

REGISTRO DE AVANCE

UPZMG CADEMIA DE ELECTRÓNICA



1		1	ACADEMIA DE	ELECTRÓNICA		Tyuis.
1	NOMBRE ALUMNO	Harcos Harco Torres				
	ASIGNATURA	Programación de Robot	s Industriales	NOMBRE PROFESOR	Carlos Enric	que Morán Garabito
	RECIBÍ INFORMA	ACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE			SE .	de Morari Garabilo
	FIRMA DEL ALUMNO	El alumno programa		rá robots industriales mediante lenguajes, entornos de æsos de configuración, para su integración en procesos		
	No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
	1	EV_2_2_manipulador industrial de robots en modo manual EV_2_3_programación manual de	27/may	27/may/19	000	100
%	2	un robot EV_3_2_Programar trayectorias de	10/gon/2019	2	1915	100
33.00%	3	robots industriales EV_3_2_programación manual de un robot			-	
	5	EV_3_4_simulación de una rutina	18/60/20/2019		100	100
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas	18/90/2019	15-19-19	40	100
	AVANCE	PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
-	1	Definición del tema	13-may	13/may/19	(all m	100
17.00%	2	Primer avance	20-may	Polmay 19	1000	100
7	3	Segundo avance	25-jun	PAyon/ES	Tall	100
1	4	Reporte final	08-ago	Magas 19 FECHA DE		100
	No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%,50%,0%)
1	1	EV_1_1_morfología de los robots industr	iales	9/may/2019	(M)	100
-	2	EV_1_2_Seleccionar tipo de robot y sus pas su aplicación, morfología, control y carg EV 1 3 celda integrada en un sistema d	1/gol/2019	7/08/	100	
T		EV_2_1_modos de movimiento de robots		The state of	100	
1		EV_3_1 Identificar las fallas en robots inc	tustriales	23/may/19 1/901/2019	THE STATE OF THE S	100
		EV_3_3_los sistemas de referencia: coord (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramient	V_3_3_los sistemas de referencia: coordenadas cartesiano (YZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal Vorld) en la programación de trayectorias de robots			
	THE R. LEWIS CO., LANSING, MICH.	EV_4_1_Identificar las interfaces de salida	THE RESIDENCE OF THE PARTY OF T	1901/2019	(not)	100
		EV_4_3_celda de manufactura con robot	TOTAL STREET,	9	G	
	9	A STATE OF A STATE OF THE STATE				