

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Seguiment de les evolucions d'un gos ensinistrat per part d'un drone per a l'optimització d'operacions de rescat

Document: 3. ESTAT D'AMIDAMENTS

Alumne: Robert Gifreu Pons

Tutor: Xavier Cufi Soler

Departament: Arquitectura i Tecnologia de Coputadors

Àrea: Arquitectura i Tecnologia de Coputadors

Convocatòria (mes/any) setembre / 2016

Índex

1. Recerca.....	2
2. Programació.....	3
3. Drone	4
4. Sensors.....	5
5. Complements	6
7. Posada en funcionament.....	7

1. Recerca

Descripció	Quantitat
Hores Enginyer tècnic	80,00

2. Programació

Descripció	Quantitat
Hores Enginyer tècnic	60,00

3. Drone

Descripció	Quantitat
Dron programmable – Matrice100	1,00
Bateries - TB47D	4,00
Bahia expansió	1,00
Compartiment extra bateria	1,00
Protector hélix	1,00
Kit Hélix de carbono	2,00

4. Sensors

Descripció	Quantitat
Sistema de guia visual - Guidance	1,00
Camara + Estabilitzador – Zenmuse X3	1,00
Kit instal·lació gimball	1,00

5. Complements

Descripció	Quantitat
Tablet control	1,00
Targeta SD	1,00
Assegurança Responsabilitat Civil	1,00
Matrice 100 – UART Cable	2,00
UART-USB Converter	1,00

6. Posada en funcionament

Descripció	Quantitat
Hores Enginyer tècnic	30,00

Robert Gifreu Pons

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 30 agost de 2016