

Archivo Índice:

El CD-ROM se compone de las siguientes carpetas:

1. PFC-Archivo único: Documento PDF con la memoria completa del PFC para su directa impresión a doble cara.
2. PFC-Por capítulos: Único volumen del PFC dividido en tantos archivos como capítulos componen el mismo. Se añaden además otros archivos con la portada, prefacio, índices general y de figuras, listado de acrónimos, apéndices y bibliografía.
3. Modelos en Solid Edge: Contiene los archivos de modelado de cada robot individual completo y descompuesto en piezas, dividido en carpetas según robot y elementos individuales que lo componen.
4. Planos: Contiene unos planos generales de cada robot con el único objetivo de dar unas dimensiones generales de los mismos, así como en el caso del manipulador los materiales y pesos de los elementos principales utilizados para el modelado. Se adjuntan en tres formatos: .dft para Solid Edge, .dwg para AutoCad (exportado de Solid Edge) y .pdf por si hubiera alguna incidencia con los anteriores.
5. Matlab: Recopilación de diferentes archivos de Matlab y Simulink utilizados para la sintonización de los PIDs y diferentes cálculos numéricos.
6. Hojas Excel: Archivos .xls con unas tablas creadas y utilizadas para la comprobación del equilibrio y desequilibrio del sistema robótica completo.
7. Imágenes memoria: Simple recopilación de imágenes (.jpg y .png) utilizadas a lo largo de la memoria.
8. ros_workspace: Carpeta que contiene los diferentes paquete utilizados en ROS electric (bajo Ubuntu 11.04) para el modelado, control y simulación. Cada paquete se compone de las diferentes carpetas comentadas en la página 69 de la memoria.
9. Videos: Algunos videos (.avi) con algunas simulaciones realizadas.