

## 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:** 3. Estat d'amidaments

**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. PROGRAMACIÓ.....	2
2. ASSAJOS .....	3
3. COMPROVACIÓ.....	4

## 1. PROGRAMACIÓ

Descripció	Quantitat
Hores enginyer tècnic	20,00

## 2. ASSAJOS

Descripció	Quantitat
Hores enginyer tècnic	90,00

### 3. COMPROVACIÓ

Descripció	Quantitat
Hores enginyer tècnic	4,00

Alex Martin Rio

Enginyer Electrònic Industrial i Automàtic

Girona, 6 de juny del 2016