



ESCUELA DE FORMACIÓN DE TECNÓLOGOS
CARRERA DE TECNOLOGÍA EN ELECTROMECAÁNICA
CARRERA DE TECNOLOGÍA EN ELECTRÓNICA Y TELECOMUNICACIONES

PLAN DE TRABAJO DE TITULACIÓN

TIPO DE TRABAJO DE TITULACIÓN: PROYECTO INTEGRADOR

I.- INFORMACIÓN BÁSICA	
PROPUESTO POR: Ing. Alfonso Boada MSc.	LÍNEA DE INVESTIGACIÓN: Control Automático ÁREA DE CONOCIMIENTO: Automatización Industrial
AUSPICIADO POR:	FECHA: 18 de enero de 2018
II.- INFORMACIÓN DEL TRABAJO DE TITULACIÓN	
1. Título del Trabajo de Titulación SISTEMA DE POSICIONAMIENTO AUTOMÁTICO PARA ESTACIONAMIENTO DE VEHÍCULOS LIVIANOS.	
2. Objetivo General Diseñar un sistema de posicionamiento automático para estacionamiento de vehículos livianos.	
Descripción El proyecto consiste en el diseño de un sistema automático de posicionamiento de vehículos livianos en estacionamientos urbanos, cuya finalidad es la de optimizar tiempos y espacios para el estacionamiento de los vehículos en parqueaderos de la ciudad, contribuyendo de esta manera a mejorar el tráfico y ahorrar valioso tiempo de los usuarios. El sistema consta de dos partes: un subsistema de detección automático de espacios disponibles y un mecanismo elevador individual para los autos. El proyecto de titulación debe simular el control inteligente mediante una maqueta adecuadamente construida.	

Ing. Alfonso Boada MSc.
DOCENTE ESFOT
C.C 170438830-3