

Treball final de grau

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

Títol:

**Disseny d'un braç robòtic controlat per un
quant electrònic**

Document 2: Plànols

Alumne: Josep Rueda Collell

Tutor: Miquel Rustullet Reñe

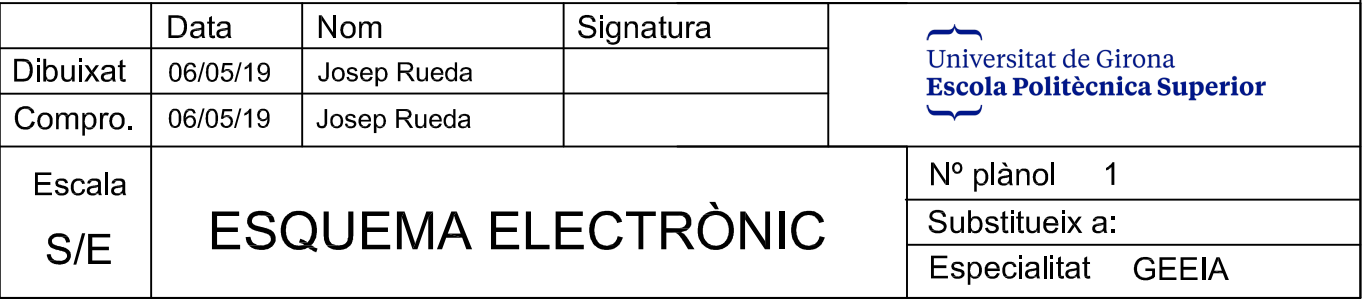
Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

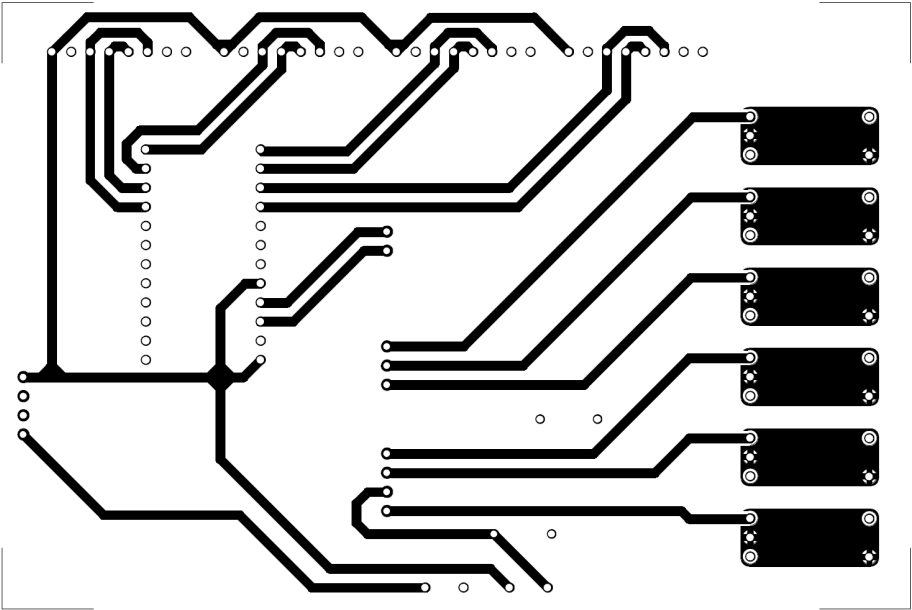
Àrea: Enginyeria de Sistemes i Automàtica

