

Hojas de Firmas.

REGISTRO
UPZMG
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO	Levi Hazael Chagoya de la Cruz			
ASIGNATURA	Cinemática de Robots	NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Moran Garabito	
RECIBI INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE				
FIRMA DEL ALUMNO		<i>[Firma]</i>		
No. PRACTICA	PRACTICA	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	FIRMA DE ENTREGA
1	DH, MAC	11/02/14	06/03/14	<i>[Firma]</i>
2	Practica #2	25/03/14	27/03/14	<i>[Firma]</i>
3	Librenas Rus	27/03/14	08/04/14	<i>[Firma]</i>
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
AVANCE	PROYECTO	SEMANA DE ENTREGA		ENTREGA
1/Anual				
1/Robot	Braso Cilindrico	Semana 1		<i>[Firma]</i>
2/Anual				
2/Robot	Braso Cilindrico	Semana 2		<i>[Firma]</i>
3/Anual				
3/Robot	Braso Cilindrico	Semana 3		<i>[Firma]</i>

UPZMG

Continuación

No DE TAREA	TAREA	Area de Conocimiento	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	ENTREGA
1	Introducción		09-01-19	08-01-19	
2	Herramientas matemáticas para la localización de un robot		09-01-19	19-01-19	
3	Métodos de localización		21-01-19	22-01-19	
4	O-Hatzenberg		22-01-19	23-01-19	
5	P. Densit Hatzenberg		11-02-19	12-02-19	
6	Cinemática Inversa		19-02-19	20-02-19	
7					
8					
9					

10 min. Tolerancia
Vocabulario adecuado

Las prácticas y Tareas no se firman incompletas, No se reciben tareas fuera de fecha.

-10% por semana de retraso en prácticas

30%: Funcionalidad - el circuito hace lo que queríamos 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!)