



**EPS**

Escola Politècnica

**UdG**

Superior

## Treball final de grau

**Estudi:** Grau en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

**Títol:** Estudi i caracterització del control de moviment per exteriors del robot mòbil Bigbot

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

**Alumne:** Julián Alberto García Vélez

**Director/Tutor:** Albert Figueras Coma

**Departament:** Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

**Àrea:** Enginyeria de Sistemes i Automàtica

**Convocatòria** (mes/any): juny/2014

## Índex

1	PROGRAMACIÓ .....	2
2	ESTUDI I ASSAJOS .....	3
3	COMPROVACIÓ .....	4

**1 PROGRAMACIÓ**

<b>Descripció</b>	<b>Quantitat</b>
Hores enginyer electrònic	80,0

**2 ESTUDI I ASSAJOS**

<b>Descripció</b>	<b>Quantitat</b>
Hores enginyer electrònic	110,0

### 3 COMPROVACIÓ

Descripció	Quantitat
Hores enginyer electrònic	3,0

Julián Alberto García Vélez  
Graduat en Enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica

Girona, 10 de juny de 2014