



**EPS**

Escola Politècnica  
Superior

## Projecte/Treball Fi de Carrera

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

**Títol:** Disseny i implementació d'un sistema de navegació inercial i la seva aplicació a la robòtica mòbil

**Document:** 2. Plànols

**Alumne:** Joel Muñoz Puigdevall

**Director/Tutor:** Lluís Pacheco Valls

**Departament:** Arquitectura i Tecnologia de Computadors

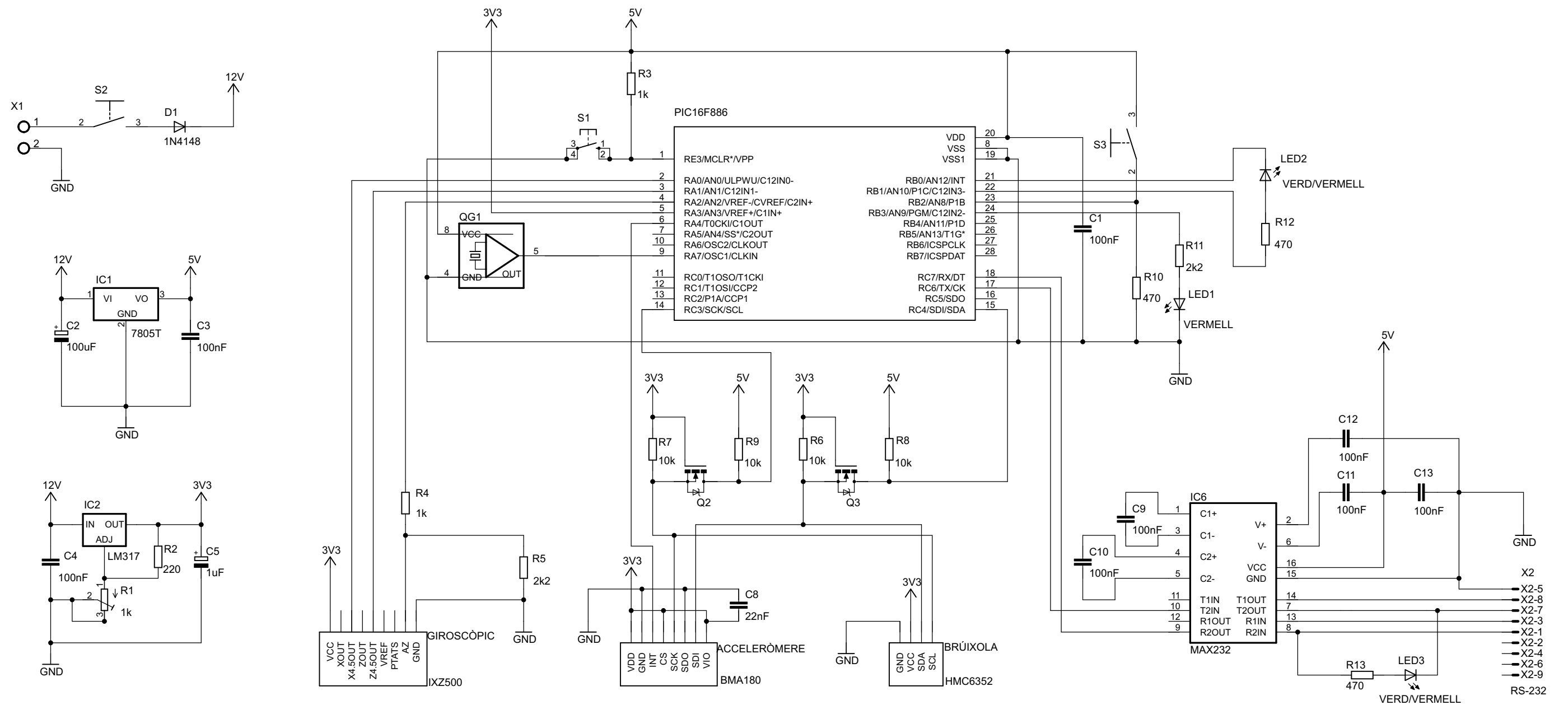
**Àrea:** ATC

**Convocatòria** (mes/any): juliol / 2012

## ÍNDEX


1. Esquema electrònic

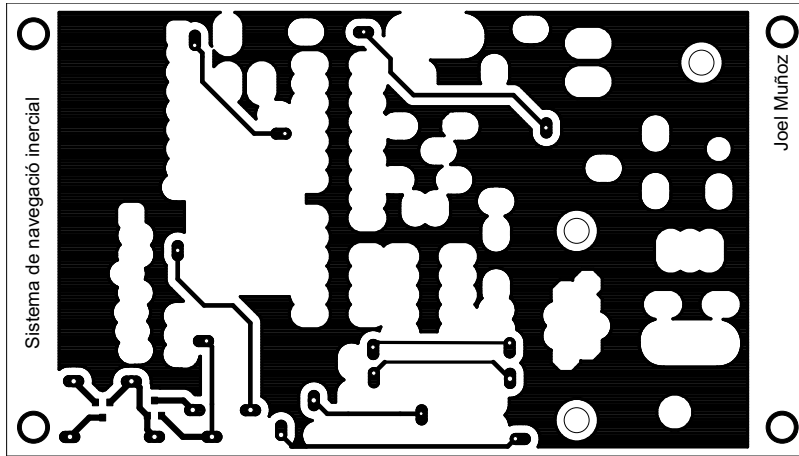
2. Circuit imprès



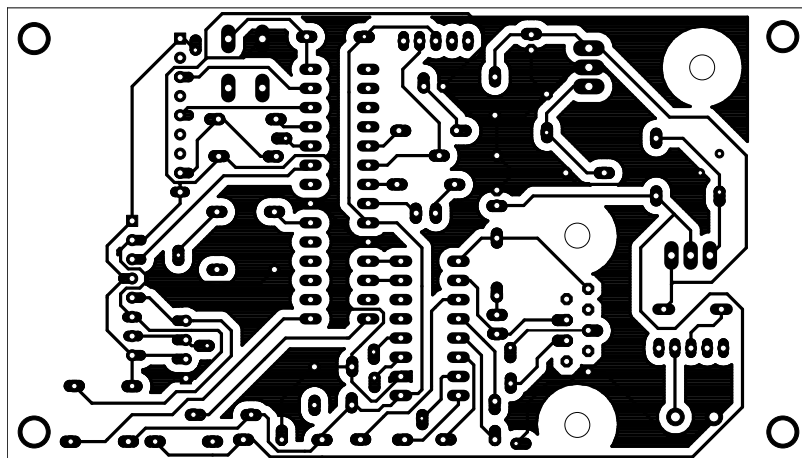
