



EPS

Escola Politècnica

UdG

Superior

Projecte/Treball Fi de Carrera

Estudi: Enginyeria Tècn. Ind. Electrònica Ind. Pla 2002

Títol: Integració de la posició GPS per fer el control del moviment d'un robot

Document: 2.Plànols

Alumne: Eloi Cortada Vallicrosa

Director/Tutor: Santi Esteva

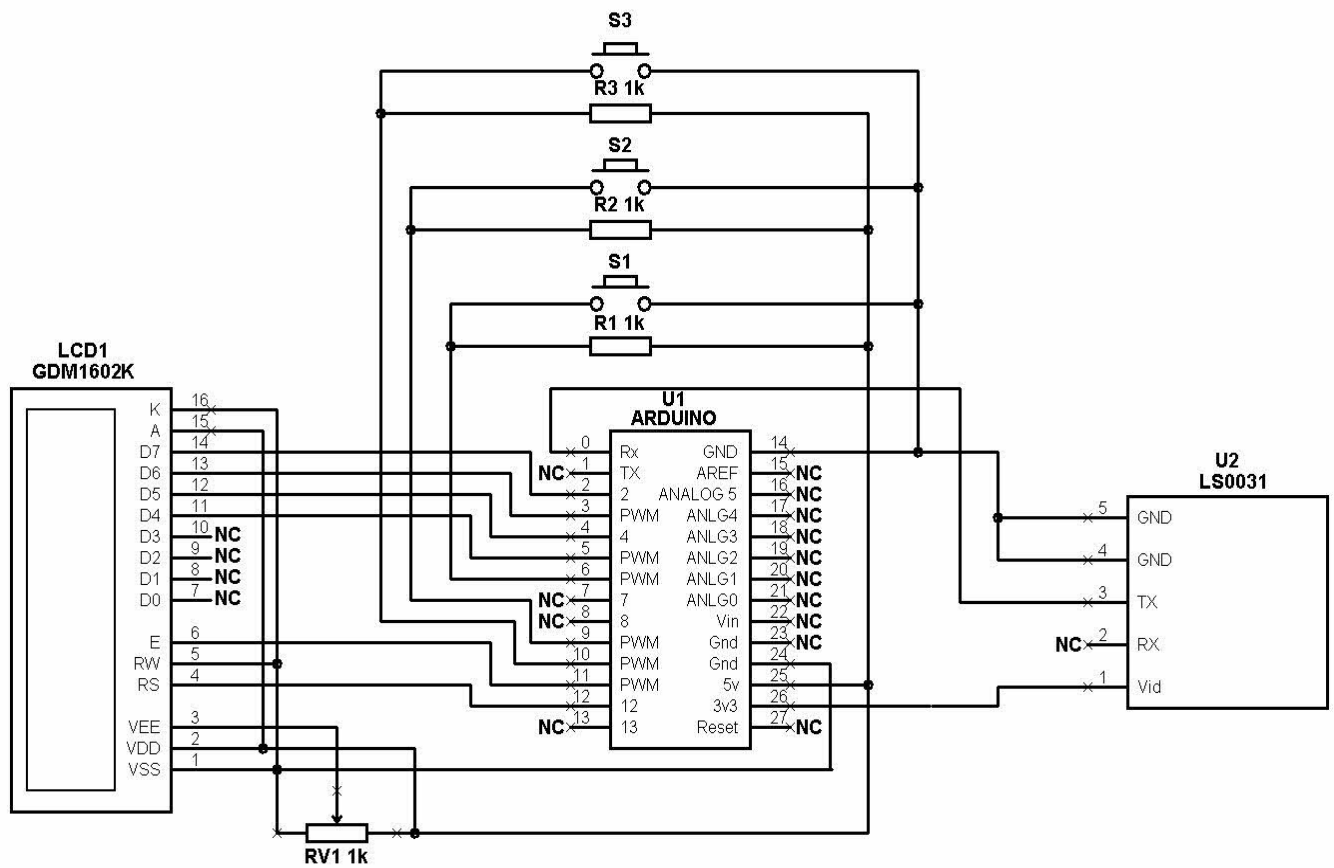
Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica


