



---

# HOJA DE FIRMAS

---

CINEMATICA DE ROBOTS



ALUMNO: FRANCISCO JAVIER HERNANDEZ MORALES  
MAESTRO: CARLOS ENRIQUE MORAN GARABITO



REGISTRO  
UPZMS

ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO	Francisco Javier Hernandez Morales			
ASIGNATURA	Cinemática de Robots	NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Moran Garabito	
RECIBI INFORMACION AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE				
FIRMA DEL ALUMNO				
No. PRACTICA	PRACTICA	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	FIRMA DE ENTREGA
1	DH y MH Cinematica	11/02/19	04/03/19	
2	Practica #2	27/03/19	03/04/19	
3	Practica #3	27/03/19	08/04/19	
4				
5				
6				
7				
8				
9				
10				
11				
12				
AVANCE	PROYECTO	SEMANA DE ENTREGA	ENTREGA	
1/Anual				
1/Robot		Semana 5		
2/Anual				
2/Robot		Semana 10		
3/Anual		Semana 15		
3/Robot		Semana 15		



UPZMG

Continuación

No DE TAREA	TAREA	Area de Conocimiento	FECHA SOLICITADA	FECHA DE ENTREGA	ENTREGA
1	Introducción		7/01/19	8/01/19	
2	Elementos de la localización espacial.		9/01/19	14/01/19	
3	Matrices		21/01/19	23-01-19	
4	Algoritmos Dijkstra		28/01/19	23-01-19	
5	Problemas de		11/02/19	06-03-19	
6	Resumen Coordinación		19/02/19	06-03-19	
7					
8					
9					

10 min. Tolerancia

Vocabulario adecuado

Las practicas y Tareas no se firman Incompletas, No se reciben tareas fuera de fecha.

-10% por semana de retraso en prácticas

30%: Funcionalidad - el circuito hace lo que queríamos que hiciera, y han hecho lo que pido en el trabajo

15%: Código con anotaciones - hay que entregar código bien documentado

10%: Eficiencia - el código no utiliza más recursos del Micro de lo que es necesario

10%: Fiabilidad - el código está escrito en manera fiable

10%: Modularidad - el código está escrito en manera modular

10%: Legibilidad - el código está escrito legiblemente y limpiamente, y es claro cual hardware sintetiza

15%: Presentación oral en la clase (todo el grupo debe estar presente y participar)