



FACULTAD DE CIENCIA Y TECNOLOGÍA

ESCUELA DE INGENIERÍA CIVIL Y GERENCIA DE CONSTRUCCIONES

1. Datos generales

Materia: FÍSICA I
Código: CTE0110
Paralelo: B, C
Periodo : Septiembre-2017 a Febrero-2018
Profesor: CONTRERAS LOJANO DAVID RICARDO
Correo electrónico: dcontreras@uazuay.edu.ec

Nivel: 1

Distribución de horas.

Docencia	Práctico	Autónomo:		Total horas
		Sistemas de tutorías	Autónomo	
6				6

Prerrequisitos:

Ninguno

2. Descripción y objetivos de la materia

La asignatura de FÍSICA I está dirigida a proporcionar los conocimientos básicos de la Física Mecánica, en donde se expondrán los conceptos de la Cinemática, Leyes de Newton, Estática y Dinámica, que son fundamentos para la carrera de Ingeniería, con un correcto manejo vectorial y de unidades que simplifiquen la identificación y resolución de problemas.

El curso de Física I pertenece al grupo de materias Básicas que todas las carreras de ingeniería toman como parte de su formación científica y técnica relacionado con el mundo físico y que un ingeniero debe conocer. Tiene como objetivo introducir a los estudiantes en el marco conceptual y de aplicación práctica, ampliando el conocimiento de las Ciencias Básicas y Aplicadas, para el análisis y formulación de la solución de problemas de ingeniería.

Esta asignatura es de gran importancia porque ayudará al estudiante a comprender las bases sobre la cual está cimentada la ciencia y tecnología actual en el mundo. Esta asignatura, constituye el inicio para el estudio de Física II, y también aporta para el estudio de Resistencia de Materiales, Estructuras, etc, como parte de las ciencias de la ingeniería civil.

3. Objetivos de Desarrollo Sostenible

4. Contenidos

1.1	Magnitudes y unidades fundamentales, Patrones de Longitud, Masa y Tiempo
1.1	Magnitudes y unidades fundamentales
1.1	Magnitudes y unidades fundamentales, Patrones de Longitud, Masa y Tiempo.
1.1	Magnitudes y unidades fundamentales, Patrones de Longitud, Masa, Tiempo, y demás unidades fundamentales.
1.1	Magnitudes y unidades fundamentales, Patrones de Longitud, Masa, Tiempo, y demás unidades fundamentales.
1.2	Sistema de Unidades de medidas, el S. I. Coherencia y Conversión de unidades
1.2	Sistema de Unidades de medidas, el S. I. Coherencia y Conversión de unidades.
1.2	Sistema de Unidades de medidas, el S. I. Conversión de unidades. Análisis dimensional
1.2	Sistema de unidades: el Sistema Internacional
1.3	Análisis dimensional

1.3	Conversión de unidades
1.3	Despeje de fórmulas
1.4	Despeje de formulas
1.4	La medida en la Física, procesos de medida, Errores absolutos y relativos
1.4	La medida en la Física, procesos de medida, Errores absolutos y relativos (en laboratorio)
1.4	Medición y Errores
1.5	Densidad: definición y unidades
1.5	La medida en la Física, procesos de medida, Errores absolutos y relativos (en laboratorio)
1.6	Práctica de Laboratorio sobre Errores
2.1	Cantidad escalar y vectorial: definición y ejemplos
2.1	Cantidades escalares y vectoriales, Propiedades de los vectores.
2.1	Sistema de coordenadas y marcos de referencia.
2.2	Cantidades escalares y vectoriales, Propiedades de los vectores.
2.2	Cantidades escalares y vectoriales, Propiedades de los vectores
2.2	Representación gráfica y analítica de los vectores. Algebra de Vectores.
2.2	Representación gráfica y analítica de un vector
2.3	Representación gráfica y analítica de los vectores
2.3	Propiedades de los vectores
2.3	Descomposición vectorial, Componentes de un vector y vectores Unitarios.
2.3	Representación gráfica y analítica de los vectores.
2.4	Descomposición vectorial, Componentes de un vector y vectores Unitarios
2.4	Descomposición vectorial, Componentes de un vector y vectores Unitarios.
2.4	Operaciones con vectores: Suma, Resta, producto escalar y producto vectorial.
2.4	Operaciones con vectores: suma, resta
2.5	Operaciones con vectores: Suma, Resta, producto escalar y producto vectorial.
2.5	Operaciones con vectores: Suma, Resta, producto escalar y producto vectorial
2.5	Métodos gráficos y analíticos de la suma y resta de vectores
2.5	Producto escalar y vectorial de dos vectores
2.6	Componentes de un vector
2.7	Representación de una fuerza como un vector
2.8	Práctica sobre Vectores
3.1	Movimiento, Partícula material, Trayectoria, Posición, Desplazamiento y Distancia.
3.1	Movimiento, Partícula material, Trayectoria, Posición, Desplazamiento y Distancia
3.1	Reposo y movimiento
3.2	Los Vectores de Desplazamiento, Velocidad y Aceleración
3.2	Trayectoria
3.3	Movimiento Bidimensional con Aceleración constante, Velocidad y Aceleración Relativa
3.3	Movimiento en línea recta, uniforme y variado, con aceleración constante. Caída libre de los cuerpos.- Gravedad.
3.3	Velocidad: media e instantánea

