

RESOLUCIÓN DE CONSEJO DE FACULTAD DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO N° 736-2019-CFFIEE.Bellavista, 27 de agosto de 2019.

Visto, el **Proveído N° 2530-2019-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido en Secretaría Académica de la FIEE el 26 de agosto de 2019, en el que adjunta el **OFICIO N° 196-2019-UIFIEE** del Dr. Lic. Adán Almirar Tejada Cabanillas, 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° 057-2019-CDUIFIEE**, en la que se Aprueba el Informe Final del Proyecto de Investigación titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **MSc. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo, ejecutado en el cronograma de ejecución es entre el 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019 (12 Meses).

CONSIDERANDO:

Que, con **Resolución Rectoral N° 549-2018-R**, se aprobó la realización del proyecto de Investigación Titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **MSc. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo, ejecutado en el cronograma de ejecución es entre el 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019 (12 Meses).

Que, con **Resolución de Comité Directivo de la Unidad de Investigación N° 057-2019-CDUIFIEE**, de fecha 22 de agosto de 2019, se aprobó el Informe Final del Proyecto de Investigación Titulado **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **MSc. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo, ejecutado en el cronograma de ejecución es entre el 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019).

Que, el Consejo de Facultad de la FIEE, en su Sesión Extraordinaria de fecha 27 de agosto de 2019, teniendo como **Segundo Punto de Agenda "Trabajos de Investigación"**, se acordó: **APROBAR**, el Informe Final del Trabajo de Investigación Titulado **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **MSc. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo, ejecutado en el cronograma de ejecución es entre el 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019 (12 Meses).

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. **APROBAR**, el Informe Final del Trabajo de Investigación Titulado: **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**, presentado por el Profesor Investigador **MSc. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** adscrito a la FIEE, en la Categoría Asociado a Tiempo Completo, ejecutado en el cronograma de ejecución es entre el 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019).
2. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución al Vicerrectorado de Investigación (VRI), Unidad de Investigación (UIFIEE) e interesado para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese.

JHGG/LECM/sym

RCF7362019


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 HERBERT GRADOS GAMARR
DECANO