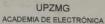


REGISTRO DE AVANCE





	1000 1000 1000		ACADEMIA DE	ELECTRUNICA		-	
	NOMBRE ALUMNO	Robles Várquez Edvardo					
	ASIGNATURA	Cinematica de Ro		NOMBRE PROFESOR	Carlos Ear		
	Cinematica de Robots PROFESOR Carlos Enrique Morán Garabito RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
	FIRMA DEL ALUMNO	E duardo 3	través de métodos ción, orientación y velocidad o integrará circuitos de coplamientos analógicos				
	No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	EV_1_1_Instalación de ROS	13-sep.	20/Sep	(JUE)	100	
	2	EV_1_2_Diseño_CAD_de_un_robot_seri	20-sep.	20/sep	That	100	
33 D0%.	3	2_1_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores seriales	27-sep.	27/Sep	400	100	
	4	2_2_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelo	04-oct		9		
	5	2_3_Calcular la cinemática direfencial directa e inversa de manipuladores seriales y sus singularidades	11-oct	140-01000	publication and	4	
	6	3_1_Analisis_de_elementos_finitos al robot	25-oct	01/Nov .	AND	50	
H	AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)	
	1				- 1		
300	2	Primer avance	20-sep	20/sep	()	100	
34:00)	3	Segundo avance	18-oct	18/80000H	Too	100	
	4	Reporte final (diseño de un robot serial y su aplicación en la sociedad)	08-nov	08/Nov	1000	100	
	No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	EV_1_3_investigación de par de rotación y cuaternios		17-sep	(ab)	100	
	2 5	EV_1_4_Describir la parametrización de rotaciones de acuerdo a los ángulos de Euler		24-sep	1/180	100	
	3	EV_2_2_Explicar el operador Jacobiano		75 01-ogt	48	100	
36	4	EV_2_3_Describir las condiciones de singularidad de manipuladores seriales 2_2_		01 08-oct	(PB)	100	
13.0	5 2	EV_2_4_Explicar la convención Denavit-Hartenberg.		0 <u>%</u> 15-oct	(08)	100	
	6	EV_3_4_Describir los métodos geométrico, algebraico y desacoplo cinemático		22-00	(all)	100	
	7	EV_3_5_Describir las características de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelos		29-00	top	100	
	8	EV 3.6 (dentificar las aplicaciones de los manipuladores paralelos		05-nov	(08)	100	



UPZMG



	NOMBRE ALUMNO	Robles Varquez	Edwick	Edurch				
	No PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)		
	7	3_2_Importando CAD a Blender a Gazebo	08-nov.	06/Nov	100	100		
	8	3_3_Simulando Robot con Gazebo	15-nov.	08/1/04	708	100		
	9			7,000	4			
	10				1			
	11							
	12					-		

Reglamento

	au	

Vocabulario adecuado Gorras Prendas desgarradas Chanclas Las ventas Uso de celular Juegos / Videojuegos Camer / Beber

Se restarán 10 unidades incide al incumplimiento de losaguno de los puntos anteriormente mencionados

La tarea se revisara 10 min. Empezada la clase

No se reciben tareas fuera de fecha

para terminarse, y su valor e

El archivo GIT solo se recibira una vez y sera a travez del consejal en la segunda semana de inico del cuatrimestre, en caso de que el maestro no tenga la liga GIT en tiempo y forma o la liga no descarge los contenidos, el valor de las practicas, tareas y reportes seran O.

En el laboratorio

Deberán seguirse las reglas indicadas por el riformes estan adados en el archivo informes estan alaboratorio, en caso de que no se acate alguna, se deberá retirar el alumno del laboratorio con su respectiva falta y no se calificará la práctica.

Reportes de practicas y proyectos

Los reportes deberan ser entregados con el formato establecido en el archivo "Reporte de investigacion".

Se restaran 10 puntos a la calificación final si el alumno no sube los archivos en forma establecida por el maestro al principio del cautrimestre.

Se restaran 10 puntos a la calificación final por cada cambio de equipo, ya sea de practicas como de proyecto Para que tenga valor el avance de proyecto, la tarea/actividad y la practica, esta debe estar terminada en tiempo y

Esta hoja es responsabilidad solo del alumno, por lo que debera portarla en todo momento ya que no se recuperan firmas, ni se firma despues de solicitada la fecha, ni se firman hojas perdidas, deboradas por algun tipo de animal domestico.

Si se va a discutir algún tema de la calificación, tareas, trabajos, etc. Asegurese de llevar las bases y fundamentos bien argumentados, de otra manera se restaran puntos sobre su calificación.