Àrea: ESA

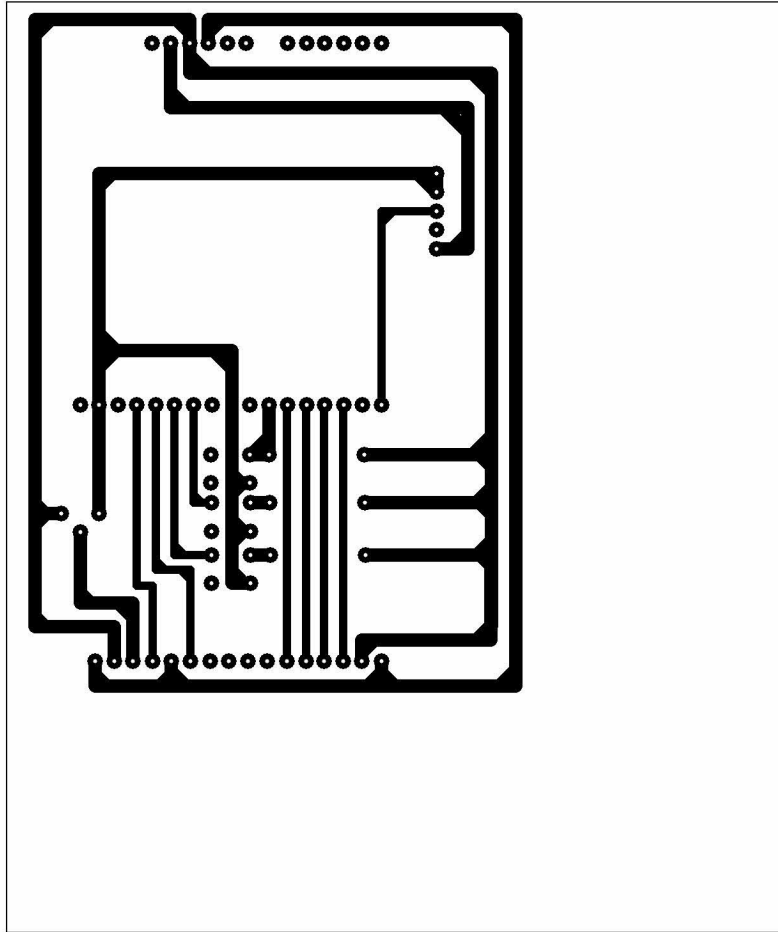
Convocatòria (mes/any): setembre/2012


Índex

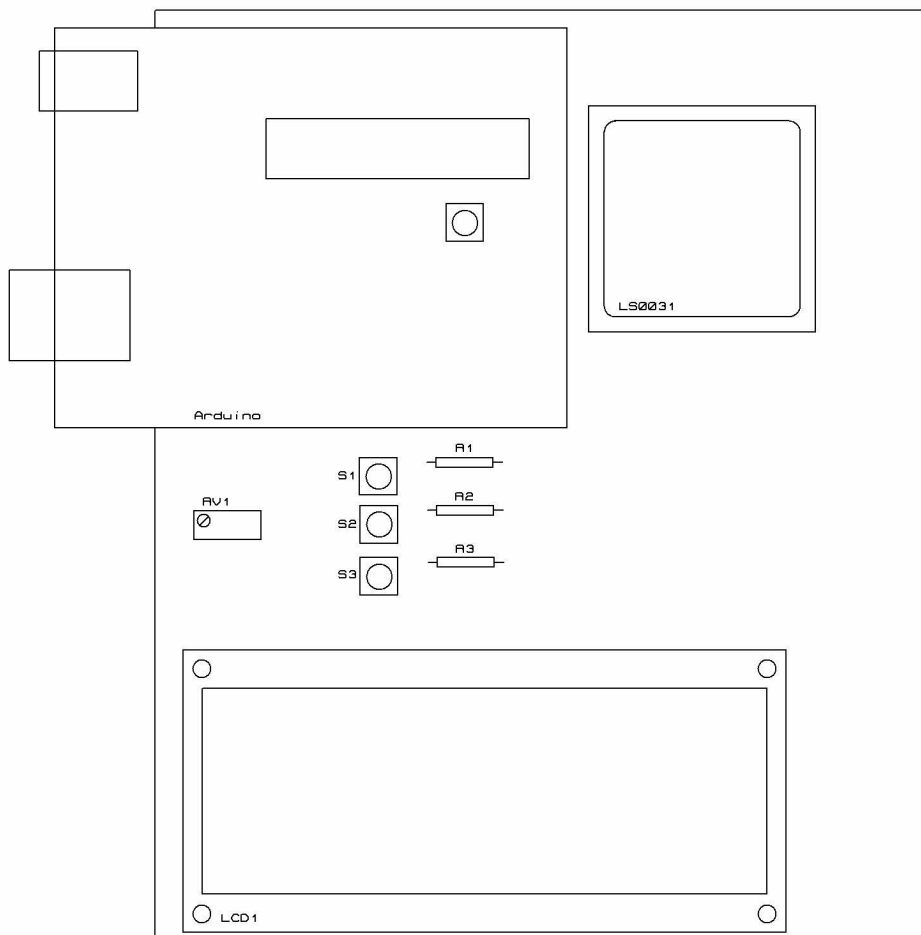
1. Esquema elèctric mesurador.
2. PCB mesurador.
3. Components mesurador.




	Data	Nom	Signatura	 UdG	Escola politècnica Superior
Dibuixat	19/07/12	E.Cortada			
Compro.	19/07/12	E.Cortada			
Escala S.E.	ESQUEMA ELÈCTRIC MESURADOR			N° plànol 1	Substitueix a:
				Especialitat ETIEI	



	Data	Nom	Signatura	 UdG	Escola politècnica Superior
Dibuixat	19/07/12	E.Cortada			
Compro.	19/07/12	E.Cortada			
Escala 1/1	PCB MESURADOR			N° plànol 2	Substitueix a:
				Especialitat ETIEI	



	Data	Nom	Signatura	 UdG Escola politècnica Superior
Dibuixat	19/07/12	E.Cortada		
Compro.	19/07/12	E.Cortada		
Escala 1/1	COMPONENTS MESURADOR			N° plànol 3 Substitueix a: Especialitat ETIEI