



MINISTÉRIO DA EDUCAÇÃO
Fundação Universidade Federal do ABC
Reitoria

Av. dos Estados, 5001 • Bairro Bangu • Santo André - SP
CEP 09210-580 • Fone: (11) 4437.8494
reitoria@ufabc.edu.br

EDITAL Nº 070/2014

Abertura de concurso público para provimento de cargo efetivo de Professor Adjunto A – Nível I, da carreira do Magistério Superior na área Engenharia Biomédica e subárea Análise e Controle de Sistemas Mecânicos.

O Vice-Reitor da Fundação Universidade Federal do ABC (UFABC), no uso de suas atribuições legais torna público, nos termos da Base Legal indicada, o Edital de abertura de inscrição, destinado a selecionar candidatos por meio de concurso público para o cargo de Professor do Magistério Superior nas condições e características a seguir:

1. DAS CONDIÇÕES E CARACTERÍSTICAS

1.1. Classe: Adjunto A - Nível 1 / Regime de Trabalho: Tempo Integral (40h semanais) e Dedicção Exclusiva / Taxa de Inscrição: 201,00 / Período de Inscrição: 10/04/14 a 09/06/14 / Base Legal: Leis nºs 7.596/1987, 8.112/1990, 9.394/1996, 11.784/2008, 12.772/2012 e 12.863/2013, os Decretos nºs 3.298/1999 e 6.944/2009 e as Portarias nºs 450/2002, 124/2010 e 440/2011 do MPOG. / Vaga: 01 (uma).

1.2. Remuneração:

Vencimento Básico	3.804,29
Retribuição por Titulação (doutor)	4.540,35
Remuneração Inicial (doutor)	8.344,64

1.3. Área e Subárea

Área: Engenharia Biomédica / Subárea: Análise e Controle de Sistemas Mecânicos.

Disciplinas: Análise e Controle de Sistemas Mecânicos; Introdução à Robótica; Mecânica dos sólidos; Fundamentos de Desenho e Projeto; Instrumentação e Controle.

2. DO CONTEÚDO PROGRAMÁTICO:

2.1. Estática e Dinâmica. Cinemática (deslocamento, velocidade, aceleração). Cinética (forças e momentos). Análise e controle de sistemas biomédicos: Introdução aos sistemas de controle e à realimentação. Análise e requisitos de desempenho no tempo e na frequência. Controladores de avanço e atraso (tempo contínuo). Controladores PID. Projeto de controladores pelo lugar das raízes. Projeto de controladores baseados na resposta em frequência. Espaço de estados. Exemplos usando rotinas de programação e ferramentas computacionais e demonstrações experimentais.

3. DA BIBLIOGRAFIA RECOMENDADA:

- 3.1. OGATA, K. Engenharia de controle moderno. 4a ed. Prentice Hall, 2003. 788p.
- 3.2. KHOO, M.C.K.. Physiological Control Systems. Wiley-IEEE press, 1999. 319p.
- 3.3. SPONG, M.W.; HUTCHINSON, S.; VIDYASAGAR, M. Robot Modeling and Control. Wiley, 2005. 496p.
- 3.4. PONS, J.L. Wearable Robots: Biomechatronic Exoskeletons. Wiley, 2008. 358p.
- 3.5. NISE, N.S. Control Systems Engineering. 4th ed. Wiley, 2003. 983p.

4. CONDIÇÕES GERAIS:

- 4.1. A solicitação de inscrição deverá atender ao Edital de Condições Gerais.
- 4.2. O prazo de validade do concurso será de 01 (um) ano a partir da data de publicação do Edital de Homologação do Resultado Final do Concurso, podendo ser prorrogado por igual período.
- 4.3. As provas deverão ocorrer em até 6 (seis) meses, a contar da publicação do Edital de Homologação das Inscrições.
- 4.4. É parte integrante do presente, o Edital de Condições Gerais e retificações, que o candidato, ao se inscrever para o concurso, declara ter conhecimento.
- 4.5. E, para que chegue ao conhecimento dos interessados, EXPEDE o presente Edital.

Santo André, 03 de abril de 2014.

Dácio Roberto Matheus
Vice-Reitor