

## Treball final de grau

**Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica**

**Títol: Actualització del robot Pioneer 2-DX amb MyRIO**

**Document:** 3. Estat d'amidaments

**Alumne:** Lluís Teixidor Arguimbau

**Director/Tutor:** Bianca M. Innocenti Badano  
**Departament:** Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica  
**Àrea:** ESA

**Convocatòria** (mes/any): Setembre/2015

## ÍNDEX

1	PLATAFORMA .....	2
2	DISSENY DELS CONTROLADORS.....	3

**1 PLATAFORMA**

Descripció	Quantitat
Robot Pioneer 2DX	1,00
Placa de desenvolupament NI MyRio	1,00
Regulador DC-DC PM30-12S12	1,00
Kit de cables de connexió	1,00
Programa NI Labview	1,00
Hores enginyer tècnic	80,00

## 2 DISSENY DELS CONTROLADORS

Descripció	Quantitat
Hores enginyer tècnic	220,00

Lluís Teixidor Arguimbau

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 1 de Setembre de 2015