

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Control de moviment del robot BIGBOT de rescat amb sistema ROS en grans espais exteriors

Document: 4. Pressupost

Alumne: Alex Martín Rio

Tutor: Albert Figueras Coma

Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrónica i Automàtica

Àrea: Enginyeria de Sistemes i Automàtica

Convocatòria (mes/any): juny/2016

ÍNDIX

1. PREUS UNITARIS.....	2
1.1 Treball	2
2. PRESSUPOSTOS PARCIAIS.....	3
2.1 Programació	3
2.2 Assajos.....	3
2.3 Comprovació	3
3. PRESSUPOST TOTAL	4
A. COST DEL PROJECTE.....	5

1. PREUS UNITARIS

1.1 Treball

Descripció	Preu hores (€)
Hores enginyer tècnic	40,00

2. PRESSUPOSTOS PARCIAIS

2.1 Programació

Descripció	Quantitat	Preu unitat (€)	Preu total (€)
Hores enginyer tècnic	20,00	40,00	800,00

Subtotal	800,00		
-----------------	--------	--	--

2.2 Assajos

Descripció	Quantitat	Preu unitat (€)	Preu total (€)
Hores enginyer tècnic	90,00	40,00	3.600,00

Subtotal	3.600,00		
-----------------	----------	--	--

2.3 Comprovació

Descripció	Quantitat	Preu unitat (€)	Preu total (€)
Hores enginyer tècnic	4,00	40,00	160,00

Subtotal	160,00		
-----------------	--------	--	--

3. PRESSUPOST TOTAL

Descripció	Preu (€)
Disseny	800,00
Assajos	3.600,00
Comprovació	160,00
Base imposable	4.560,00
IVA(21%)	957,60
TOTAL	5.517,60

Alex Martin Rio

Enginyer Electrònic Industrial i Automàtic

Girona, 6 de juny del 2016

A. COST DEL PROJECTE

Descripció	Quantitat	Preu unitat (€)	Preu total (€)
h enginyer tècnic	35,00	40,00	1.400,00

Subtotal			1.400,00
-----------------	--	--	----------