

<u>Materia:</u> Cinemática de robots <u>Profesor:</u> Morán Garabito Carlos Enrique

HOJA DE FIRMAS

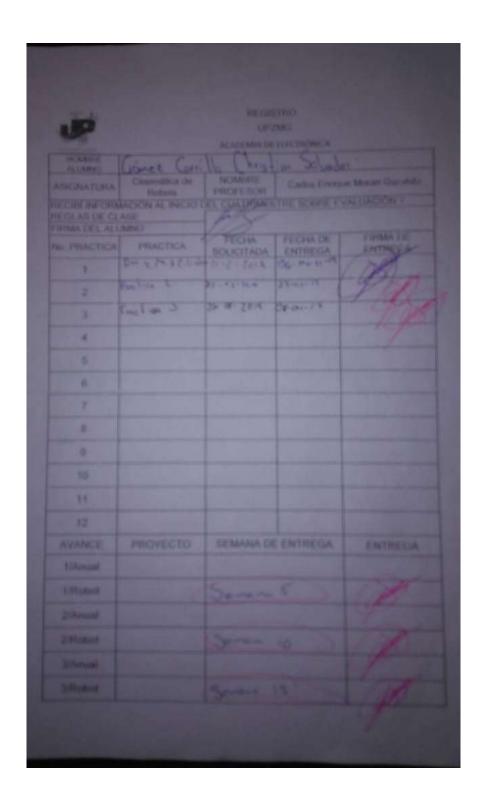


UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

T/M 8'B UPZMG

Alumno: CHRISTIAN SALVADOR GOMEZ CARRILLO,





Alumno: CHRISTIAN SALVADOR GOMEZ CARRILLO,



<u>Materia:</u> Cinemática de robots <u>Profesor:</u> Morán Garabito Carlos Enrique

9.00		Continuación			
No DE TAR		Area de Conocimiento	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	ENTREGA
1	Introduceion		7/1/14	(08-01-19)	(alls)
2	Helloments have to books our demobile		9/1/19.	14-01-14	1/04/2
3	Matrices de		21/01-19	77-01-19	Al risks
4	Palyport (120)		11/01/14	16/04/19	4 476
5	gara Activos		11/02/19	12/02/19.	149
6	Resimencia.		[4-61-2016	70-01-19,	1000
7				-	7-1
8					
9					
30%: Funcio	inalidad - el circuit	to hace to due t			
en el trabaj 15%: Codigo 10%: Eficien 10%: Fiabilio 10%: Modul 10%: Legibili intetiza 5%: Presen	onalidad - el circuito o con anotaciones ocia - el código no dad - el código est aridad - el código idad - el código es tación oral en la c de creatividad - l	- hay que entro utiliza más reco á escrito en ma está escrito en tá escrito legib lase (todo el gi	egar codigo bie ursos del Micro anera fiable manera modu lemente y limi rupo debe esta	en documenta o de lo que es ilar piamente,y es	do necsario claro cual hard