

FORMATO DE ENTREGA DEL TRABAJO DE GRADO Y AUTORIZACIÓN DE USO A FAVOR DE LA UNIVERSIDAD EL BOSQUE

1. MENCIÓN DE RESPONSABILIDAD

1.1 Autores:

Apellidos López de la Rosa Nombres Camilo Alberto
Apellidos _____ Nombres _____

1.2 Asesor

Apellidos Tsukamoto Vehida Nombres Beatriz
Apellidos _____ Nombres _____

2. TITULO DEL TRABAJO

2.1 Título en español

S.A.C Sistema de apoyo al C.O.S (Cast on Strap)

2.2 Título en inglés

S.A.C Support System of C.O.S (Cast on Strap)

3. PUBLICACIÓN Y DESCRIPCIÓN DIGITAL

3.1 Información de publicación:

Ciudad: Bogotá Año: 2017
Facultad: Facultad de Creación y Comunicación
Programa académico: Diseño industrial
Otras instituciones participantes: Willard y Politecnico gran Colombia
Título profesional obtenido: Diseñador industrial

3.2 Descripción

3.2.1 Información publicación: Formato Digital

3.2.2 Descripción (hojas: solo las numeradas y formato)

56 Hojas - Formato PDF

3.2.3 Contenidos (seleccione en frente con una "x" el tipo de contenido en el documento)

- a) Ilustraciones en general
- b) Tablas, gráficos, diagramas
- c) Música impresa
- d) Mapas
- e) Planos Técnicos
 - Planos generales
 - Planos de piezas
 - Corte
 - Despiece
 - Detalles
 - Alzados
- f) Imágenes
- g) Presentaciones Digitales
- h) Secuencia de uso
- i) Manual de Uso
- j) Mapas Conceptuales
- k) Renders
- l) Marcas o Escudos
- m) Documento en PDF
- n) Otro ¿Cuál? _____

4. NOTAS GENERALES

4.1 Notas Mención (en caso de recibir alguna calificación especial)

4.2 Resumen del contenido:

El puesto de trabajo ROS es solo una parte del proceso de producción, en una fábrica de Botenas de Automaviles. Las actividades del este puesto requieren por parte del operario el inverso por medio de la máquina de ROS 6 grupos de piezas de plomo en tubos de 7 horas. En el proceso de investigación se realizó una visita a la fábrica donde se documentó y realizó tanto la situación Actual y las algunas reformas transitorias. S.A.P. es un sistema semi-automático propuesta con el fin de disminuir la carga física del operario permitiendo trabajar a horas del maneras óptimas

4.3 Material anexo (otros soportes que sean complementarios)

Planos técnicos - Matriz - producción
Video

4.4 Otros soportes

Ficha técnica de producto.

4.4.1 Requerimientos técnicos de legibilidad de otros soportes no impresos (PDF, Word, etc.):

pdf - jpg - WMV

4.4.2 Autor secundario: Alvaro Hilarión Politecnico Gran Colombiano - Semillero MAP

5. DESCRIPTORES

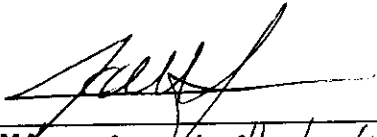
5.1 Descriptores (*palabras claves* que representan el contenido del trabajo)

Descriptor principal: Sistema de Asistencia al P.O.S, Puesto P.O.S, Puestos P.O.S, ergonomía del P.O.S
P.O.S Sistemas de Muelle y Transporte, Diseño Universal

6. AUTORIZACIÓN DE USO A FAVOR DE LA UNIVERSIDAD EL BOSQUE

El(los) abajo firmante(s), actuando en calidad autor(es) de trabajo de tesis, trabajo de grado, monografía denominado como relaciona el ítem 2.1 de este documento, hago entrega del ejemplar respectivo y autorizo a la Universidad El Bosque, para que utilice y use en todas sus formas, los derechos patrimoniales de reproducción, comunicación pública, transformación y distribución (alquiler, préstamo público e importación) que me(nos) corresponde como acreedor de la obra objeto del presente documento. PARÁGAFO: La presente autorización se hace extensiva no solo a las facultades y derechos de uso sobre la obra en formato o soporte material, sino también para formato virtual, digital, óptico, uso en red, internet, extranet, intranet, etc. y en general para cualquier formato conocido o por conocer. El(los) autor(es) manifiesta(n) que la obra objeto de la presente autorización es original se realizó sin violar o usurpar derechos de autor de terceros, por lo tanto la obra es de su exclusiva autoría y detenta la titularidad sobre la misma. PARAGRAFO: En caso de presentarse cualquier reclamación o acción por parte de un tercero en cuanto a los derechos de autor sobre la obra en cuestión, el(los) autor(es) asumirá(n) toda la responsabilidad, y saldrá en defensa de los derechos aquí autorizados; para todos los efectos la Universidad actúa como un tercero de buena fe.

Para constancia se firma el presente documento en la ciudad de Santa fe de Bogotá, a los 13 días del mes de junio del año 2011.


FIRMA
Nombre: Camilo Alberto López de la Rosa
C.c. 1020807878