




Plan de trabajo OnLine debido a la contingencia CoVid-19

Unidad de Aprendizaje: **Arquitectura de robots (folio 732)**

Dosificación de los temas del **Programa de Clase** durante las sesiones de la segunda parte del curso, como resultado de los acuerdos de los maestros que integran la academia.

Semanas de clase	Tema(s) que se va(n) a compartir en la(s) sesión(es) de la plataforma digital en la semana	Material(es) de apoyo, que se utilizaran (Videos, presentación power point, documento word, etc.)	Se utilizará para esta semana, apoyo de otra plataforma digital (declarar el nombre de la plataforma).	Numero mínimo de sesiones que tendrán en la plataforma, durante la semana
20 al 26 de abril	Solución geométrica y por transformada inversa del problema cinemático inverso de posición y de orientación	Pizarrón, plumines para pizarrón, borrador, hojas, tinta para impresora. Proyector y pantalla. Programas computacionales como MatLab-Simulink, SolidWorks y MathCAD	 <p>Elopez en FIME</p>  <p>Youtube Elopez</p>  <p>Blogspot Elopez</p>	1
27 abril a 3 de mayo	Puntos y posiciones (interpolación y ajuste a curvas.	Igual	Igual	1
4 al 10 de mayo	Interpolación lineal. El segmento de recta 3D	Igual	Igual	1
11 al 17 de mayo	Interpolación circular y arcos	Igual	Igual	1
18 al 24 de mayo	Cambio de base. Funciones 3D	Igual	Igual	1
25 de mayo al 31 de mayo	Curvas de forma libre. Curvas de Bezier	Igual	Igual	1
1 al 7 de junio	Curvas de forma libre. Curvas de Bezier	Igual	Igual	1

Plan de trabajo OnLine debido a la contingencia CoVid-19

Actividades fundamentales para la evaluación de la unidad de aprendizaje: **Arquitectura de robots (folio 732)**

Actividad fundamental	Descripción de la actividad fundamental	% de la evaluación	Fecha (inicial) o periodo para la entrega de la A. F.
Análisis de un robot en cinemática directa.	Hacer un reporte de los problemas planteados en el material de apoyo de la asignatura planteando modelos matemáticos que describen la cinemática directa con un diagrama esquemático de un robot industrial.	Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	Al final del semestre
Análisis de un robot en cinemática inversa.	Hacer un reporte de los problemas planteados en el material de apoyo de la asignatura planteando modelos matemáticos que describen la cinemática inversa con un diagrama esquemático de un robot industrial.	Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	Al final del semestre
Reporte escrito de generación de algoritmos para el cambio de base de ecuaciones de trayectoria	Hacer un reporte de los problemas planteados en el material de apoyo de la asignatura planteando modelos matemáticos de cambio de base.	Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	Al final del semestre
Reporte escrito de generación de algoritmos para trayectorias de un robot	Hacer un reporte de los problemas planteados en el material de apoyo de la asignatura planteando modelos matemáticos que describen los algoritmos de trayectoria de un robot industrial.	Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	Al final del semestre
Reporte escrito sobre la experimentación del caso de estudio asignado PI.		Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	Al final del semestre
Examen de medio curso y ordinario		Se pondera como actividad según el criterio de evaluación.	8 al 18 de Junio
	TOTAL	100	