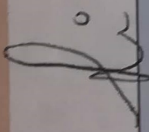
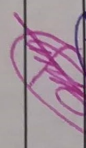
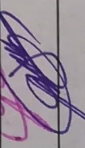
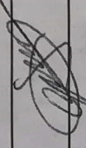


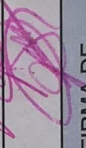
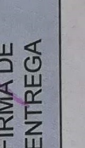


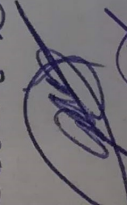

NOMBRE ALUMNO	Salcedo González Flordva		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito
ASIGNATURA	Dinámica y control de Robots			

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%)
1	EV_1_3_ Instalacion de ROS				
2	EV_1_4_ Ejercicio con Turtle	24/05/2019	24/05/19		100
3	EV_2_3_ Diseño de robot con CAD - Ansys	31/05/2019	07/06/19		50
4	EV_3_3_ Ejercicio con Gazebo				
5	EV_4_3_ Importando CAD a Blender a Gazebo	14/06/19	14/06/19		100
6	EV_4_4_ Simulando Robot con Gazebo				
AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
1	Definición del tema	13-may	13/05/19		100
2	Primer avance	20-may	20/05/19		100
3	Segundo avance	25-jun			100
4	Reporte final	08-ago	16/08/19		100
No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
1	EV1_1_ ejemplos de aplicación del Jacobiano				
2	EV_1_2_ Robot Manipulador				
3	EV_2_1_ resolución de una lista de ejercicios				
4	EV_2_2_ Movimiento de un robot				
5	EV_3_1_ aplicación de ecuaciones de Euler-Lagrange.				
6	EV_3_2_ Euler-Lagrange.				
7	EV_4_1_ Control				
8	EV_4_2 ley de control				
9					

viernes 22 de Julio del 2019 Martes 23 de Julio del 2019

UPZ



NOMBRE ALUMNO	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
No. PRACTICA					
7	EV_5_1_ desarrollo de control teórico				
8	EV_5_2_ Prototipo de control Robot				
9	EV_5_3_ Prototipo de Robot				
10					
11					
12					

Reglamento

En el aula

- La tarea se revisara 10 min. Empezada la clase
- No se reciben tareas fuera de fecha

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

En las practicas

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

En el laboratorio

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 regresara una vez en caso de que este incorrecto, en la siguientes ocaciones, solo se descontara el puntaje por los puntos faltantes o mal desarrollados

Viercoles 24 de Julio del 2019 Jueves 25 de Julio del 2019