
Hola, això és un títol

TREBALL FINAL DE MÀSTER

Jordi Soler Busquets

Master Degree in Automatic Control and Robotics student, UPC

jordi.solerbusquets@gmail.com

29 d'abril de 2016



**UNIVERSITAT POLITÈCNICA
DE CATALUNYA
BARCELONATECH**

Resum

Això és un resum, molt resumit

Índex

Resum	III
1 Introducció	1
2 Una secció	2
2.1 Una subsecció	2
3 Conclusions	3
4 Agraïments	4
5 Referències	5

1 Introducció

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit, sed do eiusmod tempor incididunt ut labore et dolore magna aliqua. Ut enim ad minim veniam, quis nostrud exercitation ullamco laboris nisi ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis aute irure dolor in reprehenderit in voluptate velit esse cillum dolore eu fugiat nulla pariatur. Excepteur sint occaecat cupidatat non proident, sunt in culpa qui officia deserunt mollit anim id est laborum.

Sed ut perspiciatis unde omnis iste natus error sit voluptatem accusantium doloremque laudantium, totam rem aperiam, eaque ipsa quae ab illo inventore veritatis et quasi architecto beatae vitae dicta sunt explicabo. Nemo enim ipsam voluptatem quia voluptas sit aspernatur aut odit aut fugit, sed quia consequuntur magni dolores eos qui ratione voluptatem sequi nesciunt. Neque porro quisquam est, qui dolorem ipsum quia dolor sit amet, consectetur, adipisci velit, sed quia non numquam eius modi tempora incidunt ut labore et dolore magnam aliquam quaerat voluptatem. Ut enim ad minima veniam, quis nostrum exercitationem ullam corporis suscipit laboriosam, nisi ut aliquid ex ea commodi consequatur? Quis autem vel eum iure reprehenderit qui in ea voluptate velit esse quam nihil molestiae consequatur, vel illum qui dolorem eum fugiat quo voluptas nulla pariatur?

2 Una secció

Això és una secció.

2.1 Una subsecció

Subsecció amb una referència a [1]

3 Conclusions

Aquestes són les conclusions:

- Una
- Dues
- Tres

4 Agraïments

Gràcies.

5 Referències

- [1] JAILLET, L., CORTÉS, J., AND SIMÉON, T. Transition-based rrt for path planning in continuous cost spaces. In *Intelligent Robots and Systems, 2008. IROS 2008. IEEE/RSJ International Conference on* (2008), IEEE, pp. 2145–2150.