



EPS

Escola Politècnica

UdG

Superior

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Implementació d'arquitectura ROS al robot BigBot

Document: 2. Plànols

Alumne: Jordi Hortal Garí

Director/Tutor: Albert Figueres i Xavier Cufí

Departament: EEEA / ATC

Àrea: ESA / ATC

Convocatòria (mes/any): Setembre 2014

Índex

1 ALIMENTACIÓ BIGBOT

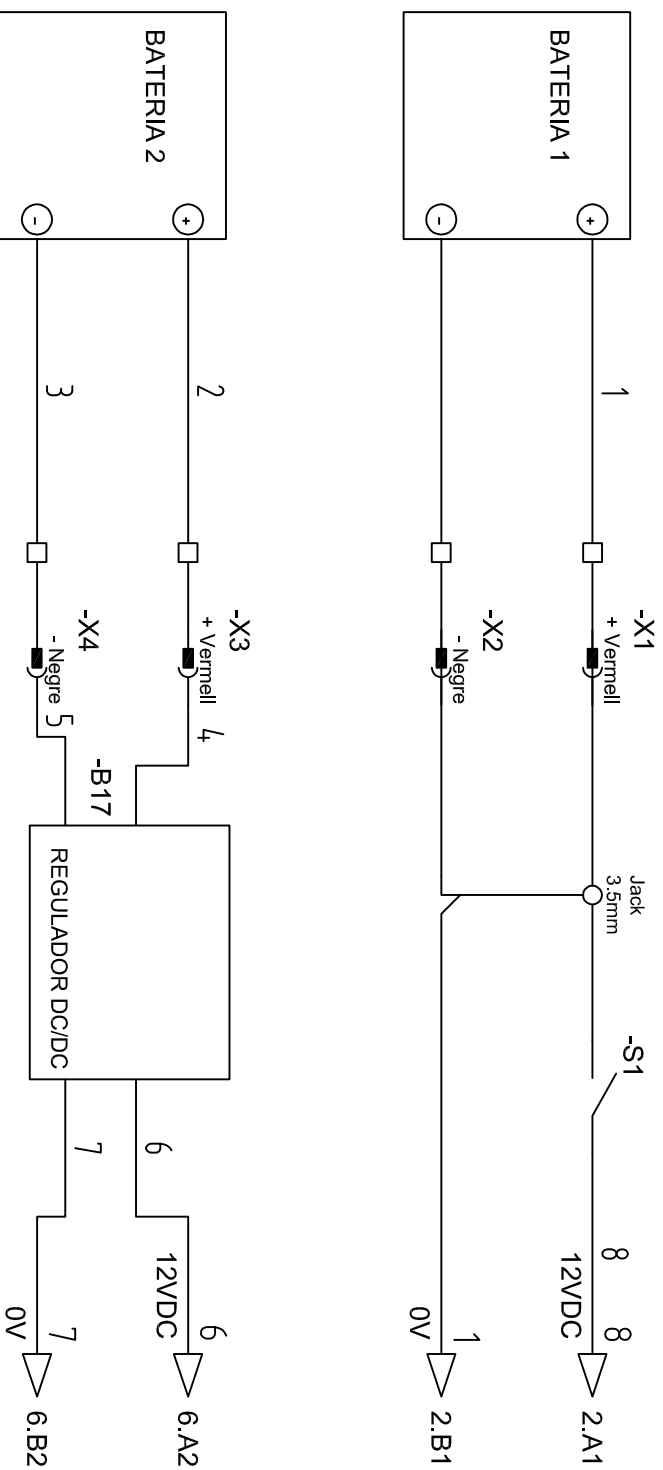
2 PLACA DE CONTROL


3 ENCÒDERS

4 SONDES HALL

5 MOTORS

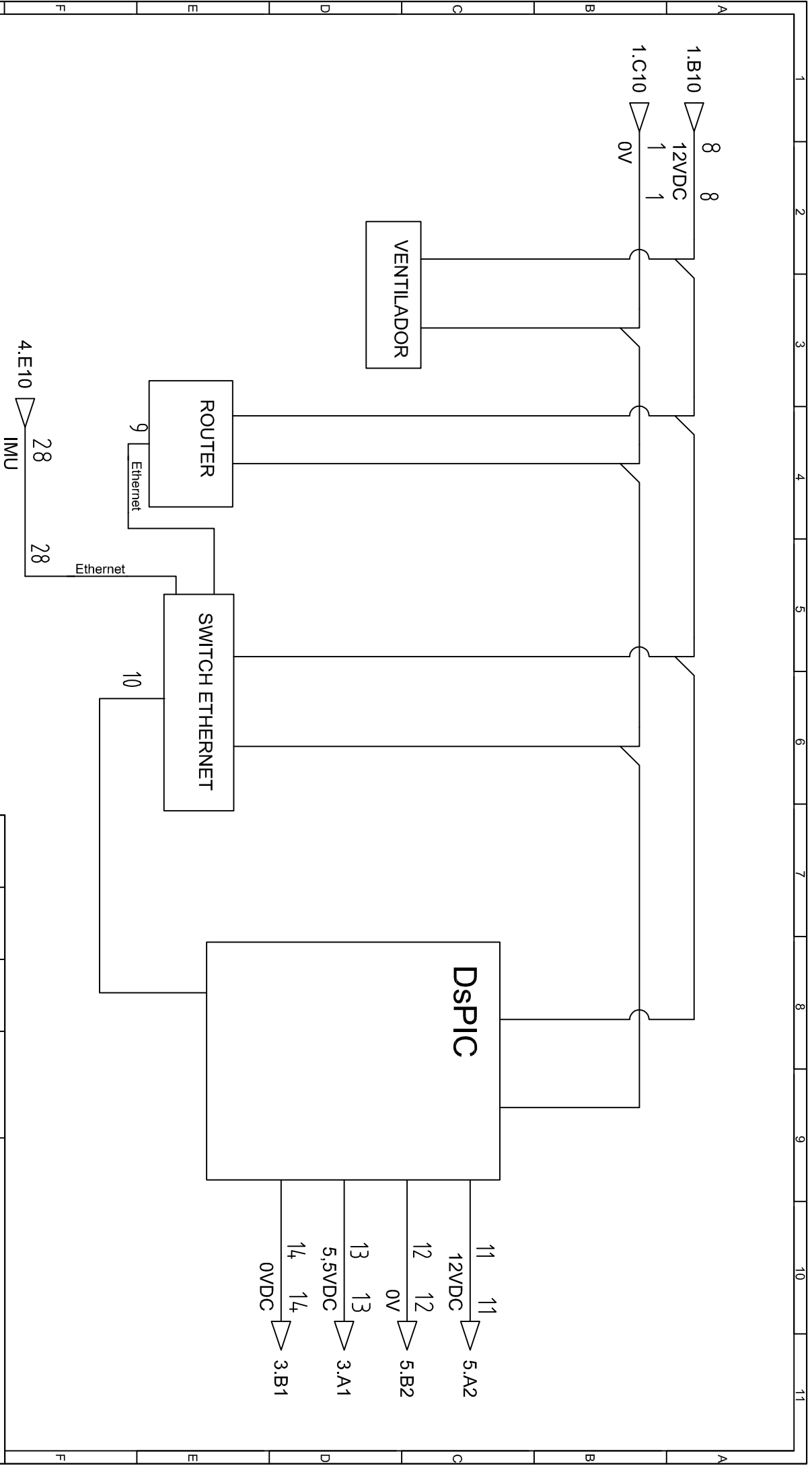
6 PLACA PC




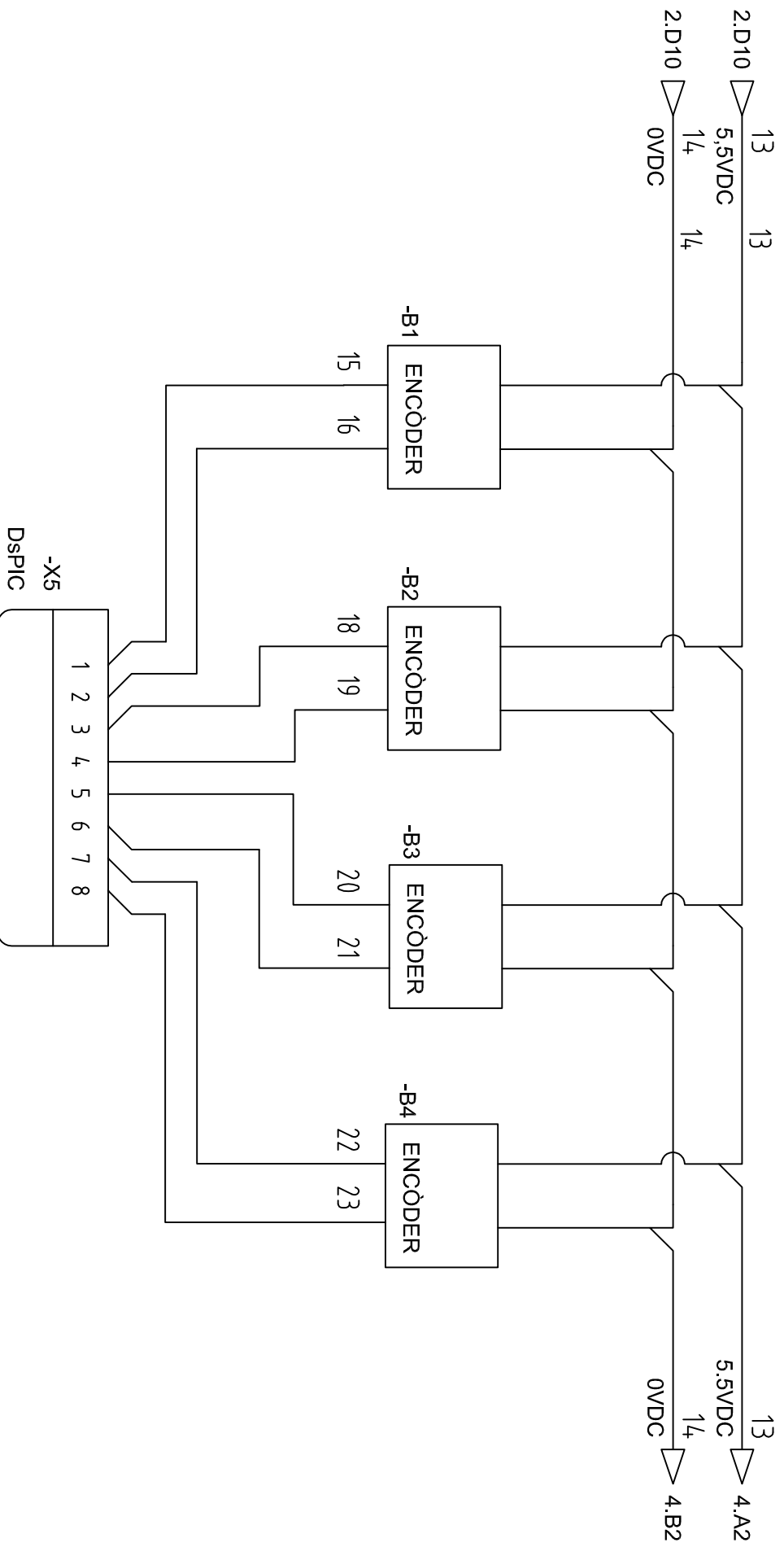
Escala S:E		Data	Nom	Firma	 Escola politècnica Superior
Dibuixat	22/07/2014	J.J.Hortal			
Compro.	22/07/2014	J.J.Hortal			
UdG					


ALIMENTACIÓ BIGBOT

Nº plànol 1
 Substitueix a:
 Especialitat GEEIA



Escala		Data		Nom		Firma	
S:E		23/07/2014		J.Hortal			
Compro.		23/07/2014		J.Hortal			
						 UdG	
PLACA DE CONTROL							
Nº plànol		Escola politècnica Superior		2			
Substitueix a:		Especialitat		GEEIA			

