

## Treball final de grau

**Estudi:** Grau en Tecnologies Industrials

**Títol:** Drone de suport a les tasques de rescat d'un gos ensinistrat i un robot terrestre

**Document:** Estat d'amidaments

**Alumne:** Joan Bataller Quiñones

**Director/tutor:** Xavier Cufí Solé

**Departament:** Arquitectura i Tecnologia de Computadors

**Àrea:** ATC

**Convocatòria (mes/any)** Setembre 2015

## ÍNDEX

1.	DESGLOSSAT DE CAPÍTOLS.....	2
2.	UNITATS D'OBRA.....	3
2.1.	CONTROLADORA DE RÀDIO.....	3
2.2.	CONTROLADORS DE L'AERONAU.....	3
2.3.	ALIMENTACIÓ.....	3
2.4.	SISTEMA MOTRIU.....	4
2.5.	XASSÍS .....	4
2.6.	SISTEMA DE NAVEGACIÓ PER VISIÓ.....	4
3.	ESTAT AMIDAMENTS.....	5
3.1.	CONTROLADORA DE RÀDIO.....	5
3.2.	CONTROLADORS DE L'AERONAU.....	5
3.3.	ALIMENTACIÓ.....	5
3.4.	SISTEMA MOTRIU .....	6
3.5.	XASSÍS .....	6
3.6.	SISTEMA DE NAVEGACIÓ PER VISIÓ.....	6



## 1. Dessglossat de capítols

OBRA	CONSTRUCCIÓ I ADAPTACIÓ DE L'AERONAU
CAPÍTOL 1	Controladora de ràdio
CAPÍTOL 2	Controladors aèronau
CAPÍTOL 3	Alimentació
CAPÍTOL 4	Sistema motriu
CAPÍTOL 5	Xassís
CAPÍTOL 6	Sistema de navegació per visió

## 2. Unitats d'obra

### 2.1. Controladora de ràdio

<b>Capítol 1 Controladora de ràdio</b>		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	TX-9X-M2/8992	U Emissor/Receptor de radio Turnigy de 9 Ch

### 2.2. Controladors de l'aeronau

<b>Capítol 2 Controladors de l'aeronau</b>		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	APT-KIT-0003	U Controladora APM 2.6 3DRobotics
2	GPS-KIT-0003	U GPS uBlox amb compàs 3DRobotics

### 2.3. Alimentació

<b>Capítol 3 Alimentació</b>		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	SEN-KIT-0003	U Mòdul alimentació APM amb connector XT60
2	T4000.3S.20/9185	U Bateria Turnigy 4000mAh 3S 20C Lipo
3	015000095/25480	U Cable XT60 a 4x3,5mm connectors bullet

## 2.4.Sistema motriu

Capitol 4 Sistema motriu		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	XA2212	U Motors eMax 870KV
2	9192000131-0/43709	U Afro ESC 20A
3	445000034-0	U Pack helix 10x4.7" 1XCW i 1xCCW

## 2.5.Xassís

Capítol 5 Xassís		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	FY650	U Xassís de fibra de carbono Tarot Ironman 650

## 2.6.Sistema de navegació per visió

Capitol 6 Sistema de navegació per visió		
NUM.	CODI	UA DESCRIPCIÓ
1	B	U Ordinador de placa reduïda Raspberry Pi B
2	V-UBG35	U WebCam logitech
3	SDSDUN	U Tarjeta de memoria SDHC 8Gb Sandisk
4		U Cable USB a microUSB
5	TA-PR-1A	U Bateria Powerocks Tarot 1500mAh

### 3. Estat amidaments

#### 3.1. Controladora de ràdio

Capítol 1 Controladora de ràdio				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	TX-9X-M2/8992	U	Emissor/Receptor de radio Turnigy de 9 Ch	1

#### 3.2. Controladors de l'aeronau

Capítol 2 Controladors de l'aeronau				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	APT-KIT-0003	U	Controladora APM 2.6 3DRobotics	1
2	GPS-KIT-0003	U	GPS uBlox amb compàs 3DRobotics	1

#### 3.3. Alimentació

Capítol 3 Alimentació				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	SEN-KIT-0003	U	Mòdul alimentació APM amb connector XT60	1
2	T4000.3S.20/9185	U	Bateria Turnigy 4000mAh 3S 20C Lipo	1
3	015000095/25480	U	Cable XT60 a 4x3,5mm connectors bullet	1

### 3.4.Sistema motriu

<b>Capitol 4 Sistema motriu</b>				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	XA2212	U	Motors eMax 870KV	4
2	9192000131-0/43709	U	Afro ESC 20A	4
3	445000034-0	U	Pack helix 10x4.7" 1xCW i 1xCCW	4

### 3.5.Xassís

<b>Capítol 5 Xassís</b>				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	FY650	U	Xassís de fibra de carbono Tarot Ironman 650	1

### 3.6.Sistema de navegació per visió

<b>Capitol 6 Sistema de navegació per visió</b>				
NUM.	CODI	UA	DESCRIPCIÓ	AMIDAMENTS
1	B	U	Ordinador de placa reduïda Raspberry Pi B	1
2	V-UBG35	U	WebCam logitech	1
3	SDSDUN	U	Tarjeta de memoria SDHC 8Gb Sandisk	1
4		U	Cable USB a microUSB	2
5	TA-PR-1A	U	Bateria Powerocks Tarot 1500mAh	1

FIRMA:

JOAN BATALLER QUIÑONES

GIRONA, SETEMBRE 2015