



# HOJA DE FIRMAS



Flavio Antonio Vazquez  
CINEMATICA DE ROBOTS 8b



REGISTRO  
UPZMA

ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO	FELIX ANTONIO		JGZ QUEZ	
ASIGNATURA	Cinemática de Robots	NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Moran Garabito	
RECIBI INFORMACION AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y				
REGLAS DE CLASE				
FIRMA DEL ALUMNO <i>[Signature]</i>				
No. PRACTICA	PRACTICA	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	FIRMA DE ENTREGA
1	DH y MH Cilindrico	11-02-79	04-03-79	<i>[Signature]</i>
2	Practica 2	25-03-79	28-04-79	<i>[Signature]</i>
3	libro de las	27-03-79	08-04-79	<i>[Signature]</i>
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
AVANCE	PROYECTO	SEMANA DE ENTREGA	ENTREGA	
1/Anual		semana 5		
1/Robot		semana 5	<i>[Signature]</i>	
2/Anual				
2/Robot		semana 10	<i>[Signature]</i>	
3/Anual				
3/Robot		semana 15	<i>[Signature]</i>	

Nº DE TAREA	TAREA	UPZANG		ENTREGA
		Continuación	FECHA DE ENTREGA	
		Area de Conocimiento solicitada		
1	Introducción		01-07-79	
2	Historia de la vocación		01-07-79	
3	Historia de la vocación		01-07-79	
4	DIH		01-07-79	
5	Resumen		01-07-79	
6			01-07-79	
7			01-07-79	
8			01-07-79	
9			01-07-79	

10 min. Tolerancia  
 Vocabulario adecuado  
 Las practicas y Tareas no se firman incompletas, No se reciben tareas fuera de fecha.  
 -10% por semana de retraso en practicas  
 30% Funcionalidad - el circuito hace lo que queremos que hiciera, y han hecho lo que pido en el trabajo  
 15% Código con anotaciones - hay que entregar código bien documentado  
 10% Eficiencia - el código no utiliza más recursos del Micro de lo que es necesario  
 10% Fiabilidad - el código está escrito en manera fiable  
 10% Modularidad - el código está escrito en manera modular  
 10% Legibilidad - el código está escrito legiblemente y limpiamente, y es claro cual hardware sintetiza  
 15% Presentación oral en la clase (todo el grupo debe estar presente y participar!)