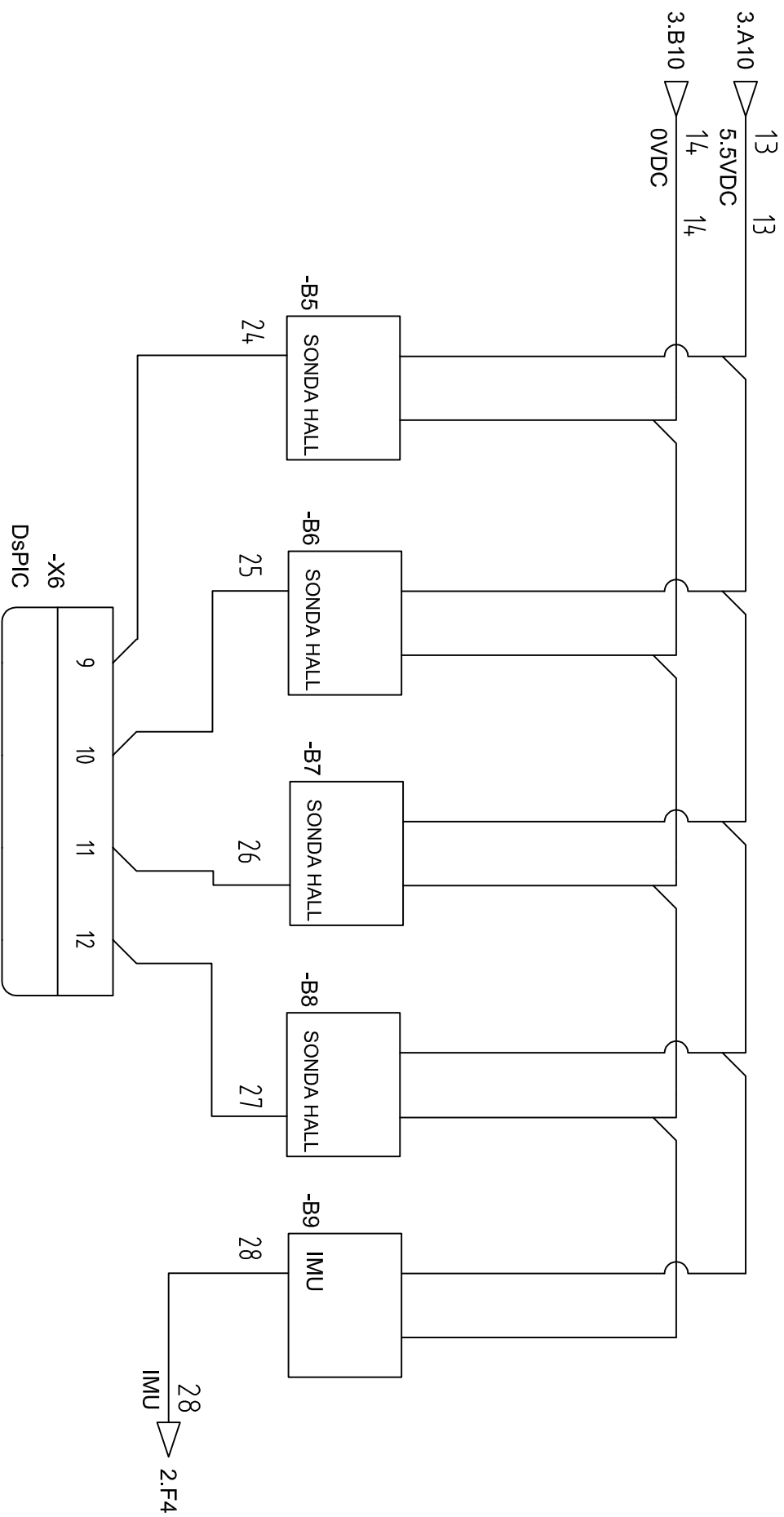


Escala	S.I.E		
Dibutxat	22/08/2014	J.Hortal	
Compro.	25/08/2014	J.Hortal	
Data		Nom	Firma
			
