

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Control de maniobres d'un robot mòbil

Document: 2. Plànols

Alumne: Narcís Casellas Arbat

Tutor: Lluís Pacheco

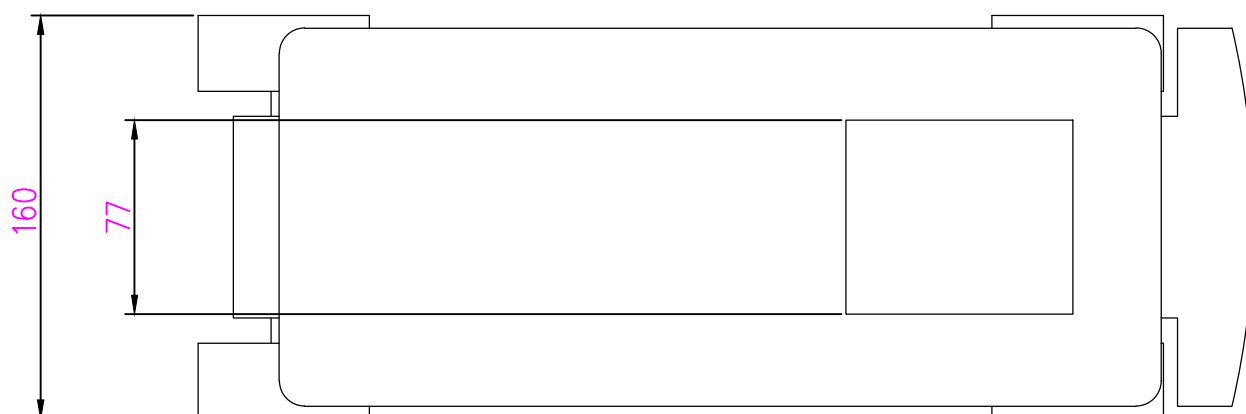
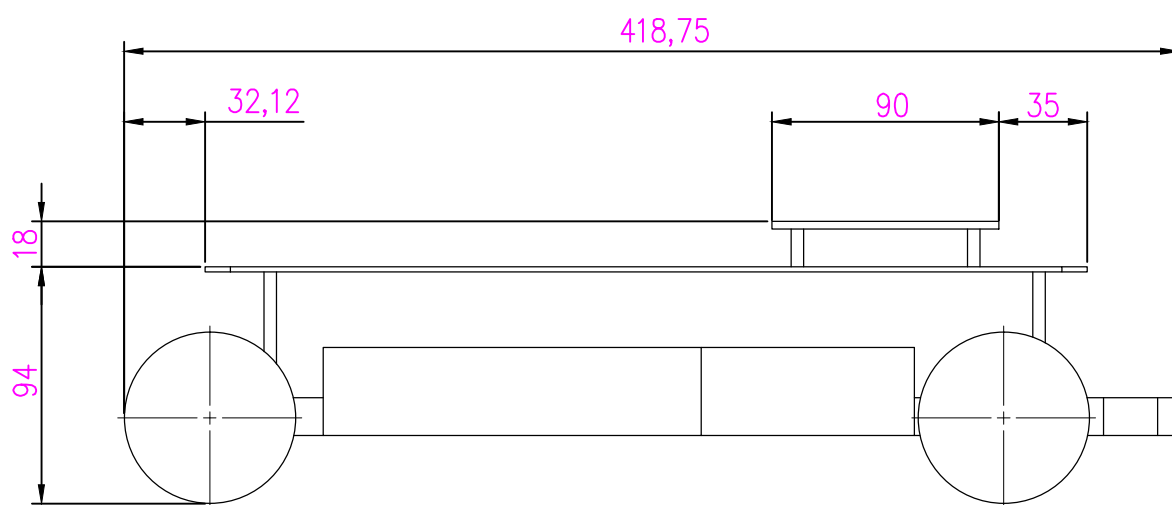
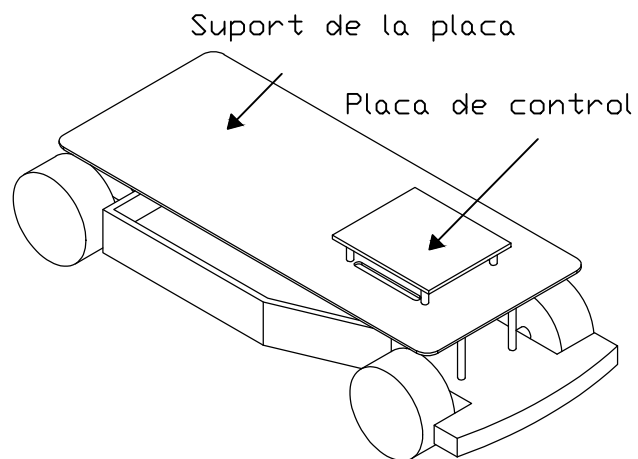
Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica


