



EPS

Escola Politècnica

UdG

Superior

Projecte/Treball Fi de Carrera

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

Títol: Disseny de controladors òptims per al robot Pioneer

Document: 3. Estat d'amidaments

Alumne: Gerard Alarcón Rodríguez

Director/Tutor: Bianca Mariela Innocenti Badano

Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

Àrea: ESA

Convocatòria (mes/any): gener/2011

Índex

1. Plataforma.....	2
2. Disseny controladors.....	3

1. Plataforma

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
Ordinador Pentium®4 2.79 GHz	1,00
Ordinador amb entorn Ubuntu	1,00
Robot Pioneer 2DX	1,00
Matlab v7.1	1,00
Hores enginyer tècnic	40,00

2. Disseny controladors

DESCRIPCIÓ	QUANTITAT
Hores enginyer tècnic	355,00

Gerard Alarcón Rodríguez

Enginyer Tècnic Industrial especialitzat en electrònica industrial

Girona, 15 de novembre de 2010