

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: 2. Plec de condicions

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. INTRODUCCIÓ.....	2
1.1 Objecte del plec.....	2
1.2 Documents contractuals i informatius	2
1.3 Compatibilitat entre documents	2
2. DISPOSICIONS TÈCNIQUES	3
3. CONDICIONS TÈCNIQUES	4
4. DISPOSICIONS GENERALS.....	5
4.1. Administratives	5
4.2. Legals.....	5

1. INTRODUCCIÓ

El present document conté les condicions generals i les especificacions particulars a les que s'haurà d'ajustar l'elaboració i execució del present projecte.

1.1 Objecte del plec

Aquest document té com a objecte donar tota la informació referent a l'execució del projecte, fixar les disposicions tècniques, condicions tècniques i disposicions generals. Tota la informació que apareix en aquest document és imprescindible per a l'elaboració correcta del projecte.

En cas de no complir les normes i especificacions que s'indiquen dins el projecte, l'enginyer dissenyador del projecte no es farà càrrec dels problemes que puguin aparèixer.

1.2 Documents contractuals i informatius

Tots els documents d'aquests projecte són contractuals. La memòria, l'estat d'amidaments, el pressupost i el plec de condicions. Tots aquests documents estan firmats pel seu autor.

1.3 Compatibilitat entre documents

En cas d'haver-hi discrepàncies entre documents prevaldran els valor que s'especifiquin al document de la Memòria, en el cas que en la memòria no s'especifiqui el document de referència serà aquest plec de condicions.

Els valors de l'estat d'amidaments i pressupost no prevaldran a menys que no s'especifiqui a la memòria o al plec de condicions.

2. DISPOSICIONS TÈCNIQUES

Com que el producte és un programa informàtic fet amb MATLAB 7.8.0, sent un programa de computació numèrica, amb ROS juntament amb LINUX, que son programes que executen comandes i scripts en C++ no hi ha disposicions tècniques.

3. CONDICIONS TÈCNIQUES

Com que el producte és un programa informàtic i un estudi teòric amb assajos no hi ha condicions tècniques ni de caràcter material, ni de fabricació ni tampoc de muntatge.

4. DISPOSICIONS GENERALS

4.1. Administratives

El pagaments es farà efectiu a través de gir bancari en un termini de 30 dies a un número de compta prèviament facilitat per el client. No serà possible el pagament fraccionat.

4.2. Legals

Aquest producte, en cas que segueixi totes les especificacions aquí recollides, té un any de garantia a partir del dia d'acceptació.

Qualsevol canvi, o manipulació a tot el que s'ha especificat anteriorment invalidarà automàticament aquesta garantia.

Alex Martín Rio

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 6 de juny del 2016