



HOJA DE FIRMAS

DINAMICA DE ROBOTS



FRANCISCO JAVIER HERNANDEZ MORALES
CARLOS ENRIQUE MORAN GARABITO



REGISTRO DE AVANCE

UPZMG
ACADEMIA DE ELECTRONICA

NOMBRE ALUMNO		NOMBRE PROFESOR			
FERNANDO JAVIER HERNANDEZ MORALES		CARLOS ENRIQUE MORAN GARCIBO			
ASIGNATURA: Dinamica y control de Robots					
RECIBI INFORMACION AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACION Y REGLAS DE CLASE					
FIRMA DEL ALUMNO		Determinar la capacidad en el alumno para conocer mediante diferentes métodos, las ecuaciones dinámicas de robots manipuladores de cinemática abierta y estrategias de control para que realicen tareas de regulación y seguimiento de trayectorias.			
[Firma]					
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	14 mayo 19	14 mayo 19	[Firma]	100
2	EV_1_4_Ejercicio con Turtle	24 mayo 19	24 mayo 19	[Firma]	100
3	EV_2_3_Diseño de robot con CAD - Ansys	31 mayo 19	5 jun 19	[Firma]	100 50
4	EV_2_5_Ejercicio con Gazebo	15 mayo 19	20 jun 19	[Firma]	
5	EV_2_3_Importando CAD a Blender a Gazebo	4 mayo 19	20 jun 19	[Firma]	50
6	EV_2_4_Simulando Robot con Gazebo				
AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100% 50% 0%)
1	Definición del tema	13-may	14 mayo 19	[Firma]	100
2	Primer avance	20-may	21 mayo 19	[Firma]	50
3	Segundo avance	25-jun	26 jun 19	[Firma]	100
4	Reporte final	06-ago	16 Agosto 19	[Firma]	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	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		9/Jul/19	[Firma]	100
5	EV_3_1_aplicación de ecuaciones de Euler-Lagrange				
6	EV_3_2_Euler-Lagrange				
7	EV_4_1_Control		20/XII/19	[Firma]	100
8	EV_4_2 ley de control				
9					

Lunes 22 Martes 23

Miércoles 24

Jueves 25