**CONNEXIONS**

- X1: connector 12V
- X2: connector RS-232

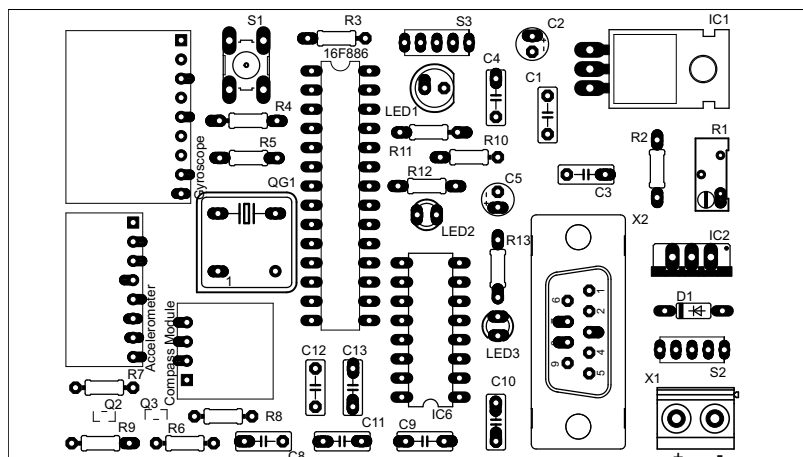
	Data	Nom	Signatura	 Escola Politècnica Superior
Dibuixat	04/06/12	J. Muñoz		
Compro.	04/06/12	J. Muñoz		
Escala	<b>ESQUEMA ELECTRÒNIC</b>			Nº plànol 1
S/E				Substitueix a:
				Especialitat ETIEI




ESQUEMA DE PISTES (CAPA SUPERIOR)



ESQUEMA DE PISTES (CAPA INFERIOR)



SITUACIÓ DE COMPONENTS (CAPA SUPERIOR)

	Data	Nom	Signatura	 Escola Politècnica Superior
Dibuixat	04/06/12	J. Muñoz		
Compro.	04/06/12	J. Muñoz		
Escala	<b>CIRCUIT IMPRÈS</b>			Nº plànol 2
1/1				Substitueix a:
				Especialitat ETIEI