

REGISTRO DE AVANCE

UPZMG

ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO		Robles Vázquez Eduardo			
ASIGNATURA		Cinematica de Robots		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito
RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE					
FIRMA DEL ALUMNO		El alumno obtendrá el modelo cinemático de manipuladores, a través de métodos geométricos, analíticos y de simulación para determinar la posición, orientación y velocidad del efector final y plataforma móvil de robots industriales. alumno integrará circuitos de interfaz empleando dispositivos de electrónica de potencia y acoplamientos analógicos para la automatización de sistemas mecatrónicos y robóticos.			
No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
33.100%	1	EV_1_1_Instalación de ROS	13-sep.	20/sep	100
	2	EV_1_2_Diseño CAD de un robot serial	20-sep.	20/sep	100
	3	2_1_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores seriales	27-sep.	27/sep	100
	4	2_2_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelo	04-oct.		
	5	2_3_Calcular la cinemática direfencial directa e inversa de manipuladores seriales y sus singularidades	11-oct.		
	6	3_1_Analisis de elementos finitos al robot	25-oct.	01/Nov	50
AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
34.00%	1				
	2	Primer avance	20-sep	20/sep	100
	3	Segundo avance	18-oct	18/oct	100
	4	Reporte final (diseño de un robot serial y su aplicación en la sociedad)	08-nov	08/Nov	100
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_3_Investigación de par de rotación y cuaternios	17-sep		100
	2	EV_1_4_Describir la parametrización de rotaciones de acuerdo a los ángulos de Euler	24-sep		100
	3	EV_2_2_Explicar el operador Jacobiano	01-oct		100
	4	EV_2_3_Describir las condiciones de singularidad de manipuladores seriales	08-oct		100
	5	EV_2_4_Explicar la convención Denavit-Hartenberg	15-oct		100
	6	EV_3_4_Describir los métodos geométrico, algebraico y desacoplo cinemático	22-oct		100
	7	EV_3_5_Describir las características de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelos	29-oct		100
	8	EV_3_6_Identificar las aplicaciones de los manipuladores paralelos	05-nov		100



UPZMG



NOMBRE ALUMNO	Robles Vázquez Edoardo				
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
8	3_3_Simulando Robot con Gazebo	15-nov	08/Nov		100
9					
10					
11					
12					

Reglamento

En el aula	En las practicas	En el laboratorio
Vocabulario adecuado Short Gorras Prendas desgarradas Chancas Las ventas Uso de celular Juegos / Videojuegos Comer / Beber Se restarán 10 unidades por cada ocasión en que se incide al incumplimiento de losaguno de los puntos anteriormente mencionados	Cada Practica se tiene una semana para terminarse, y su valor e Informes estan dados en el archivo "Reglas para las practicas" Se revisaran las practicas unicamente ya terminadas El archivo GIT solo se recibira una vez y sera a travez del consejal en la segunda semana de inicio 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 0.	Deberán seguirse las reglas indicadas por el laboratorista y las indicadas en la entrada de laboratorio, 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 calificacion final si el alumno no sube los archivos en forma establecida por el maestro al principio del cautrimestre.

Se restaran 10 puntos a la calificacion 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.