

REGISTRO DE AVANCE



UPZMG
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO						
ASIGNATURA		Programación de Robots Industriales		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito	
RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
FIRMA DEL ALUMNO		El alumno programará robots industriales mediante lenguajes, entornos de programación y procesos de configuración, para su integración en procesos industriales.				
No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
33.00%	1	EV_2_2_manipulador industrial de robots en modo manual				
	2	EV_2_3_programación manual de un robot				
	3	EV_3_2_Programar trayectorias de robots industriales				
	4	EV_3_2_programación manual de un robot				
	5	EV_3_4_simulación de una rutina				
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas				
AVANCE	PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
17.00%	1	Definición del tema	13-may			
	2	Primer avance	20-may			
	3	Segundo avance	25-jun			
	4	Reporte final	08-ago			
No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
33.00%	1	EV_1_1_morfología de los robots industriales				
	2	EV_1_2_Seleccionar tipo de robot y sus periféricos de acuerdo a su aplicación, morfología, control y carga de trabajo				
	3	EV_1_3_celda integrada en un sistema de manufactura				
	4	EV_2_1_modos de movimiento de robots				
	5	EV_3_1_Identificar las fallas en robots industriales				
	6	EV_3_3_los sistemas de referencia: coordenadas cartesiano (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (World) en la programación de trayectorias de robots				
	7	EV_4_1_Identificar las interfaces de salida de robots industriales				
	8	EV_4_3_celda de manufactura con robot industrial				
	9					