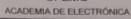


REGISTRO DE AVANCE

UPZMG





	NOMBRE ALUMNO	Samuel Caleb Martinez Hernandez					
	ASIGNATURA			NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique	Morán Garabito	
	Programación de Robots Industriales PROFESOR Carlos Enrique Morán Garabito RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
	FIRMA DEL ALUMNO	. 20	El alumno programará ro	umno programará robots industriales mediante lenguajes, entornos de ramación y procesos de configuración, para su integración en procesos			
	No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	EV_2_2 manipulador industrial de robots en modo manual	30-03-19	30.05-19	108/	100	
	2	EV_2_3_programación manual de un robot	18-06-19	13-05-44	10%	100	
33.00%	3	EV_3_2_Programar trayectorias de robots industriales EV_3_2_programación manual de			7		
ATT:	4	un robot					
	5	EV_3_4_simulación de una rutina	10-07-19		ally	100	
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas	18-07-19	FECHA DE	498	100	
	AVANCE	PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	Definición del tema	13-may	13- may-19	(all)	100	
%00	2	Primer avance	20-may	20-may-19	100	50	
17.	3	Segundo avance	25-jun		17		
	4	Reporte final	08-ago				
	No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREG REPORTE	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEM (100%,50%,0%)	
	1	EV_1_1_morfologia de los robots industriales		09-05-19	100	100	
1	2	EV 1 2 Seleccionar tipo de robot y sus periféricos de acuerdo a su aplicación, morfología, control y carga de trabajo				1 100	
H	3	EV_1_3 celda integrada en un sistema de manufactura		23-05-19	10 BC/~P	1 100	
ı	4	EV 2 1 modos de movimiento de robots		23-05-10	NAME OF TAXABLE PARTY.	100	
1	5	EV_3_1_Identificar las fallas en robots industriales		0. 04	1 Cly		
33.00%	6	EV_3_3_los sistemas de referencia: coordenadas cartesiano (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (XYZ User) eje por eje (Joint) eje (Joint) eje (Joint) eje (Jo				100	
t	7	EV 4 1 Identificar las interfaces de s	ales O1 - U1 -	100	100		
t	8	EV 4 3 celda de manufactura con ro		1			
	9	-19 Martes 23-			Jeves 25		