



ugr | Universidad
de **Granada**



Propuesta de Trabajo Fin de Grado en Ingeniería Electrónica Industrial

Tutor/a: Diego Pedro Morales Santos

Departamento: Electrónica y Tecnología de Computadores

Cotutor/a: Antonio García Ríos

Departamento: Electrónica y Tecnología de Computadores

Título: Plataforma móvil tipo "rover", para medida de parámetros ambientales y en suelo de invernadero.

Estudiante:

Breve descripción del trabajo a desarrollar por el estudiante:

Mediante el mencionado proyecto, se pretende alcanzar la construcción de un sistema consistente en un robot móvil completo para la recolección y tratamiento de datos ambientales, a saber, temperatura, humedad, presión ambiental y luz, usando la plataforma que adquiera las variables ambientales y controle el desplazamiento de la plataforma móvil tipo "rover", con el fin de caracterizar un determinado ambiente de cultivo, ofreciendo así un medio para el estudio de las condiciones más favorables de germinación-cultivo, y una herramienta de monitorización-control de las mismas. Se propone como material para el desarrollo los sistemas PSoC de Cypress y plataformas de RFID de arduino.

Granada, de de

Firma tutor/es

Firma estudiante