Àrea: ESA

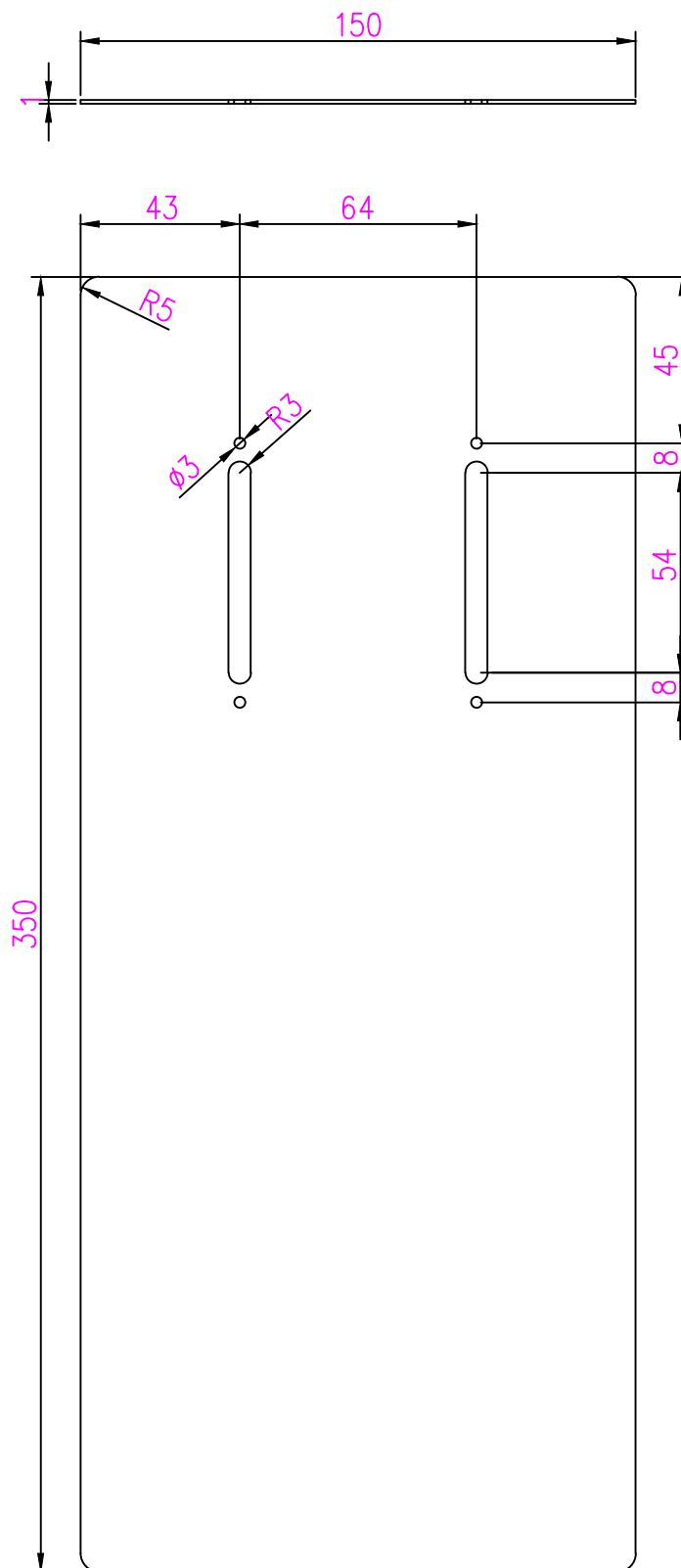
Convocatòria (mes/any): gener/2016


ÍNDEX

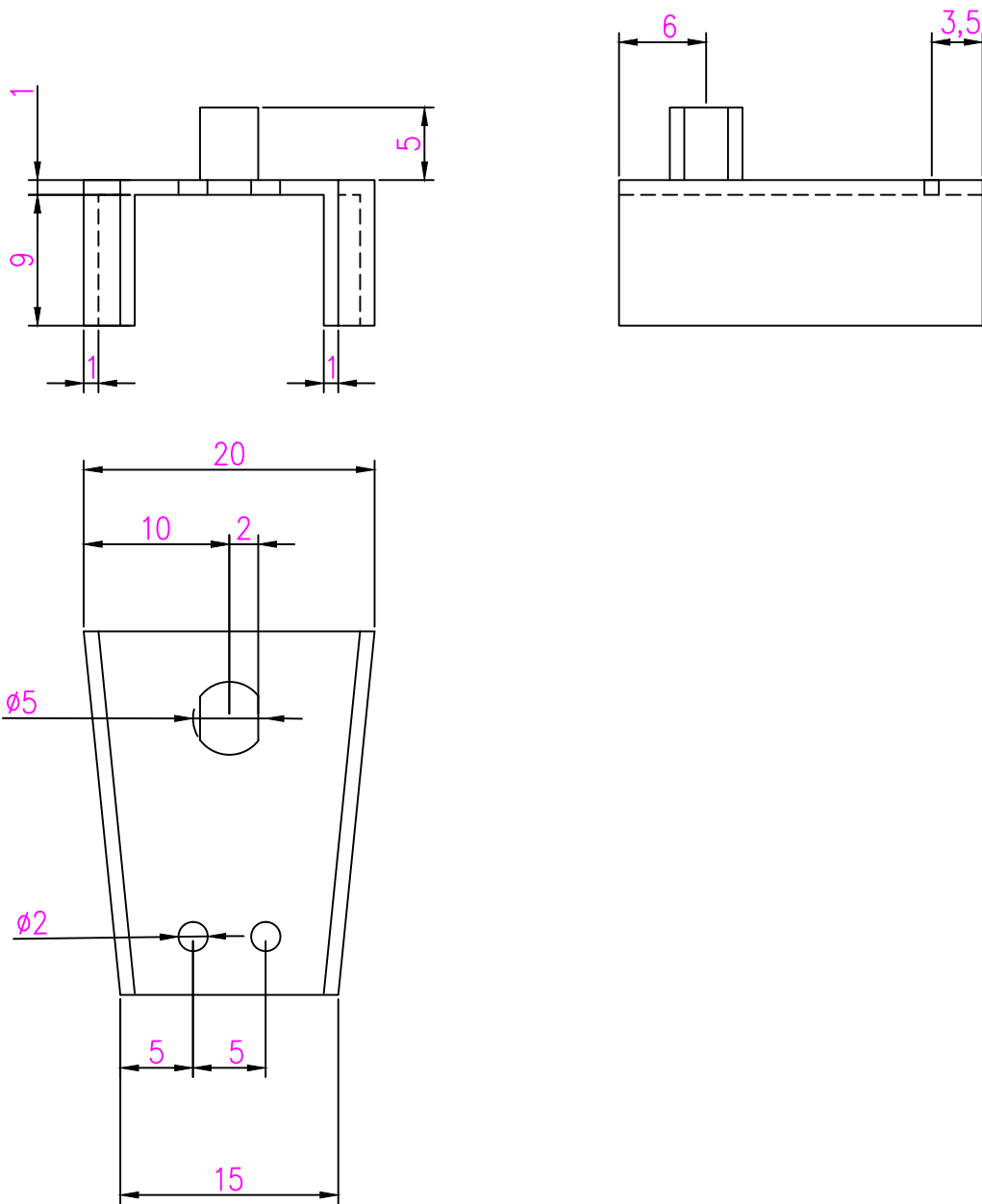
1. ENSAMBLATGE COTXE RC
2. SUPORT PLACA DE CONTROL
3. PEÇA SERVO DIRECCIÓ
4. ESQUEMÀ ELECTRÒNIC
5. PLACA DE CONTROL



