Guayaquil, 14 de Junio de 2014

Ingeniero

Miguel Yapur

Decano FIEC

En su despacho

De mis consideraciones:

Cumpliendo con el artículo 18, literal b) del reglamento de Graduación de Pregrado de la ESPOL, Certifico haber revisado la redacción y el contenido del documento escrito, del trabajo final de graduación titulado:” CONTROL DE DIRECCION PARA UN ROBOT CON ESTRUCTURA ACKERMAN STEERING, USANDO PLATAFORMA NIOS II”, el mismo que ha cumplido con las metas establecidas en los objetivos de seminario de graduación, “PROCESADORES EMBEBIDOS CONFIGURABLES”.

Los estudiantes que han trabajado en este proyecto son:

* JOHN ANIBAL RIVERA BURGOS, Mat. No. 200417079 de Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones.
* JOSE JAVIER HERNANDEZ QUINTO, Mat. No. 200521532 de Ingeniería en Electrónica y Telecomunicaciones.

Luego de lo cual emito el informe FAVORABLE para que los estudiantes mencionados puedan continuar con el trámite correspondiente.

Sugiero se designe al Ing. Víctor Asanza como delegado para la sustentación.

Atentamente

Ing. Ronald Ponguillo Intriago

Profesor de Seminario de Graduación

“Procesadores Embebidos Configurables”