

RESOLUCIÓN DECANAL N° 379-2017-DFIEE.- Bellavista, 10 de octubre de 2017.- EL DECANO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO.

Visto, el **Proveído N° 2715-2017-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido el 10 de octubre de 2017 en Secretaría Académica de la FIEE, en el que se adjunta el **Informe s/n** remitido por el **M.Sc. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR**, Presidente del Jurado Evaluador de Sustentación de Tesis, de los Bachilleres de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **GARAY SÁNCHEZ, MICHAEL DAVID y FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO**, recibido el 10 de octubre de 2017 en Mesa de Partes de la FIEE, adjuntando los dictámenes aprobatorios de los miembros del Jurado, así como del Presidente, y sugieren como fecha de sustentación el día **jueves 12 de octubre de 2017**, a las **12:00 horas**.

CONSIDERANDO:

Que, con **Resolución Decanal N° 077-2016-DFIEE** de fecha 18 de abril de 2017, se resuelve "**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 Bachilleres de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **GARAY SÁNCHEZ, MICHAEL DAVID y FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO**, autorizándose su desarrollo; y, **DESIGNAR**, como asesor del precitado Proyecto de Tesis al Profesor **Ing. Julio César Borjas Castañeda**.

Que, con **Resolución Decanal N° 245-2017-DFIEE**, de fecha 06 de setiembre de 2017, se resuelve.: "**DESIGNAR**, al Jurado Evaluador de la Sustentación de la Tesis Titulada "**DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE DESPLAZAMIENTO AUTÓNOMO BASADO EN UN CONTROLADOR PROPORCIONAL DERIVATIVO**", presentada por los Bachilleres **GARAY SÁNCHEZ, MICHAEL DAVID y FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO** perteneciente a la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica, conformado por tres docentes (03) y un Suplente, de acuerdo al siguiente detalle: 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 **Proveído N° 2715-2017-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, recibido el 10 de octubre de 2017 en Secretaría Académica de la FIEE, en el que se adjunta el **Informe s/n** remitido por el **M.Sc. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR**, Presidente del Jurado Evaluador de Sustentación de Tesis, de los Bachilleres de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **GARAY SÁNCHEZ, MICHAEL DAVID y FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO**, recibido el 10 de octubre de 2017 en Mesa de Partes de la FIEE, adjuntando los dictámenes aprobatorios de los miembros del Jurado, así como del Presidente, y sugieren como fecha de sustentación el día **jueves 12 de octubre de 2017**, a las **12:00 horas**.

Que, teniendo en cuenta que los mencionados bachilleres cumplen 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, en el que se establecen los requisitos para la titulación por modalidad de tesis sin ciclo de tesis;

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

RESUELVE:

1. **DECLARAR**, con cargo a dar cuenta al Consejo de Facultad de la FIEE, Expedita la Sustentación de la Tesis titulada: "**DISEÑO E IMPLEMENTACIÓN DE UN ROBOT MÓVIL DE DESPLAZAMIENTO AUTÓNOMO BASADO EN UN CONTROLADOR PROPORCIONAL DERIVATIVO**", presentado por los Bachilleres de la Escuela Profesional de Ingeniería Electrónica **GARAY SÁNCHEZ, MICHAEL DAVID y FLORES CHACAYAN, LUIS ANTONIO**.
2. **ESTABLECER**, que la fecha de sustentación es el día **jueves 12 de octubre de 2017** a las **12:00 hrs**.
3. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución a UIFIEE, Unidades Académicas correspondientes, e interesado para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese.

JHGG/LECM/Cristy

RD3792017


UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA
SECRETARÍA ACADÉMICA
ING. LUIS ERNESTO CRUZADO MONTAREZ
SECRETARIO ACADÉMICO


UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA
DR. ING. JUAN HERBER GRADOS GAMARRA
DECANO