

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA

RESOLUCIÓN DE CONSEJO DE FACULTAD DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO N° 223-2018-CFFIEE. Bellavista, 24 de abril de 2018.

Visto, el **Proveído N° 0901-2018-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido en Secretaría Académica de la FIEE el 20 de abril de 2018, en el que adjunta el **OFICIO N° 053-2018-UIFIEE** del Director de la Unidad de Investigación de la FIEE, en la que se adjunta la **Resolución de Comité Directivo de la Unidad de Investigación N° 024-2018-CDUIFIEE**, de fecha 10 de abril de 2018, en la que se aprueba el Nuevo Proyecto de Investigación titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **M.Sc. Ing. JULIO CESAR BORJAS CASTAÑEDA**, adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo (TC).

CONSIDERANDO:

Que, la investigación es una labor prioritaria y de fundamental importancia que todo docente debe desempeñar, en concordancia con el Art. 256° y el 289.9 del Normativo Estatutario de la Universidad Nacional del Callao.

Que, al ser presentado el Proyecto de Investigación titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **M.Sc. Ing. JULIO CESAR BORJAS CASTAÑEDA**, adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo (TC), el Comité Directivo de la Unidad de Investigación de la FIEE, en sesión ordinaria del 10 de abril de 2018, acordó: **APROBAR** el Nuevo Proyecto de Investigación titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **M.Sc. Ing. JULIO CESAR BORJAS CASTAÑEDA**, adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo (TC), el mismo que tendrá una duración de doce (12) meses, con un presupuesto de **S/ 2,200.00 (Dos mil doscientos con 00/100 soles)**, demandándose el Presupuesto del Gasto por cuenta de la UNAC.

Que, en Sesión Ordinaria del Consejo de Facultad de la FIEE, de fecha 24 de abril de 2018, teniendo como **Segundo Punto de Agenda: "Trabajos de Investigación"**, se acordó: **REFRENDAR**, la aprobación del Nuevo Proyecto de Investigación del profesor **M.Sc. Ing. JULIO CESAR BORJAS CASTAÑEDA**, titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**.

En uso de las atribuciones que le confieren los Artículos 180.6° y 180.23° del Estatuto de la Universidad Nacional del Callao.

RESUELVE:

1. **REFRENDAR**, la Resolución N° 024-2018-CDUIFIEE del Comité Directivo de la Unidad de Investigación de la FIEE, sobre el Nuevo Proyecto de Investigación presentado por el profesor investigador en la Categoría Asociado a Tiempo Completo (TC), **M.Sc. Ing. JULIO CESAR BORJAS CASTAÑEDA**, titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, el mismo que tendrá una duración de doce (12) meses, con un presupuesto de **S/ 2,500.00 (Dos mil quinientos con 00/100 soles)**, demandándose el Presupuesto del Gasto por cuenta de la UNAC.
2. **ELEVAR**, al Vice Rectorado de Investigación el mencionado Proyecto de Investigación para el trámite respectivo.
3. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución al VRI, UIFIEE, e interesado para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese.

JHGG/LECM/sym

RCF2232018


UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA
SECRETARÍA ACADÉMICA

ING. LUIS ERNESTO CRUZADO MONTAÑEZ
SECRETARIO ACADÉMICO


UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA

DR. ING. JUAN HERBER GRADOS GAMARRAL
DECANO