



**EPS**

Escola Politècnica  
Superior

## **Projecte/Treball Fi de Carrera**

**Estudi:** Grau Enginyeria Electrònica Ind. i Automàtica

**Títol:** Implementació en ROS de l'Arquitectura Software del Robot Mòbil BIGBOT

**Document:** 3. Estat d'amidaments

**Alumne:** Pere Vila Soler

**Director/Tutor:** Xavier Cufí i Albert Figueras

**Departament:** ATC / EEEA

**Àrea:** ATC / ESA

**Convocatòria** (mes/any): febrer/2014

**ÍNDEX**

1.	DISSENY .....	2
2.	MUNTATGE .....	3
3.	PROGRAMACIÓ .....	4

## 1. DISSENY

Descripció	Quantitat
Hores enginyer tècnic	4

## 2. MUNTATGE

<b>Descripció</b>	<b>Quantitat</b>
Hores Oficial primera	2
Kinect Xbox 360	1
Cable USB a MiniUSB	1

### 3. PROGRAMACIÓ

<b>Descripció</b>	<b>Quantitat</b>
Hores enginyer tècnic	200

Pere Vila Soler  
Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona 23 de juliol de 2013