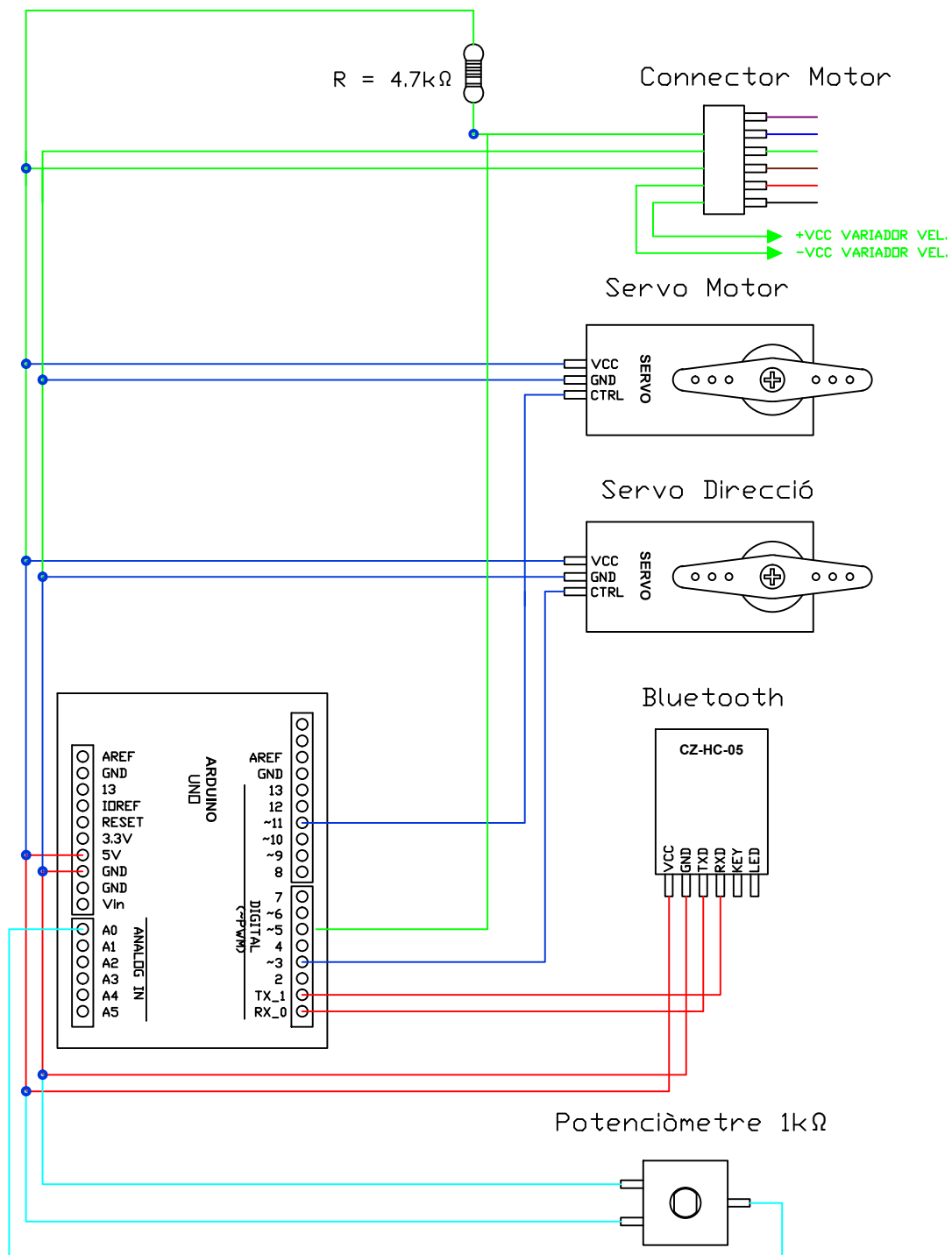
	Data	Nom	Signatura	 Universitat de Girona Escola Politècnica Superior	
Dibuixat	29/12/15	N.Casellas			
Compro.	29/12/15	N.Casellas			
Escala 1/3	ENSAMBLATGE COTXE RC				Nº plànol 1
					Substitueix a:
					Especialitat GEEIA



