

Treball final de grau

Estudi: Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Títol: Ajust del moviment d'un robot explorador mitjançant sensors de detecció de gir

Document: 2. Plànols

Alumne: Aleix Carbonell Leal

Tutor: Albert Figueras Coma

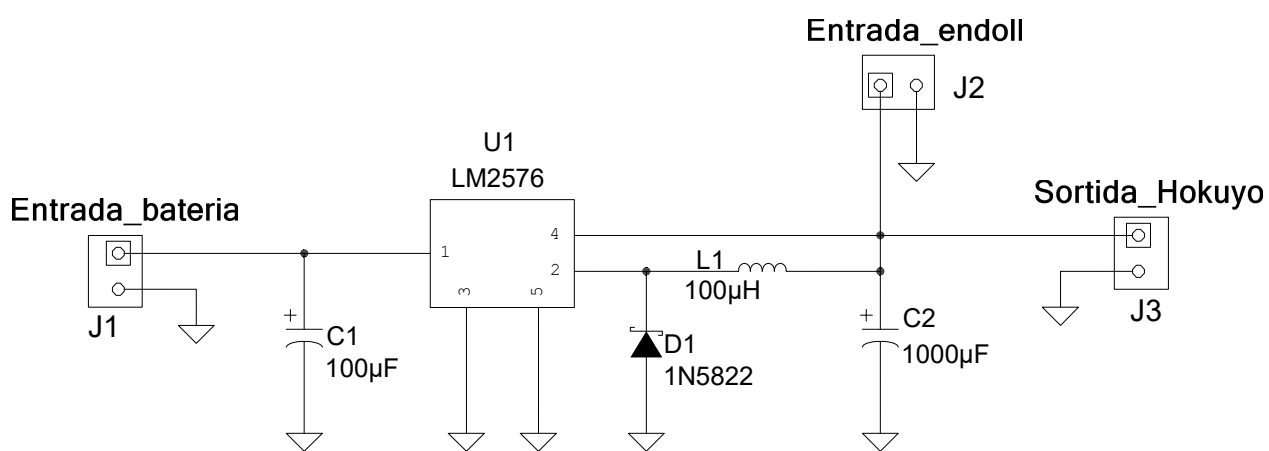
Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

Àrea: Enginyeria de Sistemes i Automàtica

Convocatòria (mes/any) Setembre/2020

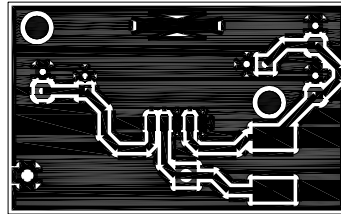
ÍNDIX

1. ESQUEMA ALIMENTACIÓ HOKUYO
2. PCB ALIMENTACIÓ HOKUYO
3. SITUACIÓ COMPONENTS ALIMENTACIÓ HOKUYO

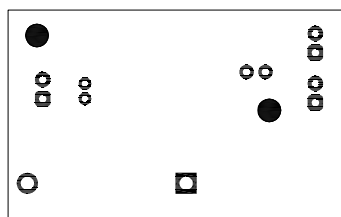



| | Data | Nom | Signatura |  |
|----------|----------------------------|--------------|-----------|--|
| Dibuixat | 17/08/20 | A. Carbonell | | |
| Compro. | 01/09/20 | A. Carbonell | | |
| Escala | ESQUEMA ALIMENTACIÓ HOKUYO | | | Nº plànol 1 |
| SE | | | | Substitueix a: |
| | | | | Especialitat GEEIA |

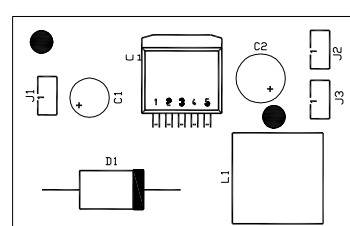
Capa superior



Capa inferior



| | Data | Nom | Signatura |  |
|---------------|-------------------------------|--------------|-----------|--|
| Dibuixat | 17/08/20 | A. Carbonell | | |
| Compro. | 01/09/20 | A. Carbonell | | |
| Escala 1/1 | PCB ALIMENTACIÓ HOKUYO | | | N° plànol 2 Substitueix a: Especialitat GEEIA |



| | | | | |
|---------------|---|--------------|-----------|--|
| | Data | Nom | Signatura |  |
| Dibuixat | 17/08/20 | A. Carbonell | | |
| Compro. | 01/09/20 | A. Carbonell | | |
| Escala 1/1 | SITUACIÓ COMPONENTS ALIMENTACIÓ HOKUYO | | | N° plànol 3 Substitueix a: Especialitat GEEIA |