



EPS

Escola Politècnica

UdG

Superior

Projecte/Treball Fi de Carrera

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

Títol: Integració de la posició GPS per fer el control del moviment d'un robot

Document: 4.Estat d'amidaments

Alumne: Eloi Cortada Vallicrosa

Director/Tutor: Santi Esteva

Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

Àrea: ESA

Convocatòria (mes/any): setembre/2012

Índex

1. Disseny del prototip	2
2. Circuit imprès.....	3
3. Muntatge.....	4
4. Mecanitzat	5
5. Programació	6
6. Comprovació	7

1. Disseny del prototip

Descripció	Quantitat
h enginyer tècnic	6

2. Circuit imprès

Descripció	Quantitat
Placa PCB positiva 120x80mm	1
ml de revelador	200
ml d'atacador de clorur fèrric	200
h oficial de tercera	1

3. Muntatge

Descripció	Quantitat
Arduino Duemilanove	1
Pantalla LCD GDM1602K	1
Modul GPS LYCOSYS LS20031	1
Pulsador	3
Resistència 1k Ω 1/4W	3
Pontenicometre 1k Ω	1
Connector 20 pins mascle a mascle	2
Connector 20 pins mascla a femella	2
h oficial de tercera	3

4. Mecanitzat

Descripció	Quantitat
Porta piles	1
Pila 1,5V	6
Connector mascle de 2,1mm	1
Metres de cable	1
h oficial de segona	1

5. Programació

Descripció	Quantitat
h enginyer tècnic	5

6. Comprovació

Descripció	Quantitat
h enginyer tècnic	1

Eloi Cortada Vallicrosa

Enginyer tècnic industrial especialitat en Electrònica Industrial

Girona, 19 de juliol del 2012