3.4	Aceleración: media e instantánea
3.4	Movimiento Bidimensional con Aceleración constante, Velocidad y Aceleración Relativa. Movimiento de proyectiles
3.4	Movimiento de proyectiles
3.5	Movimiento Circular Uniforme y Variado, Transmisión de movimiento de rotación
3.5	Movimiento Circular Uniforme y Variado, Transmisión de movimiento de rotación.
3.5	Movimiento Circular Uniforme y Variado, Transmisión de movimiento.
3.5	Movimiento rectilíneo uniforme
3.6	Gravitación Universal
3.6	Movimiento rectilíneo uniformemente variado
3.7	Caída libre de cuerpos
3.8	Movimiento parabólico
4.1	Principios de Newton
4.1	Enunciados de los principios de Newton.
4.1	Principios de la Estática
4.2	Fuerzas fundamentales de la naturaleza
4.2	Equilibrio.- Principios de la Estática.
4.2	Diagramas de cuerpo libre
4.3	Peso y Masa Gravitacional
4.3	Diagramas de cuerpo libre.
4.3	Condiciones para el equilibrio de un cuerpo: Equilibrio traslacional y rotacional
4.4	Tercer Principio de Newton
4.4	Condiciones para el equilibrio de un cuerpo: Equilibrio traslacional y rotacional.
4.4	Momento de una Fuerza
4.5	Fuerzas de Rozamiento, Coeficientes de Rozamiento
4.5	Fuerzas de Rozamiento, Coeficientes de Rozamiento. Aplicación del rozamiento a problemas de Estática.
4.5	Fuerzas Coplanares Paralelas en Equilibrio
4.6	Gravitación Universal
4.6	Centros de gravedad de un Cuerpo.- Tipos de Apoyo o Soporte.
4.6	Centros de gravedad de un Cuerpo
4.7	Tipos de Apoyo o Soporte
4.8	Poleas en movimiento
5.1	Principios de la Estática
5.1	Fuerzas fundamentales de la naturaleza
5.1	Principios de Newton
5.2	Condiciones para que un cuerpo este en Reposo
5.2	Aplicación del Segundo Principio de Newton a problemas de uno y varios cuerpos.
5.2	Aplicación del Segundo Principio de Newton a problemas de uno y varios cuerpos.
5.2	Fuerzas fundamentales de la naturaleza
5.3	Momento de una Fuerza

5.3	Aplicación del rozamiento a problemas de dinámica.
5.3	Peso y Masa Gravitacional
5.4	Centro de Gravedad de un cuerpo
5.4	Aplicación del Segundo Principio de Newton a problemas de uno y varios cuerpos.
5.4	Poleas en movimiento. Ejercicios de aplicación
5.5	Fuerzas Coplanares Paralelas en Equilibrio
5.5	Fuerzas de Rozamiento, Coeficientes de Rozamiento. Aplicación del rozamiento a problemas de dinámica
5.6	Esfuerzo, deformación y módulos de elasticidad
5.7	Módulos de elasticidad
5.8	Elasticidad y Plasticidad

5. Sistema de Evaluación

Resultado de aprendizaje de la carrera relacionados con la materia

Resultado de aprendizaje de la materia

Evidencias

af. Emplear modelos, métodos de análisis y software especializado, aplicables al diseño del proyecto.

