

REGISTRO DE AVANCE						
UPZMG						
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA						
NOMBRE ALUMNO	Mario Alcala Villagómez					
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%)	
33.00%	1	EV_1_1_Instalación de ROS	13-sep.	17-09-19		100
	2	EV_1_2_Diseño CAD de un robot serial	20-sep.	20-09-19		100
	3	2_1_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores seriales	27-sep.	27-09-19		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_Análisis de elementos finitos al robot	25-oct.			50
AVANCE						
34.00%		PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
	1					
	2	Primer avance	20-sep	20-sep-19		100
	3	Segundo avance	18-oct	18-oct-19		100
4	Reporte final (diseño de un robot serial y su aplicación en la sociedad)	08-nov	8-nov-19		100	
No DE TAREA						
33.00%		TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
	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 15-oct		100
	4	EV_2_3_Describir las condiciones de singularidad de manipuladores seriales		08-oct 1-oct		100
	5	EV_2_4_Explicar la convención Denavit-Hartenberg.		15-oct 24-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	