	Data	Nom	Signatura	 Universitat de Girona Escola Politècnica Superior
Dibuixat	29/12/15	N.Casellas		
Compro.	29/12/15	N.Casellas		
Escala	SUPORT DE LA PLACA DE CONTROL			Nº plànol 2
1/2				Substitueix a:
				Especialitat GEEIA




	Data	Nom	Signatura	 Universitat de Girona Escola Politècnica Superior
Dibuixat	29/12/15	N.Casellas		
Compro.	29/12/15	N.Casellas		
Escala 2/1	PEÇA SERVO DIRECCIÓ			Nº plànol 3
				Substitueix a:
				Especialitat GEEIA



Llegenda cablejat:

- Bluetooth
- Servos
- Potenciòmetre
- Connector motor

	Data	Nom	Signatura
Dibuixat	29/12/15	N.Casellas	
Compro.	29/12/15	N.Casellas	


Universitat de Girona
Escola Politècnica Superior

Escala
S/E

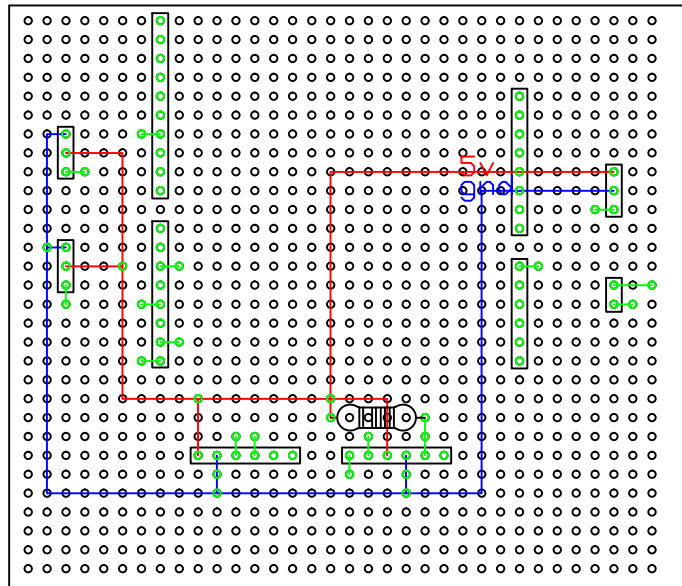
ESQUEMA ELECTRÒNIC

Nº plànol 4

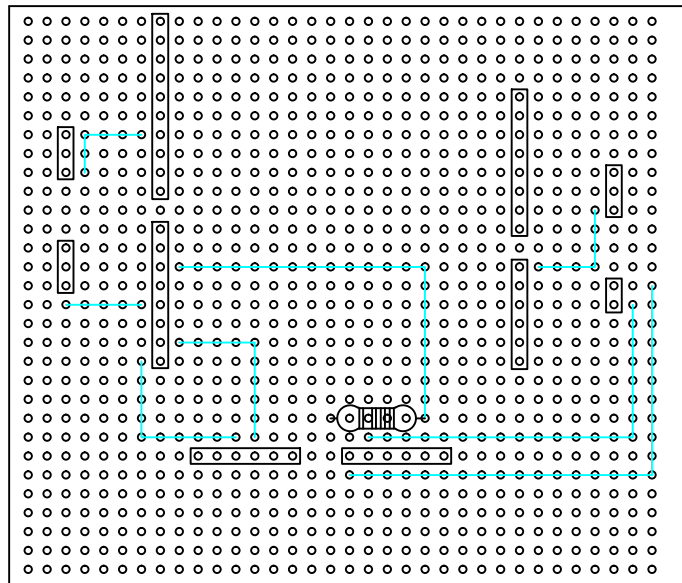
Substitueix a:

Especialitat GEEIA

Cara inferior




Cara Superior



Llegenda cablejat:

- Postiu (5V)
- Negatiu (GND)
- Senyals de control
- Soldadures

	Data	Nom	Signatura		
Dibuixat	29/12/15	N.Casellas			
Compro.	29/12/15	N.Casellas			
Escala	PLACA DE CONTROL				Nº plànol 5
S/E					Substitueix a:
					Especialitat GEEIA