



Guía Docente				
Datos Identificativos				2020/21
Asignatura (*)	Biomecánica		Código	730497227
Titulación	Mestrado Universitario en Enxeñaría Industrial (plan 2018)			
Descriptor				
Ciclo	Período	Curso	Tipo	Créditos
Mestrado Oficial	1º cuatrimestre	Segundo	Optativa	3
Idioma	Castelán			
Modalidade docente	Presencial			
Prerrequisitos				
Departamento	Enxeñaría Naval e Industrial			
Coordinación	Lugris Armesto, Urbano	Correo electrónico	urbano.lugris@udc.es	
Profesorado	Lugris Armesto, Urbano	Correo electrónico	urbano.lugris@udc.es	
Web	moodle.udc.es			
Descrición xeral	Conicimiento das técnicas computacionais para a análise do movemento humano: modelos biomecánicos, captura de movemento, ferramentas de análise, interpretación de resultados.			
Plan de continxencia	1. Modificacións nos contidos Os contidos permanecen igual, só que se impartirán telemáticamente. 2. Metodoloxías Mantéñense todas as metodoloxías excepto as prácticas de laboratorio. No seu lugar, utilizaranse capturas de movemento existentes (web, capturas do ano pasado, etc.) 3. Mecanismos de atención personalizada ao alumnado Total dispoñibilidade de moodle e correo electrónico para concertar tutorías telemáticas. 4. Modificacines na avaliación O 15% da nota correspondente ás prácticas de laboratorio elimínase. Por tanto, repartindo o resto queda 30% prácticas TIC e 70% traballo final. 5. Modificacións da bibliografía ou webgrafía Non hai modificacións.			

Competencias do título	
Código	Competencias do título
A3	ETI3 - Capacidade para o deseño e ensaio de máquinas.
B1	CB6 - Posuír e comprender coñecementos que acheguen unha base ou oportunidade de ser orixinais no desenvolvemento e/ou aplicación de ideas, a miúdo nun contexto de investigación.
B2	CB7 - Que os estudantes saiban aplicar os coñecementos adquiridos e a súa capacidade de resolución de problemas en ámbitos novos ou pouco coñecidos dentro de contextos máis amplos (ou multidisciplinares) relacionados coa súa área de estudo.
B5	CB10 - Que os estudantes posúan as habilidades de aprendizaxe que lles permitan continuar estudando dun modo que terá que ser en boa medida autodirixido ou autónomo.
B6	G1 - Ter coñecementos adecuados dos aspectos científicos e tecnolóxicos na Enxeñaría Industrial.



B13	G8 - Aplicar os coñecementos adquiridos e resolver problemas en contornas novas ou pouco coñecidos dentro de contextos máis amplos e multidisciplinares.
B16	G11 - Posuír as habilidades de aprendizaxe que permitan continuar estudando dun modo autodirigido ou autónomo.
C1	ABET (a) - An ability to apply knowledge of mathematics, science, and engineering.
C2	ABET (b) - An ability to design and conduct experiments, as well as to analyze and interpret data.
C3	ABET (c) - An ability to design a system, component, or process to meet desired needs within realistic constraints such as economic, environmental, social, political, ethical, health and safety, manufacturability, and sustainability.
C8	ABET (h) - The broad education necessary to understand the impact of engineering solutions in a global, economic, environmental, and societal context.
C9	ABET (i) - A recognition of the need for, and an ability to engage in life-long learning.
C11	ABET (k) - An ability to use the techniques, skills, and modern engineering tools necessary for engineering practice.

Resultados da aprendizaxe			
Resultados de aprendizaxe		Competencias do título	
Estudo das características da marcha humana		BP1 BP6 BP13 BP16	CP1 CP8 CP9 CP11
Coñecemento e manexo dun laboratorio de análise de marcha		BP1 BP6 BP13 BP16	CP1 CP2 CP3 CP8 CP9 CP11
Modelización e análise dinámica do corpo humano como sistema de sólidos ríxidos		AP3 BP1 BP2 BP5 BP6 BP13 BP16	CP1 CP2 CP3 CP8 CP9 CP11

Contidos	
Temas	Subtemas
Introdución á Biomecánica	Características e fases da marcha humana Modelos cinemáticos e dinámicos do corpo humano
Análise cinemática da marcha	Pares cinemáticos Cálculo de velocidades e aceleracións angulares
Sistemas de captura de movemento	Sistemas de captura óptica Placas de forza Outros sensores
Análise dinámica da marcha	Ecuacións da dinámica Parámetros dinámicos do sistema Dinámica inversa e directa
Análise de esforzos musculares	Problema da repartición muscular: optimización Modelo muscular de Hill

