

REGISTRO DE AVANCE

UPZMG ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

Felicidades!!

	ASIGNATURA .	Cinematica de Robots		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito	
	RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REG				T Ganos Enik	que Moran Carabito
FIRMA DEL ALUMNO ALUMNO El alumno obtendrá el modelo cinemático de manipuladores, a través o geométricos, analíticos y de simulación para determinar la posición, or del efector final y plataforma móvil de robots industriales alumno integrinterfaz empleando dispositivos de electrónica de potencia y acoplami para la automatización de sistemas mecatrónicos y robóticos.						ón, orientación y velocida integrará circuitos de
	No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
	1	EV_1_1_Instalación de ROS	13-sep.	20109119	()	100
	2	EV_1_2_Diseño_CAD_de_un_robot_seria	20-sep.	20109/19	Host	(00)
	3	2_1_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores seriales	27-sep.	27/09/19	The state of the s	100
22,00,00	4	2_2_Simulación de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelo	04-oct.		9	A.S. WIE
	5	2_3_Calcular la cinemática direfencial directa e inversa de manipuladores seriales y sus singularidades	11-oct.			
	6	3_1_Analisis_de_elementos_finitos al robot	25-oct. (00	. 50
	AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
	1			•		
	2	Primer avance	20-sep	20/09/19		100
24:00	3	Segundo avance	18-oct	18/10/19	9/10	100
	4	Reporte final (diseño de un robot serial y su aplicación en la sociedad)	08-nov	08/11/19	HOB)	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_3_Investigación de par de rotación y cua	17-sep	all	100	
	2	EV_1_4_Describir la parametrización de rotaciones de acuerdo a los ángulos de Euler		8 act	100	100
	3	EV_2_4_Explicar el operador Jacobiano		15-0ct 01-oct	1/1	100
93,00%	4	EV_2_3_Describir las condiciones de singularidad de manipuladores seriales		1-0C4 08-oct	Tab	100
.00	, 5	EV_2_3_Explicar la convención Denavit-Hartenberg.		2-0C+ 14 15-oct	100	100
	⋄ 6	EV_3_4_Describir los métodos geométrico, algebraico y desacoplo cinemático		22-oct	4	
	7	EV_3_5_Describir las características de cinemática directa e inversa de manipuladores paralelos		29-oct	all I	100
	8	EV_3_6_Identificar las aplicaciones de los manipuladores paralelos		05-nov	((Em)	100



UPZMG



NOMBRE ALUMNO					
No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
7	3_2_Importando CAD a Blender a Gazebo	08-nov.	8111119	1000	100
8	3_3_Simulando Robot con Gazebo	15-nov.	8/11/19	10B)	100
9				1	
10					
11					
12					

Reglamento

Comer / Beber

Se restarán 10 unidades por cada ocación en que se incide al incumplimiento de losaguno de los puntos anteriormente mencionados

En el aula

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

El archivo GIT solo se recibira una vez y sera a travez del consejal en la segunda semana de inico del cuatrimestre, en caso de que el maestro no tenga la liga GIT en tiempo y forma o la liga no descarge los contenidos, el valor de las practicas, tareas y reportes seran 0.

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 restaran 10 puntos a la calificación final si el alumno no sube los archivos en forma establecida por el maestro al principio del cautrimestre.

Se restaran 10 puntos a la calificación final por cada cambio de equipo, ya sea de practicas como de proyecto

Esta hoja es responsabilidad solo del alumno, por lo que debera portarla en todo momento ya que no se recuperan firmas, ni se firma despues de solicitada la fecha, ni se firman hojas perdidas, deboradas por algun tipo de animal domestico,

Si se va a discutir algún tema de la calificación, tareas, trabajos, etc. Asegurese de llevar las bases y fundamentos bien argumentados, de otra manera se restaran puntos sobre su calificación.