

Treball final de grau

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

Títol:

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

Document 4: Estat d'amidaments

Alumne: Josep Rueda Collell

Tutor: Miquel Rustullet Reñe

Departament: Enginyeria Elèctrica, Electrònica i Automàtica

Àrea: Enginyeria de Sistemes i Automàtica

Convocatòria: Juny/2019

ÍNDIX:

1. Implementació electrònica del braç i mà	2
2. Implementació electrònica del guant i processador.....	3
3. Implementació programa	4
4. Posada en funcionament	5

1. Implementació electrònica del braç i mà

Descripció	Quantitat
Robot Digital Servo RDS5160	1
Robot Digital Servo RDS3135	1
Robot Digital Servo RDS3218	2
Digital Servo HS-785HB	2
Cable DuPont Mascle-Mascle	40
Cable DuPont Mascle-Femella	80
DC-DC XH-M401	3
h Connectar i soldar els diferents components	2
h Enginyer	2
h Oficial de primera	2

2. Implementació electrònica del guant i processador

Descripció	Quantitat
Arduino Uno	1
MPU-6050	4
Multiplexor I2C TCA9548A	1
Cable DuPont Mascle-Mascle	40
Cable DuPont Mascle-Femella	80
DC-DC XH-M401	1
Font GHB 12V	1
Polsador B3F	1
Placa fibra doble cara 80x120 mm	1
Nucli de ferrita Vk200	1
Caixa elèctrica 746-903 Altech 450 mm x 300 mm x 94 mm	1
h Connectar i soldar dels diferents components	2
h Enginyer	2
h Oficial de primera	2

3. Implementació programa

Descripció	Quantitat
h Enginyer	20

4. Posada en funcionament

Posta en marxa	
Descripció	Quantitat
h Enginyer	4
h Oficial de primera	4

Josep Rueda Collell

Graduat en enginyeria Electrònica Industrial i Automàtica.

Girona, 6 de juny de 2019