



Adenda

Criterios académicos de adaptación del formato presencial al formato no presencial de la docencia motivados por la situación y evolución del COVID-19

TITULACIÓN	Grado en Ingeniería en Tecnología Industriales
ASIGNATURA	Mecánica de Robots
CÓDIGO	21715061
COORDINACIÓN	Francisco Fernández Zacarías
Nº DE CRÉDITOS	6.0

SISTEMAS DE EVALUACIÓN DE ADQUISIÓN DE COMPETENCIAS			
SISTEMA INICIAL	Ponderación	SISTEMA UTILIZADO (B)	Ponderación
Asistencia a Clase	10%	Examen final a través de cuestionarios en Campus Virtual.	100%
Trabajo y exposición oral obligatorios	20%		
Examen Oral o escrito	70%		

TUTORIAS	Las tutorías inicialmente presenciales se atenderán a través de campus virtual en el horario oficial de tutoría programado durante del curso, podrán ser individual o colectivas. Otra fórmula telemática para atender dudas y consultas, tanto colectivas como individuales, fuera del horario oficial: foro de tutorías electrónicas.
REVISIÓN DE CALIFICACIONES	La comunicación de las calificaciones se realizará mediante las pre-actas. Para las revisiones de las calificaciones se habilitarán 3 días laborables y se realizarán mediante reunión virtual individual a través de BigBlueButton o Google Meet. Se abrirá una consulta en Campus Virtual con petición por parte del alumno de día y hora preferente.

(B) Indicar:

- Modificaciones en la modalidad y contenido de la evaluación.
- Variaciones en la ponderación en los sistemas inicialmente propuestos si se mantienen.
- Ponderación de los nuevos sistemas de evaluación propuestos.

Código Seguro de verificación: 4x4tCWvtX3uvVw9NEPqE5A==. Permite la verificación de la integridad de una copia de este documento electrónico en la dirección: <https://verificarfirma.uca.es>
Este documento incorpora firma electrónica reconocida de acuerdo a la Ley 59/2003, de 19 de diciembre, de firma electrónica.

FIRMADO POR	VICTOR PEREZ FERNANDEZ	FECHA	04/05/2020
	JUAN JOSE DOMINGUEZ JIMENEZ		
ID. FIRMA	angus.uca.es	PÁGINA	1/1
	4x4tCWvtX3uvVw9NEPqE5A==		



4x4tCWvtX3uvVw9NEPqE5A==