



ACTA DE AVANCE DE TESIS I

Siendo las 10:00 hrs. del día 15 de Diciembre del año 2008 en el Auditorio Albert Einstein
el alumno de la MAESTRÍA EN CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN

XOCHITL HERNÁNDEZ VELÁZQUEZ

Presentó su avance de tesis I titulada:

"Planificación de movimientos para robots humanoides"

Dirigida por: **Dr. Abraham Sánchez López**

Después de escuchar la presentación del alumno (a) y haber respondido las preguntas realizadas por el Comité Tutorial se hacen las siguientes observaciones

Indicar % de conclusión del Marco Teórico y Análisis

Presentar su

cronograma

OTORGÁNDOLE LAS SIGUIENTES CALIFICACIONES:

COMITÉ TUTORIAL

Nombre	Firma	Calificación
Dra Lourdes Sandoval Solís		<u>10 (diez)</u>
Dr. Pedro Gracia Juárez		<u>10 (diez)</u>
Dr. Manuel Martín Ortíz		<u>10 (diez)</u>
Dr Abraham Sánchez López		<u>10 (diez)</u>

CALIFICACIÓN FINAL 10 (DIEZ)



ACTA DE AVANCE DE TESIS 2

Siendo las 10:00 hrs. del día 12 de Mayo del año 2009 en el Auditorio Albert Einstein
el alumno de la MAESTRÍA EN CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN

XOCHITL HERNÁNDEZ VELÁZQUEZ

Presentó su segundo avance de tesis I titulada:

"Planificación de movimientos para robots humanoides"

Dirigida por: **Dr. Abraham Sánchez López**

Después de escuchar la presentación del alumno (a) y haber respondido las preguntas realizadas por el Comité Tutorial se hacen las siguientes observaciones

Para este _____ avance el alumno debe tener concluido:

- 1.- El diseño a un 100% SI NO
- 2.- Implementación entre un 30% y 50% 70%

Presentar avances el 15 de Julio.

OTORGÁNDOLE LAS SIGUIENTES CALIFICACIONES:

COMITÉ TUTORIAL

Nombre	Firma	Calificación
Dra Lourdes Sandoval Solís		<u>10</u>
Dr. Pedro Gracia Juárez		<u>10</u>
Dr. Manuel Martín Ortiz		<u>10</u>
Dr Abraham Sánchez López		<u>10</u>

CALIFICACIÓN FINAL 10 (DIEZ)



ACTA DE AVANCE DE TESIS 3

Siendo las 11:00 hrs. del día 27 de Agosto del año 2009 en el Auditorio Albert Einstein
el alumno de la MAESTRÍA EN CIENCIAS DE LA COMPUTACIÓN

XOCHITL HERNÁNDEZ VELÁZQUEZ

Presentó su tercer avance de tesis titulada:

"Planificación de movimientos para robots humanoides"

Dirigida por: **Dr. Abraham Sánchez López**

Después de escuchar la presentación del alumno (a) y haber respondido las preguntas realizadas por el Comité Tutorial se hacen las siguientes observaciones

Para este avance el alumno debe tener concluido: **TODO EL TRABAJO**

Experimentar que el método directo es
equivalente a los métodos indirectos

OTORGÁNDOLE LAS SIGUIENTES CALIFICACIONES:

COMITÉ TUTORIAL

Nombre	Firma	Calificación
Dra Lourdes Sandoval Solís		<u>10</u>
Dr. Pedro Gracia Juárez		<u>10.</u>
Dr. Manuel Martín Ortiz		<u>10</u>
Dr Abraham Sánchez López		<u>10</u>
CALIFICACIÓN FINAL	<u>10 (DIEZ)</u>	