

## REGISTRO DE AVANCE



UPZMG  
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO		Alvarado Contreras Cesar Omar			
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		El alumno programará robots industriales mediante lenguajes, entornos de programación y procesos de configuración, para su integración en procesos industriales.			
Cesar AC					
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	27/mayo/19	30/mayo/19	100
	2	EV_2_3_programación manual de un robot	18/junio/19		100
	3	EV_3_2_Programar trayectorias de robots industriales			
	4	EV_3_2_programación manual de un robot			
	5	EV_3_4_simulación de una rutina	18/07/2019		100
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas	18/07/2019		100
AVANCE	PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
17.00%	1	Definición del tema	13-may	13/05/19	100
	2	Primer avance	20-may	21/05/19	50
	3	Segundo avance	25-jun	01/07/19	100
	4	Reporte final	08-ago	16/08/19	100
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%	1	EV_1_1_morfología de los robots industriales	09/05/2019		100
	2	EV_1_2 Selecccionar tipo de robot y sus periféricos de acuerdo a su aplicación, morfología, control y carga de trabajo	01/07/19		100
	3	EV_1_3_celda integrada en un sistema de manufactura	29/05/2019		100
	4	EV_2_1_modos de movimiento de robots	23/05/2019		100
	5	EV_3_1 Identificar las fallas en robots industriales	01/07/2019		100
	6	EV_3_3_los sistemas de referencia: coordenadas cartesiano (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (World) en la programación de trayectorias de robots			
	7	EV_4_1 Identificar las interfaces de salida de robots industriales	08/07/2019		100
	8	EV_4_3_celda de manufactura con robot industrial			
	9				

Lunes 22/07/19

23/07/19

24/07/19

25/07/19



UPZMG



NOMBRE ALUMNO					
	No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA
0.00%	7				
	8				
	9				
	10				
	11				
	12				

## Reglamento

### En el aula

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

**La tarea se revisara 10 min. Empezada la clase**

**No se reciben tareas fuera de fecha**

### 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 ocasiones, solo se descontara el puntaje por los puntos faltantes o mal desarrollados