

Titulació:

Grau en Enginyeria en Tecnologies Industrials

Alumne:

Irene Bernardino Sanchez

Enunciat TFG:

Estudi del control de trajectòria d'un vehicle autònom guiat per marcadors magnètics

Director/a del TFG:

Bernardo Morcego Seix

Codirector/a del TFG:

Vicenç Puig Cayuela

Convocatòria de lliurament del TFG:

28/09/2021



PLEC DE CONDICIONS

Condicions per realitzar el projecte

1. Aquest projecte ha desenvolupat un controlador i un supervisor programats en MATLAB i Simulink per tant una de les condicions per a que aquest projecte es pugui dur a terme és tenir una versió de MATLAB igual o superior a la versió 2017b.
2. Com el programa treballa amb ROS, es recomana que la versió que es tingui de ROS sigui ROS Kinetic Kame, ja que és amb la que ha treballat el cotxe amb el que s'han realitzat les proves. En cas que es vulgui utilitzar un altre versió de ROS s'haurà de tenir en compte quina és la versió estable de MATLAB per a que treballi correctament.
3. Si es treballa amb un cotxe diferent a l'utilitzat en el laboratori i especificat en el projecte, s'haurà de canviar els valors o conversions que realitza el controlador per tal que la resposta del PID sigui la equivalent amb el sistema del cotxe. També s'hauran de revisar el valors del controlador ja que si es treballa amb un cotxe diferent aquests variaran.
4. No s'ha de complir ninguna normativa especial de seguretat. Però en cas de que el cotxe perdés el control per un error de comunicacions és important que es cliqui en el switch de la velocitat per poder posar-la a 0 i aturar el cotxe. En cap cas es pot treure aquest switch del programa.