

CRONOGRAMA TRABAJO TERMINAL 1																				
No.	Actividad	Responsables	Mes 1				Mes 2				Mes 3				Mes 4				Mes 5	
			Semanas				Semanas				Semanas				Semanas				Semanas	
			1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18
1	DISEÑO DEL DOMINIO ESPECÍFICO																			
1.1	Diseñar mecanismo de flexión y extensión																			
1.1.2	Analizar características fisiológicas	EB, AP																		
1.1.3	Seleccionar sensores y actuadores	EB, AP, SM, LR																		
1.1.4	Modelar mecanismo mediante CAD	EB, AP																		
1.1.5	Seleccionar materiales	EB, AP, SM, LR																		
1.2	Diseñar mecanismo de abducción y aducción																			
1.2.1	Analizar características fisiológicas	EB, AP																		
1.2.2	Seleccionar sensores y actuadores	EB, AP, SM, LR																		
1.2.3	Modelar mecanismo mediante CAD	EB, AP																		
1.2.4	Seleccionar materiales	EB, AP, SM, LR																		
1.3	Diseñar la estructura mecánica de la cama																			
1.3.1	Definir medidas de la estructura base	EB, AP, SM, LR																		
1.3.2	Analizar las cargas en la estructura	EB, AP																		
1.3.3	Modelar mecanismo mediante CAD	EB, AP																		
1.3.4	Analizar uniones y sujeciones en la base	EB, AP																		
1.3.5	Seleccionar materiales	EB, AP, SM, LR																		
1.4	Diseñar sistema de seguridad mecánico																			
1.4.1	Analizar las zonas de riesgo	EB, AP																		
1.4.2	Modelar topes mecánicos mediante CAD	EB, AP																		
1.4.3	Seleccionar materiales	EB, AP, SM, LR																		
1.5	Diseñar sistema de energía																			
1.5.1	Seleccionar tipo de alimentación	SM, LR																		
1.5.2	Seleccionar componentes	EB, AP, SM, LR																		
1.5.3	Diseñar circuito eléctrico	SM, LR																		
1.6	Diseñar etapa de control																			
1.6.1	Analizar modelos matemáticos	EB, AP, SM, LR																		
1.6.2	Diseñar modelos dinámicos	SM, LR																		
1.6.3	Definir ecuaciones de movimiento	EB, AP, SM, LR																		
1.7	Diseñar etapa de potencia																			
1.7.1	Seleccionar componentes	EB, AP, SM, LR																		
1.7.2	Desarrollar circuito eléctrico	SM, LR																		
1.8	Diseñar etapa de acondicionamiento																			
1.8.1	Seleccionar componentes	EB, AP, SM, LR																		
1.8.2	Desarrollar circuito eléctrico	SM, LR																		
1.9	Diseñar sistema de seguridad eléctrico																			
1.9.1	Analizar medios de riesgo	SM, LR																		
1.9.2	Seleccionar componentes	EB, AP, SM, LR																		
1.9.3	Desarrollar circuito eléctrico	SM, LR																		
2	Planificar la interfaz de control																			
2.0.1	Seleccionar lenguaje de programación	SM, LR																		
2.0.2	Seleccionar componentes para la interfaz de control	SM, LR																		
3	INTEGRACIÓN Y VALIDACIÓN DE LOS SISTEMAS																			
3.1	Ensamble de los componentes mecánicos	EB, AP, SM, LR																		
3.2	Validación de lo sistemas eléctricos	EB, AP, SM, LR																		
3.3	Validación de los sistemas de seguridad	EB, AP, SM, LR																		
3.4	Validación de los modelos dinámicos	EB, AP, SM, LR																		
3.5	Validación de la interfaz de control	EB, AP, SM, LR																		
3.6	Validación de sistemas de la ortesis robótica	EB, AP, SM, LR																		
4	DOCUMENTACIÓN DEL PROYECTO																			
4.1	Redacción de reporte de TT1	EB,SM,AP,LR																		
5	PRESENTACIÓN DEL PROYECTO																			
5.1	Presentación final del proyecto TT1	EB,SM,AP,LR																		