			Escola politècnica Superior
Nº plànol	3		
Substitueix a:			
Especialitat	GEEIA		

ENCÒDERS

Escola politècnica Superior

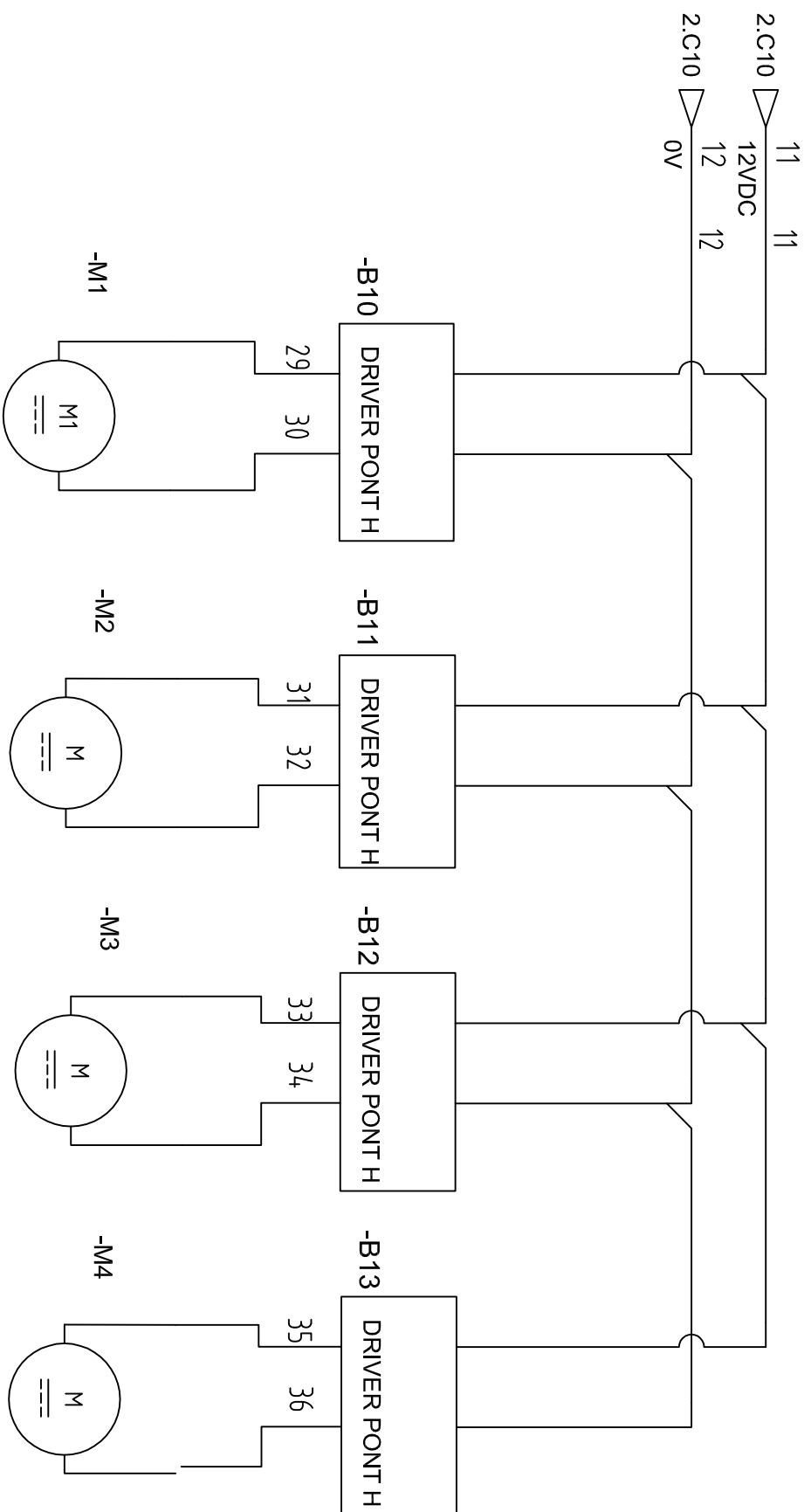
Grid coordinates: G, F, E, D, C, B, A (vertical); 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11 (horizontal)



Escala S.I.E		Escuela politècnica Superior	
Dibuixat	25/08/2014	J.J.Hortal	
Compro.	25/08/2014	J.J.Hortal	

