

RETORNO DE LA INVERSIÓN

Sistema de gestión inteligente de aparcamientos privados

CASO DE NEGOCIO



Contexto – Aparcamiento multinivel de 3 plantas: 2 interiores, 1 exterior (la última)

Total de 1 500 plazas en una zona comercial



500
sensores MPS



1 cámara de
reconocimiento de
estado



Plataforma de
gestión



Terminal de pago y
barreras de acceso



3 paneles de guiado
dinámico (1/planta)

Costes del proyecto (en USD)

500 sensores MPS	253 500\$ USD
2 concentradores (Gateway) M1	2 340\$ USD
1 Cámara de detección de estado	5 070\$ USD
3 Paneles de guiado dinámico	4 446\$ USD
Acceso anual a la plataforma Spatium	2,080\$/año (1,56 \$/espacio/mes - plan avanzado)
Acceso anual al terminal de pago	\$5 475\$/año
Coste de instalación: sensores MPS y rieles del techo ¹	29 250\$ USD
Coste de instalación: concentrador (Gateway) M1 ¹	2 028\$ USD
Coste de instalación: terminal de pago ¹	1 014\$ USD
Coste de instalación: letreros dinámicos de guiado ¹	3 042\$ USD
Coste de instalación: cámara de detección ¹	1 014\$ USD
TOTAL	335 259\$ USD primer año (469 482\$ sobre 5 años)

¹ Los costes de instalación se estiman para los fines de este ejemplo de retorno de la inversión y no son responsabilidad de Dimonoff. Éstos son llevados a cabo por contratistas externos cuya selección es responsabilidad del director del proyecto y también dependen del contexto de la instalación.

Ingresos adicionales

Considerando los ingresos de los alquileres de las plazas de aparcamiento desocupadas (10% de todo el parque)

150 plazas destinadas al alquiler para empresas locales o particulares. Con abonos de alquiler a 117 \$/mes/espacio, los ingresos generados son:	210 600\$ USD/año (1 053 000\$ USD sobre 5 años)
---	--

Retorno de la inversión

Punto de equilibrio
Menos de 2 años (21 meses)

Más de 5 años
Rendimiento de 583 518\$ USD

Se podrían considerar otros tipos de ingresos para aumentar este retorno de la inversión:

- Una mejor información genera más aparcamientos
- La asignación de todo el parque podría elevarse al 20%, etc.