

# Tapia Casillas Víctor Gabriel

REGISTRO DE AVANCE

**UPZMG**  
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO	TAPIA CASILLAS VÍCTOR GABRIEL				
ASIGNATURA	Dinámica y control de Robots		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito	
RECIBI INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE					
FIRMA DEL ALUMNO	Desarrollar la capacidad en el alumno para obtener, mediante diferentes métodos, las ecuaciones dinámicas de robots manipuladores de cadena cinemática abierta y estrategias de control para que realicen tareas de regulación y seguimiento de trayectorias.				
No. PRACTICA	PRACTICA (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
33.00%	1	EV_2_1_ desarrollo de control teórico			
	2	EV_2_2_ Prototipo de control Robot			
	3	EV_2_3_ Prototipo de Robot			
	4	EV_3_1_PSOC_5LP_Envio_Mensaje ROS			
	5	EV_3_2_Mover_3_GDL_ROS			
	6	EV_3_3_Script_Mover_3_GDL_ROS			
AVANCE	PROYECTO (33%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 0%)
33.00%					
	2	Primer avance	06-feb.		
	3	Segundo avance	06-mar.		
	4	Reporte final	10-abr.		
No DE TAREA	TAREA / ACTIVIDAD (33%)	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
33.00%	1	EV1_1_calculo_de_parametros_de_posición_velocidad_y_aceleración de cuerpos rígidos			
	3	EV_1_2_calculo_de_masa_centro_de_masa_y_el_tensor_de_inercia de cuerpos rígidos			
	5	EV_2_1_Modelo_dinamico_del_comportamiento_del_manipulador mediante la formulacion Newton-Euler			
	7	EV_2_2_Modelo_dinamico_del_comportamiento_del_manipulador mediante la formulacion Euler-Lagrange			
	9				