

UPZMG
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO		Robles Vázquez Eduardo				
ASIGNATURA		Dinamica y control de Robots		NOMBRE PROFESOR Carlos Enrique Morán Garabito		
RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
FIRMA DEL ALUMNO		Desarrollar la capacidad en el alumno para obtener, mediante diferentes métodos, las ecuaciones dinámicas de robots manipuladores de cadena cinemática abierta y estrategias de control para que realicen tareas de regulación y seguimiento de trayectorias.				
No. PRACTICA		PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
33.00%	1	EV_2_1_desarrollo de control teórico				
	2	EV_2_2_Prototipo de control Robot				
	3	EV_2_3_Prototipo de Robot				
	4	EV_3_1_PSOC_5LP_Envio_Mensaje ROS				
	5	EV_3_2_Mover_3_GDL_ROS				
	6	EV_3_3_Script_Mover_3_GDL_ROS				
AVANCE		PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
33.00%						
	2	Primer avance	06-feb.			-20%
	3	Segundo avance	06-mar.			
	4	Reporte final	10-abr.			
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%	E 1	EV1_1_calculo_de_parametros_de_posición_velocidad_y_aceleración_de_cuerpos_rigidos				
	T 3	EV_1_2_calculo_de_masa_centro_de_masa_y_el_tensor_de_inercia_de_cuerpos_rigidos				
	C 5	EV_2_1_Modelo_dinamico_del_comportamiento_del_manipulador_mediante_la_formulacion_Newton-Euler				
	M 7	EV_2_2_Modelo_dinamico_del_comportamiento_del_manipulador_mediante_la_formulacion_Euler-Lagrange				
	9					