de transmissão e integridade de sinais. Emissões conduzidas e irradiadas. Crosstalk. Cabeamento, blindagem e aterramento. Projeto de sistema visando CEM. Teste de conformidade em CEM.

4

EMB5315 Compatibilidade Eletromagnética

**Op** 36 2

1458 Horas

EMB5372 Tópicos Especiais em Projeto Automotivo

54 Ob

3

Amplificadores operacionais. Sensores e transdutores. Sistemas digitais. Eletrônica no ambiente aeroespacial. Normas para eletrônica em aplicações aeroespaciais. Introdução à circuitos tolerantes a falha.

EMB5403 Eletrônica Aplicada

**Op** 72 4

1458 Horas

História da aviação, História da engenharia espacial, Classificação de aeronaves, Fundamentos de aerodinâmica, Introdução à Mecânica Orbital, Estabilidade e controle de uma aeronave; Propulsão aeroáutica, Propulsão espacial, Engenharia de sistemas de satélites.

EMB5406 Introdução à Engenharia Aeroespacial

**Op** 36



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso:

605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica Motores elétricos aplicados a sistemas ferroviários e metroviários. Tração Elétrica em corrente contínua. Tração Elétrica em corrente alternada. Freios. Proteção e manutenção do sistema de tração. Locomotivas diesel- elétrica e locomotivas elétricas. Veículos Leves sobre Trilhos. Trens de alta velocidade. Trem por levitação magnética. EMB5509 Veículos de Tração II Op 72 1458 Horas Introdução, subestações de energia elétrica: equipamentos elétricos, proteção, aterramento, supervisão e controle. Transmissão de energia: Transformadores de potência, Catenárias CA e CC, third rail. Qualidade de energia. Sistema de Transmissão e Distribuição de Energia EMB5520 Elétrica para Sistemas Ferroviários e Metroviários 1458 Horas Semicondutores de Potência: Diodos, Tiristores, MOSFETS, IGBTs. Conversores CC-CC. Conversores CCCA: Inversores. Tração Elétrica em corrente alternada. Subestações de energia elétrica: equipamentos elétricos e proteção. Transmissão de energia: Transformadores de potência, Catenárias CA e CC, third rail. Compensação de reativos. EMB5528 Tração Elétrica em Sisitemas Metroferroviáros **Op** 72 1458 Horas Ementa: Contextualização à vida acadêmica (a universidade, o curso de engenharia de Engenharia Mecatrônica, o currículo, serviços de apoio, laboratórios). Funções do engenheiro no contexto tecnológico e social. Fundamentos básicos da Engenharia Mecatrônica: Sistemas Elétricos, Sistemas Mecânicos e Sistemas Computacionais. O mercado de trabalho e atribuições profissionais para o Engenheiro Mecatrônico. Prevenção e combate a incêndio e desastres. EMB5683 Introdução à Engenharia Mecatrônica **Op** 36 Propulsão elétrica para embarcações. Geração, distribuição e proteção de energia elétrica. Instrumentação. Sistemas de comunicação. EMB5719 Sistemas Embarcados para Navios **Op** 54 1458 Horas Programação Linear: formulação de modelos; solução gráfica; solução algébrica; método simplex; Teoria de dualidade. Análise de sensibilidade paramétrica. Problema de transportes; Problema de atribuição. EMB5905 Programação Linear **Op** 72 Conceitos básicos de micro-economia: demanda, elasticidade da demanda e curva de demanda; custo marginal de produção e a curva de oferta. Equilibrio de Nash. Modelos de equilibrio econômico em redes: modelo de concorrência perfeita, modelo do monopólio, modelos de oligopólios (Cournot, Bertrand, Stackelberg). Modelos de equilibrio em redes com intervenção econômica. EMB5917 **Economia dos Transportes Op** 72 1458 Horas EMB5924 Introdução à Engenharia de Transporte e Logística Ob 36 Fundamentos de economia. Princípios básicos de Engenharia Econômica. Matemática financeira. Investimento e modalidades de financiamento. Bases para comparação de alternativas de investimento. Impostos e depreciação. Análise da relação: custo x volume x lucro (ACVL). Análise de sensibilidade. Análise de substituição de equipamentos. Análise de alternativas sob condições de risco e incerteza. Tópicos de Finanças e investimentos. Utilização de simulação na Engenharia Econômica em estudo de caso. 54 EMB5961 Engenharia Econômica Ob Desmistificação de idéias recebidas relativamente às línguas de sinais. A língua de sinais enquanto língua utilizada pela comunidade surda brasileira. Introdução à língua brasileira de sinais: usar a língua em contextos que exigem comunicação básica, como se apresentar, realizar perguntas, responder perguntas e dar informações sobre alguns aspectos pessoais (nome, endereço, telefone). Conhecer aspectos culturais específicos da comunidade surda brasileira. Língua Brasileira de Sinais I (PCC 18horas-aula) Op

Observações: \* Art. 7ª - Estabelecer para efeito de integralização do currículo 2012.2 do Curso de Graduação em ENGENHARIA MECATRÔNICA o cumprimento de 180 horas-aula (150 horas) de optativas do rol estabelecido na matriz curricular, com exceção das disciplinas de Intercâmbio (EMB5097, EMB5098 e EMB5096) e Estágio não Obrigatório (EMB5099), podendo ser cursadas a partir da 2ª fase-sugestão, obervandos os pré-requisitos. Portaria nº092/PROGRAD/2014.

- \* As disciplinas optativas podem ser de livre escolha do aluno, dentre as disciplinas oferecidas na Universidade Federal de Santa Catarina - UFSC. Portaria 386/2019/ PROGRAD.
- \* A carga horária de 36 h-a, pertencente ao conjunto de equivalência da disciplina EMB5613, trata-se de carga horáia a ser cumprida,



PRÓ-REITORIA DE GRADUAÇÃO DEPARTAMENTO DE ADMINISTRAÇÃO ESCOLAR

### CURRÍCULO DO CURSO

Curso: 605 - ENGENHARIA MECATRÔNICA [Campus Joinville]

Currículo: 20122

Habilitação: Engenharia Mecatrônica

0

obrigatoriamente, em disciplinas optativas, além da carga horária mínima de 180 h-a de discipinas optativas imprescindíveis para efeito de integralização curricular. Portaria 386/2019/PROGRAD.

Legenda:

Tipo: Ob=Disciplina Obrigatória; Op=Disciplina Optativa; Es=Estágio; Ex=Extracurso. H/A=Hora Aula Equivalente: Disciplina equivalente; Conjunto: Disciplinas que devem ser cursadas em conjunto