



**UPZMG**  
**ACADEMIA DE ELECTRÓNICA**

<b>NOMBRE ALUMNO</b>	<i>Robles Vazquez Eduardo</i>		
<b>ASIGNATURA</b>	<i>Programación Sistemas Dinámica de Robots Embebidos</i>	<b>NOMBRE PROFESOR</b>	Carlos Enrique Morán Garabito
RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE			
<b>FIRMA DEL ALUMNO</b>			
<i>Eduardo</i>			
<b>No. PRACTICA</b>	<b>PRACTICA (40%)</b>	<b>FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA</b>	<b>ENTREGA</b>
1	3_1_GPIO	<i>24/01/2020</i>	
2	3_2_LCD	<i>30/01/2020</i>	
3	3_3 Interrupciones	<i>07/02/2020</i>	
4	3_4_PWM	<i>20/02/2020</i>	
5	3_5_UART_Tx_Rx_SPI_I2C	<i>27/02/2020</i>	
6	3_6_OPAM		
<b>AVANCE</b>	<b>PROYECTO (30%)</b>	<b>FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA</b>	<b>ENTREGA</b>
2	Primer avance	06-feb.	
3	Segundo avance	06-mar.	
4	Reporte final	10-abr.	
<b>No DE TAREA</b>	<b>TAREA / ACTIVIDAD (30%)</b>	<b>FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA</b>	<b>ENTREGA</b>
1	1_1 Seleccion_sistemas_embebidos	<i>31/01/20</i>	
2	3_1 Interrupciones	<i>06/02/20</i>	
3	3_2_PWM	<i>20/02/20</i>	
4	3_3_RS232C_RS485_RS486	<i>20/02/20</i>	
5	3_4_I2C		
6	3_5_SPI		
7	1_2_arquitectura_de_los_PLDs_y_sus_aplicaciones		
8	2_1_organización_y_estructura_del_lenguaje_VHDL		
9	3_6_Comandos_gcc_y_gdb		
10	3_9_		
11			

20%