

REGISTRO DE AVANCE

## **Up**

## UPZMG ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO Fabian Canales Ochoa							
	ASIGNATURA	Programación de Robots Industriales		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito		
	RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
	FIRMA DEL ALUMNO	FIRMA DEL programación y proceso			obots industriales mediante lenguajes, entornos de os 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%)	
33.00%	1	EV_2_2_manipulador industrial de robots en modo manual	30/05/19	39/05/19	Win		
	2	EV_2_3_programación manual de un robot	18/06/19		100	100	
	3	EV_3_2_Programar trayectorias de robots industriales	19/-/		7		
33.0	4	EV_3_2_programación manual de un robot			N		
	5	EV_3_4_simulación de una rutina	18/67/19	18,67/10	1000	100	
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas	18/07/19	18/07/19	7/00	100	
17.00%	AVANCE	PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FEĆHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	Definición del tema	13-may	16/5/19	By	50	
	2	Primer avance	20-may	21/5/19	193.	50	
17	3	Segundo avance	25-jun		1		
	4	Reporte final	08-ago	16/8/10	25	100	
	No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)	
	1	EV_1_1_morfología de los robots industriales		9/5/19	Mr. D	100	
33.00%	87001	EV_1_2_Seleccionar tipo de robot y sus periféricos de acuerdo			1	100	
	3	a su aplicación, morfología, control y carga de trabajo EV_1_3_celda integrada en un sistema de manufactura		23/5/19		100	
	4	V_2_1_modos de movimiento de robots		23/5/19	C INC	100	
		V 3 1 Identificar las fallas en robots Industriales		7/6/19		100	
		V 3 3 los sistemas de referencia: coordenadas cartesiano YZ User) eje por eje (Joint), Herramlenta (Tool) y Universal Vorld) en la programación de trayectorias de robots		ho. Wh	9		
		/ 4 1 Identificar las interfaces de salida de robots industriales		7/8/19	108	100	
		/ 4_3_celda de manufactura con robot industrial			JAC .		
	9						

Lunes/22/3/19

Martes /23

4

1000

Microley

Página I