Convocatòria: Juny/2019

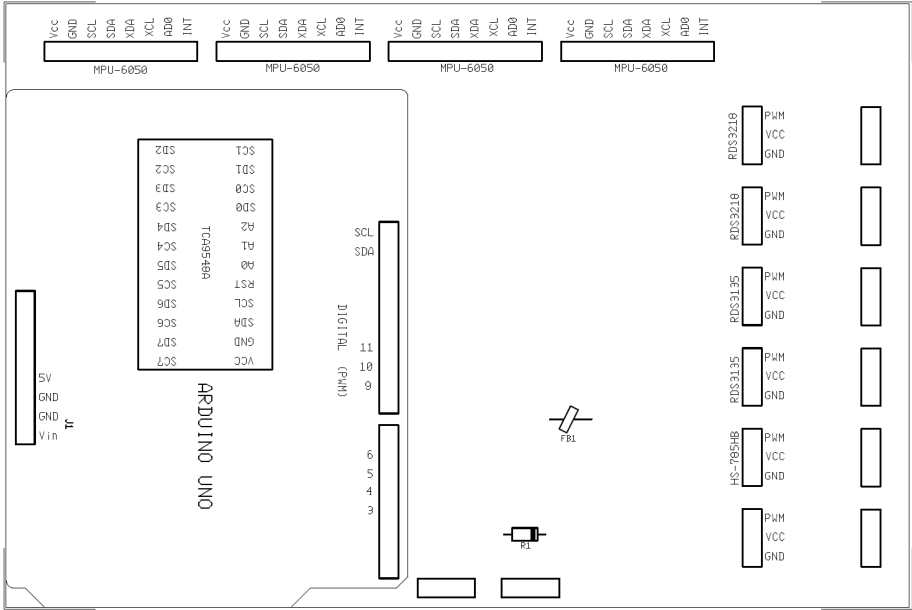
INDEX

1. ESQUEMA ELECTRÒNIC
2. DISSENY PLACA
3. DISTRIBUCIÓ CAIXA

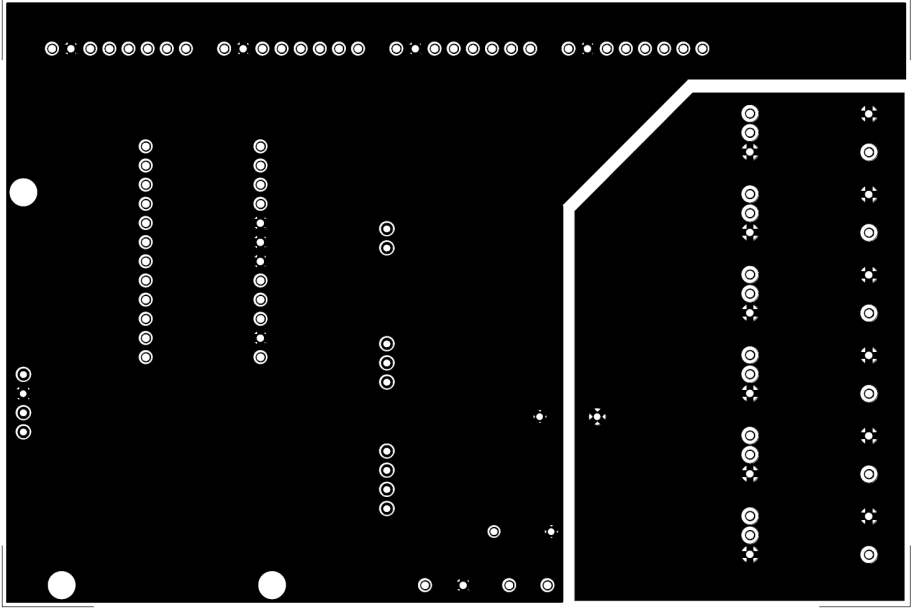




CARA SUPERIOR

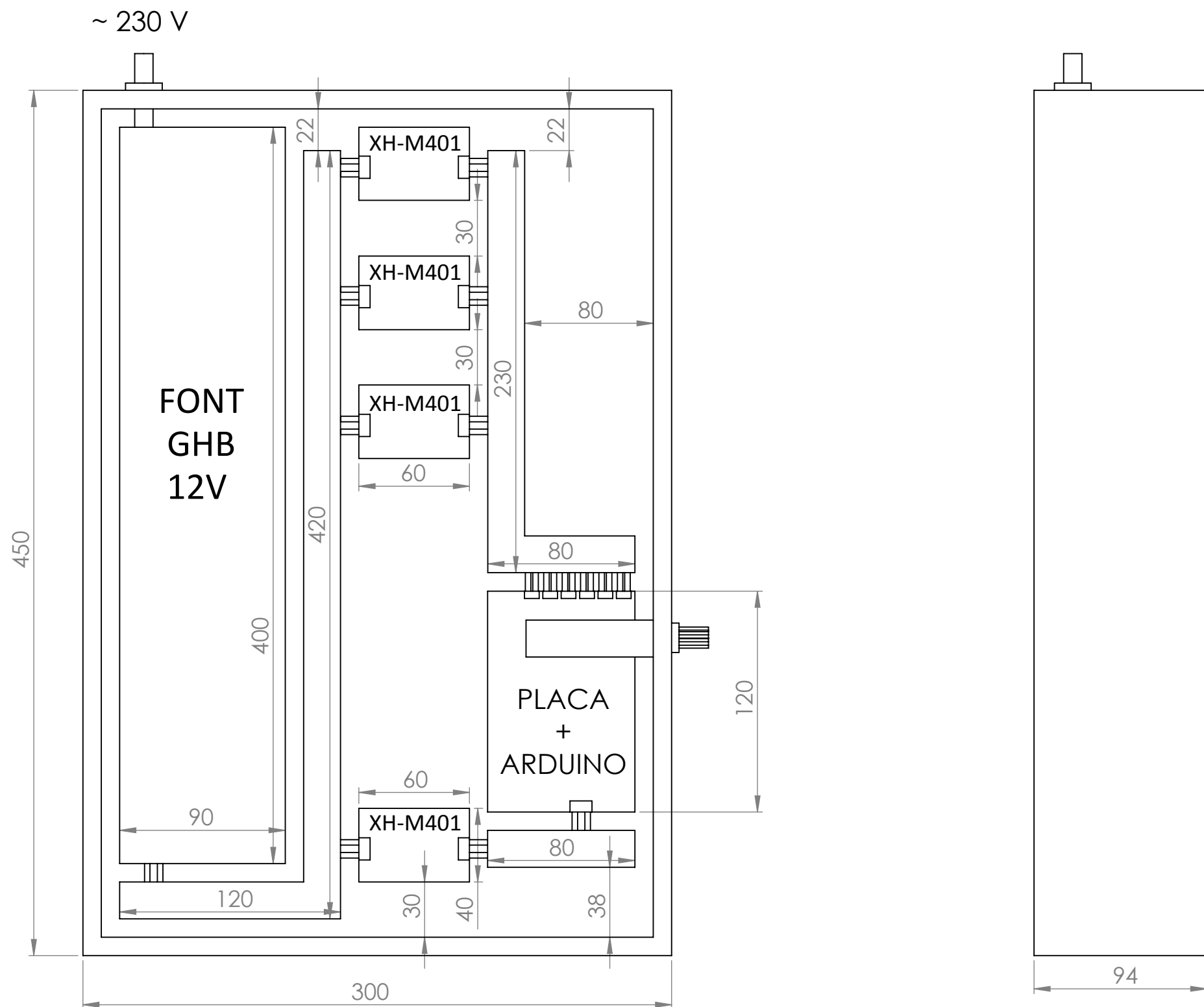


COMPONENTS




CARA INFERIOR

	Data	Nom	Signatura	<div>Universitat de Girona</div> <div>Escola Politècnica Superior</div>
Dibuixat	06/05/19	Josep Rueda		
Compro.	06/05/19	Josep Rueda		
Escala	DISSENY PLACA			Nº plànol 2
1:1				Substitueix a:
				Especialitat GEEIA



LES DISTÀNCIES ENTRE COMPONENTS, NO
ESPECIFICADES AL PLÀNOL, EQUIVALEN A 10 mm

	Data	Nom	Signatura	
Dibuixat	06/05/19	Josep Rueda		
Compro.	06/05/19	Josep Rueda		
Escala	DISTRIBUCIÓ CAIXA			Nº plànol 3
				Substitueix a:
				Especialitat GEEIA