

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Implementació d'arquitectura ROS al robot BigBot

Document: 4. Estat d'amidaments

Alumne: Jordi Hortal Garí

Director/Tutor: Albert Figueres i Xavier Cufí

Departament: EEEA / ATC

Àrea: ESA / ATC

Convocatòria (mes/any): Setembre 2014

Índex

1. DISSENY DE L'ESTRUCTURA HARDWARE.....	2
2. MECANITZAT.....	3
3. MUNTATGE	4
4. PROGRAMACIÓ	5
5. COMPROVACIÓ	6

1. DISSENY DE L'ESTRUCTURA HARDWARE

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
Bateria NiCd 10x1,2V	2,00
Regulador DC/DC 12V	1,00
Intence PC IPC C2340V WB FM4U	1,00
Sensor visual Kinect 1.0	1,00
Cable USB 2.0 tipo A	1,00
Sensor visual tèrmic axis Q1910	1,00
m. Cable ethernet	1,50
Estació router WIFI	1,00
Placa switch ethernet ESW-104	1,00
Placa DsPIC33FJ256MC	1,00
h. Enginyer tècnic	2,00

2. MECANITZAT

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
h. Oficial tercera	1,00

3. MUNTATGE

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
m. Cable coure Ø2,5 negre	2,00
m. Cable coure Ø2,5 vermell	2,00
Connectors	12,00
Sensor IMU MicroStrain 3DM GX1	1,00
Motor DC GM9236S025	4,00
Encóder	4,00
Interruptor ON/OFF	1,00
h. Oficial tercera	1,00

4. PROGRAMACIÓ

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
h. Enginyer tècnic	30,00

5. COMPROVACIÓ

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
h. Oficial primera	2,00

Jordi Hortal Garí

Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 19 de Juliol de 2014