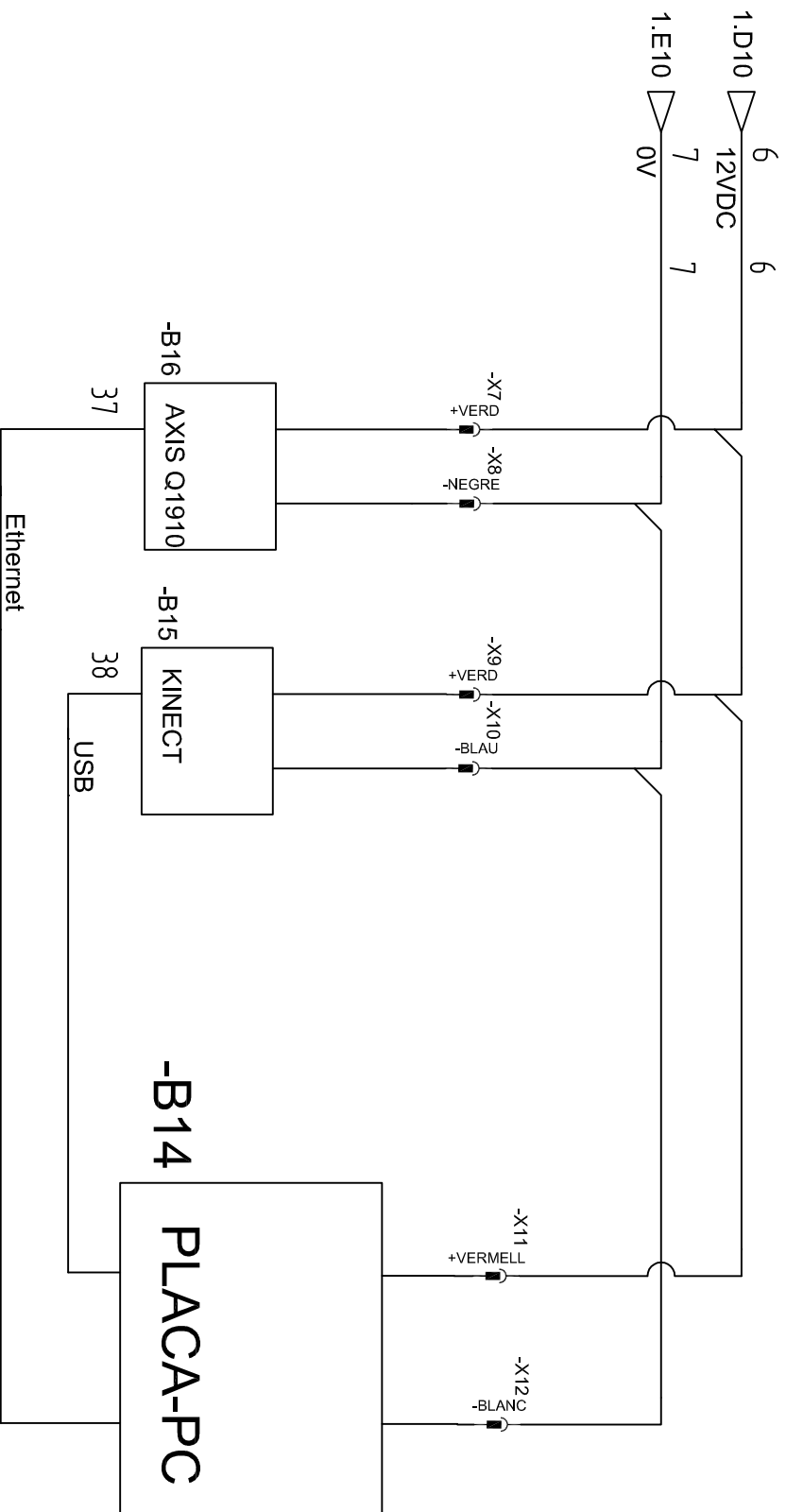
SONDES HALL


Nº plànol	4
Substitueix a:	
Especialitat	GEEIA



Escala		Data		Nom		Firma		 Escola politècnica Superior	
Dibuixat		28/08/2014		J.J.Hortal					
Compro.		25/08/2014		J.J.Hortal				UdG	

Escala		<h1>MOTORS</h1>		Nº plànol	
S:E				5	
		Substitueix a:			
		Especialitat		GEEIA	



Escala		Data		Nom		Firma		 Escola politècnica Superior	
S.E		25/08/2014		J.Hortal					
Compro.		25/08/2014		J.Hortal				Nº plànol 6	
								Substitueix a:	
								Especialitat GEEIA	

PLACA PC