



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: 4. Pressupost

Alumne: Pere Vila Soler

Director/Tutor: Xavier Cufí i Albert Figueras

Departament: ATC / EEEA

Àrea: ATC / ESA

Convocatòria (mes/any): febrer/2014

ÍNDEX

1.	PREUS UNITARIS	2
1.1.	MATERIAL	2
1.2.	TREBALL	2
2.	PRESSUPOST PARCIAL.....	3
2.1.	DISSENY	3
2.2.	MUNTATGE	3
2.3.	PROGRAMACIÓ	3
3.	PRESSUPOST TOTAL	4
A.	COST PROJECTE	5

1. PREUS UNITARIS

1.1. MATERIAL

Descripció	P.U.(€)
Kinect Xbox 360	99,95
Cable USB a MiniUSB	1,80

1.2. TREBALL

Descripció	P.U.(€)
Hores enginyer tècnic	30,00
Hores oficial primera	15,00

2. PRESSUPOST PARCIAL

2.1. DISSENY

Descripció	Quantitat	P.U.(€)	Import(€)
Hores enginyer tècnic	4	30,00	120,00
Subtotal			120,00

2.2. MUNTATGE

Descripció	Quantitat	P.U.(€)	Import(€)
Hores oficial primera	2	15,00	50,00
Kinect Xbox 360	1	99,95	99,95
Cable USB a MiniUSB	1	1,80	1,80
Subtotal			151,75

2.3. PROGRAMACIÓ

Descripció	Quantitat	P.U.(€)	Import(€)
Hores enginyer tècnic	200	30,00	6.000,00
Subtotal			6.000,00

3. PRESSUPORT TOTAL

Concepte	Import(€)
Disseny	120,00
Muntatge	151,75
Programació	6.000,00
Base imposable	6.271,75
21% IVA	1.317,07
Import total	7.588,82

Pere Vila Soler
Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona 21 de gener de 2014

A. COST PROJECTE

Descripció	Quantitat	P.U.(€)	Import(€)
Hores enginyer tècnic	300	30,00	9.000,00
Subtotal			9.000,00