

Hoja de firmas



UNIVERSIDAD POLITÉCNICA
DE LA ZONA METROPOLITANA DE GUADALAJARA

Nombre: Tapia Casillas Víctor Gabriel

Matricula: 17310953

Grado y grupo: 6°A

Materia: Programación de robots industriales

REGISTRO DE AVANCE

UPZMG
ACADEMIA DE ELECTRÓNICA

NOMBRE ALUMNO		Victor Gabriel Tapia Cosillas				
ASIGNATURA		Programación de Robots Industriales		NOMBRE PROFESOR	Carlos Enrique Morán Garabito	
RECIBÍ INFORMACIÓN AL INICIO DEL CUATRIMESTRE SOBRE EVALUACIÓN Y REGLAS DE CLASE						
FIRMA DEL ALUMNO		El alumno programará robots industriales mediante lenguajes, entornos de programación y procesos de configuración, para su integración en procesos industriales.				
Firma: <i>Victor Tapia</i>						
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_2_manipulador industrial de robots en modo manual	30/05/19	31/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	2	EV_2_3_programación manual de un robot	17/06/19	17/06/19	<i>[Firma]</i>	100
	3	EV_3_2_Programar trayectorias de robots industriales				
	4	EV_3_2_programación manual de un robot				
	5	EV_3_4_simulación de una rutina	18/07/19		<i>[Firma]</i>	100
	6	EV_4_2_Programar rutinas de interacción del robot con sistemas	18/07/19		<i>[Firma]</i>	100
AVANCE		PROYECTO (34%)	FECHA DE ENTREGA PROGRAMADA	FECHA DE ENTREGA REPORTE	FIRMA DE ENTREGA	ENTREGA EN TIEMPO (100%, 50%, 0%)
17.00%	1	Definición del tema	13-may	13/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	2	Primer avance	20-may	20/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	3	Segundo avance	25-jun	25/06/19	<i>[Firma]</i>	100
	4	Reporte final	08-ago	14/08/19	<i>[Firma]</i>	ya que! 100
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	EV_1_1 morfología de los robots industriales		09/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	2	EV_1_2 Seleccionar tipo de robot y sus periféricos de acuerdo a su aplicación, morfología, control y carga de trabajo		1/07/19	<i>[Firma]</i>	100
	3	EV_1_3 celda integrada en un sistema de manufactura		23/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	4	EV_2_1 modos de movimiento de robots		23/05/19	<i>[Firma]</i>	100
	5	EV_3_1 Identificar las fallas en robots industriales		1/07/19	<i>[Firma]</i>	100
	6	EV_3_3 los sistemas de referencia: coordenadas cartesianas (XYZ User) eje por eje (Joint), Herramienta (Tool) y Universal (World) en la programación de trayectorias de robots				
	7	EV_4_1 Identificar las interfaces de salida de robots industriales		1/07/19	<i>[Firma]</i>	100
	8	EV_4_3 celda de manufactura con robot industrial				
9						

Lunes 22/07/19 Martes 23/07/19