-Aplicar y resolver problemas que involucran ecuaciones y fórmulas de Cambio de unidades, Operaciones con vectores, Cinemática, Estática y Dinámica de partículas.

-Evaluación escrita
-Prácticas de laboratorio
-Reactivos
-Resolución de ejercicios, casos y otros

Desglose de evaluación

Evidencia	Descripción	Contenidos sílabo a evaluar	Aporte	Calificación	Semana
Prácticas de laboratorio	Informes de practicas de laboratorio	INTRODUCCION A LA FISICA	APORTE 1	2	Semana: 3 (10-OCT-17 al 14-OCT-17)
Resolución de ejercicios, casos y otros	Lección escrita de ejercicios realizados en casa	INTRODUCCION A LA FISICA	APORTE 1	2	Semana: 3 (10-OCT-17 al 14-OCT-17)
Evaluación escrita	Prueba escrita capítulos I y II	INTRODUCCION A LA FISICA, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	APORTE 1	6	Semana: 4 (16-OCT-17 al 21-OCT-17)
Prácticas de laboratorio	Informes de practicas de laboratorio	CINEMATICA, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	APORTE 2	2	Semana: 8 (13-NOV-17 al 15-NOV-17)
Resolución de ejercicios, casos y otros	Lección escrita de ejercicios resueltos en casa	CINEMATICA, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	APORTE 2	2	Semana: 8 (13-NOV-17 al 15-NOV-17)
Evaluación escrita	Prueba escrita capítulos II y III	CINEMATICA, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	APORTE 2	6	Semana: 9 (20-NOV-17 al 25-NOV-17)
Prácticas de laboratorio	Informes de prácticas de laboratorio	DINAMICA, PRINCIPIOS DE NEWTON	APORTE 3	2	Semana: 14 (al)
Resolución de ejercicios, casos y otros	Lección escrita de ejercicios resueltos en casa	DINAMICA, PRINCIPIOS DE NEWTON	APORTE 3	2	Semana: 14 (al)
Evaluación escrita	Prueba escrita capítulos IV y V	DINAMICA, PRINCIPIOS DE NEWTON	APORTE 3	6	Semana: 15 (02-ENE-18 al 06-ENE-18)
Evaluación escrita	Examen final	CINEMATICA, DINAMICA, INTRODUCCION A LA FISICA, PRINCIPIOS DE NEWTON, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	EXAMEN	17	Semana: 17-18 (14-01-2018 al 27-01-2018)
Reactivos	Prueba a base de reactivos	CINEMATICA, DINAMICA, INTRODUCCION A LA FISICA, PRINCIPIOS DE NEWTON, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	EXAMEN	3	Semana: 17-18 (14-01-2018 al 27-01-2018)
Evaluación escrita	Examen supletorio	CINEMATICA, DINAMICA, INTRODUCCION A LA FISICA, PRINCIPIOS DE NEWTON, VECTORES Y OPERACIONES CON VECTORES	SUPLETORIO	20	Semana: 19-20 (28-01-2018 al 03-02-2018)

Metodología

6. Referencias

Bibliografía base

Libros

Autor	Editorial	Título	Año	ISBN
SEARS, ZEMANSKY, YOUNG, FREEDMAN.	Pearson Educación	FISICA UNIVERSITARIA VOLUMEN I	1999	968-444-277-7
TIPPENS	McGraw Hill	FÍSICA CONCEPTOS Y APLICACIONES	2001	970-10-3514-3

Web

Autor	Título	Url
No Indica	Ebrary	http://site.ebrary.com/lib/uasuaysp/docDetail.action?docID=10360770&p00=primera%20ley%20newton

Software

Revista

Bibliografía de apoyo

Libros

Web

Software

Revista

Docente

Director/Junta

Fecha aprobación: **07/09/2017**

Estado: **Aprobado**