Planificación



Metodoloxías / probas	Competencias	Horas presenciais	Horas non presenciais / traballo autónomo	Horas totais
Sesión maxistral	A3 B1 B2 B5 B6 C1 C3 C8 C9 C11	6	0	6
Prácticas de laboratorio	A3 B1 B2 B13 B16 C2 C3 C8 C9 C11	6	0	6
Prácticas a través de TIC	A3 B1 B2 B5 B13 B16 B6 C1 C2 C3 C8 C9 C11	6	9	15
Traballos tutelados	A3 B1 B2 B5 B13 B16 B6 C1 C2 C3 C8 C9 C11	10	36	46
Atención personalizada		2	0	2

*Os datos que aparecen na táboa de planificación son de carácter orientativo, considerando a heteroxeneidade do alumnado

Metodoloxías	
Metodoloxías	Descrición
Sesión maxistral	Explicación dos conceptos teóricos en clases interactivas
Prácticas de laboratorio	Realización de capturas de movemento na sala experimental
Prácticas a través de TIC	Análise dos datos de captura
Traballos tutelados	Realización dunha análise de marcha completa, desde a captura aos esforzos musculares

Atención personalizada	
Metodoloxías	Descrición
Traballos tutelados	Todas as prácticas serán realizadas baixo a tutela do profesor. Tamén se poderán resolver dúbidas durante o horario de tutorías. No caso de estudantes con dispensa académica, proporcionarase ao estudante material para que poida realizar a maioría das prácticas de forma non presencial, e o profesor atenderao durante as tutorías sempre que este soliciteo, ou noutro horario se non puidese acudir no horario de tutorías.

Avaliación			
Metodoloxías	Competencias	Descrición	Cualificación
Prácticas de laboratorio	A3 B1 B2 B13 B16 C2 C3 C8 C9 C11	Valorarase a comprensión dos procesos implicados na captura de movemento	15
Prácticas a través de TIC	A3 B1 B2 B5 B13 B16 B6 C1 C2 C3 C8 C9 C11	Os alumnos deberán comprender ben o procesamento dos datos de captura para obter esforzos articulares e musculares	25
Traballos tutelados	A3 B1 B2 B5 B13 B16 B6 C1 C2 C3 C8 C9 C11	Comprobarase que os alumnos sexan capaces de realizar unha análise de marcha completa, resolvendo os problemas técnicos que se poidan presentar	60

Observacións avaliación
No caso de estudantes con dispensa académica, a avaliación basearase nun seguimento do traballo realizado durante o curso, e no proxecto final que devanditos alumnos tamén terán que realizar.



Fontes de información

Bibliografía básica	- Winter, D.A. (2009). Biomechanics and Motor Control of Human Movement. John Wiley & Sons - Levine, D., Richards, J., Whittle, M.W. (2012). Whittle's Gait Analysis. Churchill Livingstone
Bibliografía complementaria	- Beer, F.P. and Johnston, E.R. (2013). Mecánica vectorial para ingenieros: Estática. McGraw-Hill - Beer, F.P. and Johnston, E.R. (2013). Mecánica vectorial para ingenieros: Dinámica. McGraw-Hill - Goldstein, H. (2009). Mecánica clásica. Reverté

Recomendacións

Materias que se recomenda ter cursado previamente

Materias que se recomenda cursar simultaneamente

Materias que continúan o temario

Observacións

Para axudar a conseguir unha contorna inmediata sostida e cumprir co obxectivo da acción número 5: "Docencia e investigación saudable e sustentable ambiental e social" do "Plan de Acción Green Campus Ferrol":

A entrega de traballos que se realicen nesta materia:- Solicitarase en formato virtual e/ou soporte informático.- Realizarase a través da web da materia, en formato dixital, sen necesidade de imprimilos.-

En caso de ser necesario realízaos en papel: non se empregarán plásticos; realízanse impresións a dobre cara; empregase papel

reciclado; evítase a impresión de borradores. Débese facer un uso sustentable dos recursos e a prevención de impactos negativos sobre o medio natural.

(*)A Guía docente é o documento onde se visualiza a proposta académica da UDC. Este documento é público e non se pode modificar, salvo casos excepcionais baixo a revisión do órgano competente de acordo coa normativa vixente que establece o proceso de elaboración de guías