

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA

RESOLUCIÓN DECANAL N°002-2021-DFIEE- Bellavista, 21 de enero de 2021.-EL DECANO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO.

VISTO el **Proveído N°0031-VIRTUAL-2021-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, en el que se adjunta el **OFICIO N°008-VIRTUAL-2021-UIFIEE** del Dr. Ing. Juan Herber Grados Gamarra, Director de la Unidad de Investigación de la FIEE -UNAC, remitiendo la **Transcripción N°006-VIRTUAL-2021-CDUIFIEE** y la solicitud para la aprobación del proyecto de tesis, titulado **“SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO”**; la designación del jurado evaluador del proyecto de tesis para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico, y así como la designación oficial como asesor al **Dr. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR** presentado por el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO** de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao.

CONSIDERANDO:

De conformidad con el **DECRETO SUPREMO N°044-2020-PCM**, publicado en el periódico “El Peruano el 15 de marzo de 2020” – Decreto Supremo que declara Estado de Emergencia Nacional por las graves circunstancias que afectan la vida de la Nación a consecuencia del brote del COVID-19.

De conformidad con el **Artículo N°1 del Decreto Supremo N°044-2020-PCM** – “Declaración de Estado de Emergencia Nacional Declárese el Estado de Emergencia Nacional por el plazo de quince (15) días calendario, y dispóngase el aislamiento social obligatorio (cuarentena), por las graves circunstancias que afectan la vida de la Nación a consecuencia del brote del COVID-19...(sic)”.

De conformidad con el **DECRETO DE URGENCIA N°026-2020**, publicado en el periódico “El Peruano el 15 de marzo de 2020” – **DECRETO DE URGENCIA QUE ESTABLECE DIVERSAS MEDIDAS EXCEPCIONALES Y TEMPORALES PARA PREVENIR LA PROPAGACIÓN DEL CORONAVIRUS (COVID-19) EN EL TERRITORIO NACIONAL.**

De conformidad con el **DECRETO SUPREMO N°010-2020-TR**, publicado en el periódico “El Peruano el 24 de marzo de 2020”: “...Decreto Supremo que desarrolla disposiciones para el Sector Privado, sobre el trabajo remoto previsto en el Decreto de Urgencia N° 026-2020, Decreto de Urgencia que establece medidas excepcionales y temporales para prevenir la propagación del COVID - 19...(sic)”.

De conformidad con la **Resolución de Consejo Universitario N°068-2020-CU**, de fecha 25 de marzo de 2020: resuelve: “...**1. AUTORIZAR**, con eficacia anticipada, al 16 de marzo de 2020, y hasta que concluya el estado de emergencia nacional, la modificación del lugar de la prestación de servicios de docentes y administrativos para no afectar el pago de sus remuneraciones. La modalidad de la prestación será determinada por cada jefe o director de cada una de las unidades de la Universidad Nacional del Callao, en el marco de la aplicación de las normas legales emitidas, dejando constancia del trabajo realizado y supervisados por la Oficina de Recurso Humanos (ORH) y la Oficina de Abastecimientos y Servicios Auxiliares (OASA)...(sic)”.

Que, el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO** perteneciente a la Carrera Profesional de Ingeniería Electrónica, presentó solicitud S/N, vía correo electrónico para solicitar la aprobación del proyecto de tesis, titulado: **“SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO”**; la designación del jurado evaluador del proyecto de tesis para optar el Título Profesional de Ingeniero Electricista y, así como la designación oficial como asesor al **Dr. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR**.

De conformidad con la **Resolución de Comité Directivo de la Unidad de Investigación N°005-VIRTUAL-2021-CDUIFIEE**, de fecha 08 de enero de 2021, propone el Jurado Evaluador del Proyecto de Tesis titulada **"SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO"** como se detalla a continuación: Dr. Ing. SANTIAGO LINDER RUIBIÑOS JIMÉNEZ (Presidente); Mg. Ing. JORGE ELÍAS MOSCOSO SÁNCHEZ (Secretario); M.Sc. Ing. ABILIO BERNARDINO CUZCANO RIVAS (Vocal); y Mg. Ing. JESSICA ROSARIO MEZA ZAMATA (Suplente); presentado por el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO** perteneciente a la Carrera Profesional de Ingeniería Electrónica de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao.

Que, con **Proveído N°0031-VIRTUAL-2021-DFIEE** del Señor Decano de la FIEE, en el que se adjunta el **OFICIO N°008-VIRTUAL-2021-UIFIEE** del Dr. Ing. Juan Herber Grados Gamarra, Director de la Unidad de Investigación de la FIEE -UNAC, remitiendo la **Transcripción N°006-VIRTUAL-2021-CDUIFIEE** y la solicitud para la aprobación del proyecto de tesis, titulado **"SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO"**; la designación del jurado evaluador del proyecto de tesis para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico, y así como la designación oficial como asesor al **Dr. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR** presentado por el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO** de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao.

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, aprobado con **Resolución de Consejo Universitario N°245-2018-CU de fecha 30 de octubre de 2018**, 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 los Arts. 187° y 189.22° del Estatuto de la UNAC.

RESUELVE:

1. **DESIGNAR**, al Jurado Evaluador de Proyecto de Tesis titulado: **"SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO"**, presentado por el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO** perteneciente a la Carrera Profesional de Ingeniería Electrónica de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao; según se indica a continuación:

Dr. Ing. SANTIAGO LINDER RUIBIÑOS JIMÉNEZ	PRESIDENTE
Mg. Ing. JORGE ELÍAS MOSCOSO SÁNCHEZ	SECRETARIO
M.Sc. Ing. ABILIO BERNARDINO CUZCANO RIVAS	VOCAL
Mg. Ing. JESSICA ROSARIO MEZA ZAMATA	SUPLENTE

2. **ESTABLECER**, que el Jurado nombrado deberá sujetarse al Reglamento de Grados y Títulos, Título IV - El Trámite y Procedimiento Administrativo para obtener Grados y Títulos, Capítulo II: Titulación y Graduación de Pregrado - Sub-Capítulo I: Graduación y Titulación por Modalidad de Tesis Art. 81°, que establece un plazo de quince días calendario, contados a partir de la recepción del presente documento para la presentación del dictamen colegiado.
3. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución, a la UIFIEE e interesados para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese.

CITD/SLRJ/CAA
RD0022021

