

ÍNDEX MEMÒRIA ECONÒMICA

Índex memòria econòmica.....	1
Capítol 1: Cost del material.....	2
Capítol 2: Cost de la mà d'obra.....	4
Capítol 3: Cost total.....	5
Capítol 4: Bibliografia.....	6
4.1.Referències bibliogràfiques.....	6

CAPÍTOL 1:

COST DEL MATERIAL

Degut a que aquest projecte és un treball principalment de disseny, no hi ha gaires elements materials a considerar en el cost econòmic d'aquest.

En primer lloc cal considerar el preu del propi robot hexàpode i el preu de reparacions posteriors. Aquest valors s'extreuen dels pressupostos dels treballs corresponents.

Taula 1. Preu del robot hexàpode

	Preu [€]
Material del robot hexàpode	616,95
Material de les reparacions	105,67
TOTAL	722,62

En quant al material d'aquest projecte, s'han fet servir les FPGAs *Digilent Nexys 2 Spartan-3E* i *Digilent Cmod S6 Spartan-6*, una *protoboard* mitjana, cables unifilars per realitzar les connexions i el circuit integrat 74HCT241N.

Taula 2. Preu del material d'aquest projecte.

	Preu [€]
Nexys2	134,05
Spartan-3E	
Cmod S6	62,08
Spartan-6	
Cable unifilar	2,00
Protoboard	5,00
74HCT241N	0,70
TOTAL	203,83

Per tant, el cost total del material utilitzat és de **926,45 €**.

CAPÍTOL 2: COST DE LA MÀ D'OBRA

El temps dedicat al treball es divideix, aproximadament, de la següent manera.

- Estudi de la bibliografia pertinent. 15 h
- Simulació dels diferents sistemes i equacions a *Matlab*. 110 h
- Realització i simulació del disseny en *VHDL*. 220 h
- Connexió i adaptació de la *FPGA* al robot. 10 h
- Realització de proves amb el robot i la *FPGA* i ajustament dels paràmetres necessaris per tal de millorar el sistema. 90 h
- Realització de la memòria 100 h

TOTAL 545 h

S'estableix un preu de 10€/h. Per tant el cost de la mà d'obra és de 5.450 €

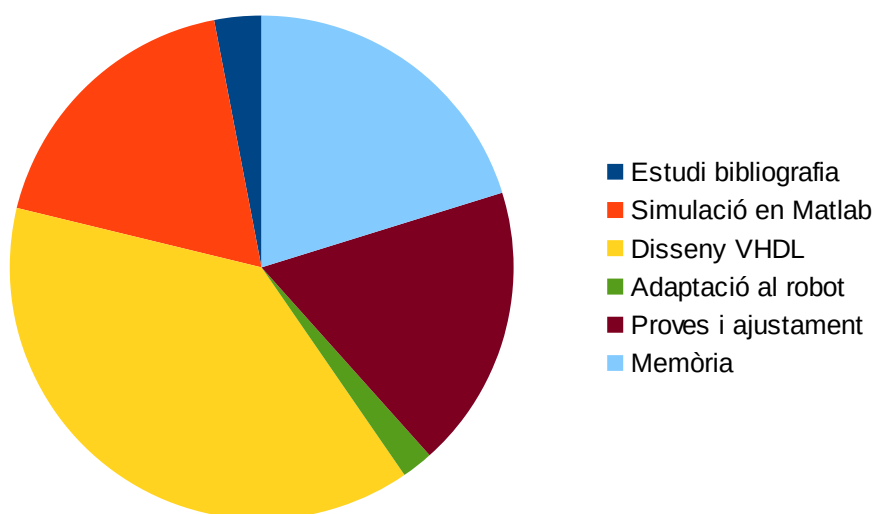


Figura 1: Distribució del temps als diferents apartats

CAPÍTOL 3: COST TOTAL

Taula 3. Cost total del projecte.

	Preu [€]
Material	926,45
Mà d'obra	5450,00
TOTAL	6376,45

CAPÍTOL 4:

BIBLIOGRAFIA

4.1.Referències bibliogràfiques

Saborit, A.C. i Román, R.B. 2015. Disseny, construcció i test d'un robot hexàpode (memòria econòmica). Barcelona: EUETIB.

Mayr Maylinch, P.A. 2015. Control del pas d'un robot hexàpode (memòria econòmica). Barcelona: EUETIB.