

## Treball final de grau

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

**Títol:** Control de maniobres d'un robot mòbil

**Document:** 4. Estat d'amidaments

**Alumne:** Narcís Casellas Arbat

**Tutor:** Lluís Pacheco

**Departament:** Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

**Àrea:** ESA

**Convocatòria (mes/any):** gener/2016

## ÍNDEX

1.	MUNTATGE .....	2
2.	MECANITZAT .....	3
3.	PROGRAMACIÓ .....	4
4.	DISSENY DE L'APLICACIÓ ANDROID .....	5
5.	COMPROVACIÓ .....	6

**1. MUNTATGE**

Descripció	Quantitat
Arduino UNO	1,00
Placa de baquelita 77x90mm	1,00
Pila 9v	1,00
Bluetooth HC-05	1,00
Connector jack	1,00
Resistència 4,7k 0,25W 5%	1,00
Potenciòmetre 1k $\Omega$ 0,25W 5%	1,00
Tira 40 pins femella 2,54mm	1,00
Tira 40 pins mascle 2,54mm	2,00
h Oficial de primera	4,00

**2. MECANITZAT**

Descripció	Quantitat
Brida metàl·lica AM59	1,00
Cargol allen M5x50mm.	1,00
Espàrrec allen M1,5x3mm	1,00
Planxa d'acer 50x100mm	1,00
Planxa d'acer 150x350mm	1,00
Motor DC reductor EMG30	1,00
Pinyó z-24	1,00
Elevadors aïllants M3x15mm	4,00
Cotxe Subaru Imprezza 2WD RTR	1,00
h Oficial de segona	5,00

### 3. PROGRAMACIÓ

Descripció	Quantitat
h Enginyer tècnic	50,00

**4. DISSENY DE L'APLICACIÓ ANDROID**

<b>Descripció</b>	<b>Quantitat</b>
Llicència Aplicació Android	1,00
h Enginyer tècnic	15,00

**5. COMPROVACIÓ**

Descripció	Quantitat
h Enginyer tècnic	5,00

Narcís Casellas Arbat

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 27 de novembre de 2015