



UNIVERSIDADE ESTADUAL DE FEIRA DE SANTANA
Autorizada pelo Decreto Federal Nº 77.496 de 27/04/76
Reconhecida pela Portaria Ministerial Nº 874/86 de 19/12/86
Gabinete da Reitoria

RESOLUÇÃO CONSEPE Nº 037/2008

Altera e regulamenta o currículo do curso de Engenharia de Computação.

O Vice-Reitor no exercício da Reitoria da Universidade Estadual de Feira de Santana e Presidência do CONSELHO SUPERIOR DE ENSINO, PESQUISA E EXTENSÃO, no uso de suas atribuições, *ad referendum* do CONSEPE,

RESOLVE:

Artigo 1º - Desativar, da estrutura curricular do curso de Engenharia de Computação, os seguintes componentes optativos:

CÓDIGO	DISCIPLINA	ÚLTIMA OFERTA
TEC 462	Tópicos em Engenharia de Computação: Introdução a Sistemas de Controle	2007.1
TEC 459	Tópicos em Engenharia de Computação: Fundamentos de Robótica	2006.2

Artigo 2º - Incluir, no elenco dos componentes optativos do Curso Engenharia de Computação, os seguintes módulos isolados:

TEC 467 – INTRODUÇÃO A SISTEMAS DE CONTROLE

*C.H.: 60 h (T:30;P:30;E:00) Pré-Req.: EXA 703 - Álgebra Linear I-E
TEC 412 - Sinais e Sistemas*

Caracterização de sistemas lineares. Modelamento de processos dinâmicos contínuos e discretos no tempo. Solução de equações diferenciais lineares. Solução de equações a diferenças lineares. Estabilidade. Função de transferência. Resposta em frequência de sistemas contínuos e discretos no tempo. Representação de estado de sistemas contínuos e discretos no tempo. Introdução ao controle por realimentação.

TEC 468 – SISTEMAS DE CONTROLE I

C.H.: 60 h (T:30;P:30;E:00) Pré-Req.: TEC 467 - Introdução a Sistemas de Controle

Propriedades e conceitos básicos do controle de sistemas dinâmicos em malha fechada. Projeto de controladores utilizando lugar das raízes. Projeto de controladores utilizando resposta em frequência. Projeto de controladores utilizando representação de estados.

TEC 469 – FUNDAMENTOS DE ROBÓTICA

*C.H.: 60 h (T:30;P:30;E:00) Pré-Req.: EXA 702 - Álgebra Vetorial e Geometria Analítica
EXA 703 - Álgebra Linear I-E
EXA 706 - Equações Diferenciais
FIS 310 - Física III*

Aspectos Construtivos de Manipuladores Robóticos, Programação de Robôs Industriais, Modelagem Cinemática de Robôs, Geração de Trajetórias e Controle de Movimentos de um Robô, Modelagem Dinâmica e Controle de Manipuladores Robóticos.

TEC 470 – SISTEMAS EMBARCADOS

C.H.: 60 h (T:30;P:30;E:00) Pré-Req.: TEC 416 - E.I. 2: Sistemas Digitais

Elementos de um sistema baseado em microcontroladores. Periféricos e os protocolos para interconexão entre microcontroladores. Técnicas para desenvolvimento de software para sistemas embarcados. Ferramentas de software e hardware para desenvolvimento e depuração.

TEC 471 – PROJETO DE REDES DE COMPUTADORES

C.H.: 60 h (T:30;P:30;E:00) Pré-Req.: TEC 407 - E.I. 6: Concorrência e Conectividade

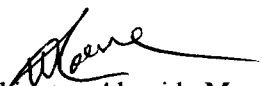
Metodologia de projeto de redes de computadores. Levantamento de requisitos. Caracterização de serviços. Obtenção de especificações de fluxos. Projeto lógico de uma rede: escolha de tecnologias, mecanismos de interconexão, considerações de segurança, gerenciamento, endereçamento e roteamento. Projeto físico de uma rede, incluindo aspectos de cabeamento estruturado. Documentação.

Artigo 3º – Estabelecer, na forma que se segue, equivalências entre os componentes curriculares:

CURRÍCULO ANTIGO		CURRÍCULO NOVO	
CÓDIGO	DISCIPLINA	CÓDIGO	DISCIPLINA
TEC 462	Tópicos em Engenharia de Computação: Introdução a Sistemas de Controle	TEC 467	Introdução a Sistemas de Controle
TEC 459	Tópicos em Engenharia de Computação: Fundamentos de Robótica	TEC 469	Fundamentos de Robótica
LET 520	Inglês Instrumental	LET 521 LET 522	Inglês Instrumental I Inglês Instrumental II

Artigo 4º- Esta Resolução entra em vigor na data de sua aprovação, revogadas as disposições em contrário.

Gabinete do Reitor, 28 de março de 2008.


Washington Almeida Moura
Vice-Reitor no exercício da Reitoria
e Presidência do CONSEPE