

RESOLUCIÓN DECANAL N° 077-2016-DFIEE.- Bellavista, 18 de abril de 2016 – EL DECANO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO.

Vistos, el **Proveído N° 0994-2016-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido el 18 de abril de 2016 en la Secretaría Académica, donde se adjunta el informe del MSc. Ing. Jacob Astocondor Villar, Presidente del Jurado Revisor del Proyecto de Tesis de los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID** en el que indica que se encuentra conforme.

CONSIDERANDO:

Que, con **Resolución Decanal N° 052-2016-DFIEE** de fecha 16 de marzo de 2016, se resuelve: “**DESIGNAR**, al Jurado Evaluador del Proyecto de Tesis titulado “**DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE DESPLAZAMIENTO AUTÓNOMO BASADO EN UN CONTROLADOR PROPORCIONAL DERIVATIVO**”, presentada por los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID**; conformado por los siguientes Docentes: MSc. Ing. Jacob Astocondor Villar (Presidente); MSc. Ing. Wilbert Chávez Irazábal (Secretario); Mg. Ing. Ricardo Rodríguez Bustinza (Vocal); y, Ing. Martín Gamarra Suchero (Suplente).

Que, con **Oficio N° 061-2016-SA/FIEE**, de Secretaría Académica, es recepcionado los 04 ejemplares del Proyecto de Tesis titulado: “**DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE DESPLAZAMIENTO AUTÓNOMO BASADO EN UN CONTROLADOR PROPORCIONAL DERIVATIVO**” presentado por los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID**, por el MSc. Ing. Jacob Astocondor Villar Presidente del Jurado Evaluador, el 18 de marzo de 2016 para su respectiva opinión.

Que, con **Proveído N° 0994-2016-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido el 18 de abril de 2016 en la Secretaría Académica, donde se adjunta el informe del MSc. Ing. Jacob Astocondor Villar, Presidente del Jurado Revisor del Proyecto de Tesis de los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID** en el que indica que se encuentra conforme.

Que, teniendo en cuenta que el interesado cumple con las exigencias requeridas en el **Reglamento de Grados y Títulos de Pregrado de la Universidad Nacional del Callao**, modificado con Resolución de Consejo Universitario N° 082-2011-CU de fecha 29 de abril del 2011, y sus modificatorias, en el que se establecen los requisitos para la titulación por modalidad de tesis sin ciclo de tesis respecto a la aprobación del proyecto de tesis, designación oficial del asesor y autorización para el desarrollo de la tesis, debiéndose ceñirse estrictamente al plazo especificado en el precitado Reglamento.

Estando a la documentación sustentatoria en autos; y, en uso de las atribuciones que le confiere los artículos 187° y 189.22° del Estatuto de la UNAC.

RESUELVE:

1. **APROBAR**, el Proyecto de Tesis titulado “**DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE DESPLAZAMIENTO AUTÓNOMO BASADO EN UN CONTROLADOR PROPORCIONAL DERIVATIVO**”, el mismo que será realizado por los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID**, autorizándose su desarrollo.
2. **DESIGNAR**, como asesor del precitado Proyecto de Tesis al Profesor **Ing. Julio César Borjas Castañeda**.
3. **ESTABLECER**, que los egresados de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO y GARAY SANCHEZ, MICHAEL DAVID**, deberá sujetarse al Reglamento de Grados y Títulos de Pregrado de la UNAC, Título III – Capítulo II – Procedimiento para la Titulación de Tesis sin Ciclo de Tesis, en su art. 103° que establece un plazo máximo de dos (02) años para el desarrollo, presentación y sustentación de la tesis.
4. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución, al Rector, Unidades Académicas de la FIEE e interesados para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese.

JHGG/SLRJ/
RD0772016

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
Facultad Ingeniería Eléctrica y Electrónica

Sr. Ing. Santiago Ruedas Jiménez
SECRETARÍA ACADÉMICA

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA

Sr. Juan Ferber Grados Gamarra
DECANO