

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA

RESOLUCIÓN DECANAL N°040–2023–DFIEE.– Bellavista, 16 de marzo de 2023 – EL DECANO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA Y ELECTRÓNICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO.

Visto, el **Proveído N°0438–VIRTUAL–2023–DFIEE** del señor decano de la FIEE, donde adjunta el informe del **Dr. Ing. SANTIAGO LINDER RUBIÑOS JIMÉNEZ**, presidente del Jurado Revisor de Tesis titulada “**SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO**” presentada por el bachiller **HUAMAN TRUJILLO, Manuel Fernando** para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao, en el que indica que se encuentra **CONFORME**.

CONSIDERANDO:

De conformidad con la **Resolución de Consejo Universitario N°099–2021–CU** de fecha 30 de junio de 2021, resuelve : “**1° APROBAR**, el **Reglamento de Grados y Títulos de la Universidad Nacional del Callao**, presentado por la Oficina de Planificación y Presupuesto de conformidad con las consideraciones expuestas, cuyo texto se anexa y forma parte de la presente Resolución; **2. DEJAR SIN EFECTO** todas las disposiciones emitidas por esta Casa Superior de Estudios que se opongan a lo establecido en el Reglamento aprobado mediante el numeral precedente, por las consideraciones expuestas en la presente Resolución...(sic)”.

De conformidad con el **Artículo 26°** el **Reglamento de Grados y Títulos de la Universidad Nacional del Callao**; en el que establece que: “El jurado evaluador y de sustentación está conformado por el presidente, secretario, vocal y un suplente. El presidente, es el docente ordinario de mayor categoría y antigüedad entre los miembros propuestos. El secretario y el vocal son designados en orden de prelación decreciente. El miembro suplente reemplaza a uno de los miembros titulares ausentes, con excepción del presidente, en la sustentación de la tesis, o en la exposición del informe de trabajo de suficiencia profesional.

De conformidad con el **Artículo 81°** del **Reglamento de Grados y Títulos de la Universidad Nacional del Callao**; en el que establece que: “ El jurado de sustentación de la tesis remite su dictamen colegiado al Decano de la Facultad, con los fundamentos sustentatorios del caso dentro del plazo máximo de quince días calendario, contados a partir de la recepción.

De conformidad con la **Resolución Decanal N°002–2021–DFIEE** de fecha 21 de enero de 2021, se 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 RUBIÑOS 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...(sic)”.

De conformidad con la **Resolución Decanal N°008–2021–DFIEE** de fecha 18 de febrero de 2021, se resuelve: “...**1. APROBAR**, el 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** pertenecientes a la Carrera Profesional de Ingeniería Electrónica, **AUTORIZANDO SU DESARROLLO**; **2. DESIGNAR**, como asesor del precitado Proyecto de Tesis al Docente **Dr. Ing. JACOB ASTOCONDOR VILLAR**; **3. ESTABLECER**, el egresado **HUAMAN TRUJILLO, MANUEL FERNANDO**, deberá sujetarse al Reglamento de Grados y Títulos de Pregrado de la UNAC, Título IV – Capítulo II – Sub Capítulo I – Titulación por Modalidad de Tesis sin Ciclo de Tesis, en su art. 78° que establece un plazo máximo de dos (02) años para el desarrollo, presentación y sustentación de la tesis...(sic)”.

De conformidad con la **Resolución Decanal N°020–2023–DFIEE** de fecha 16 de febrero de 2023, resuelve: “...**1. DESIGNAR**, al Jurado Evaluador de la Sustentación de la Tesis titulada “**SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO**” presentada por el bachiller **HUAMAN TRUJILLO, Manuel Fernando** para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao, según se indica a continuación: Dr. Ing. SANTIAGO LINDER RUBIÑOS JIMÉNEZ – Presidente; Mg. Ing. JORGE ELÍAS MOSCOSO SÁNCHEZ – Secretario; Dr. 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 – Trámite y Procedimiento Administrativo para Obtener Grados y Títulos, Capítulo II: Titulación y Graduación de Pregrado, Sub–Capítulo I: Graduación y Titulación por la Modalidad de Tesis, Art. 81°, El jurado de sustentación de la tesis remite su dictamen colegiado al Decano de la Facultad, con los fundamentos sustentatorios del caso dentro del plazo máximo de quince días calendario, contados a partir de la recepción...(sic)”.

Que, con **Proveído N°0438-VIRTUAL-2023-DFIEE** del señor decano de la FIEE, donde adjunta el informe del **Dr. Ing. SANTIAGO LINDER RUBIÑOS JIMÉNEZ**, presidente del Jurado Revisor de Tesis titulada **“SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO”** presentada por el bachiller **HUAMAN TRUJILLO, Manuel Fernando** para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao, en el que indica que se encuentra **CONFORME**.

Que, teniendo en cuenta que el mencionado bachiller 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°099-2021-CU de fecha 30 de junio de 2021, 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 186.22° del Estatuto de la UNAC.

RESUELVE:

1. **DECLARAR**, con cargo a dar cuenta al Consejo de Facultad de la FIEE, Expedita la Sustentación de Tesis titulada: **“SISTEMA DE SEGUIMIENTO DE TRAYECTORIAS UTILIZANDO TÉCNICAS DE CONTROL NO LINEAL PARA LA NAVEGACIÓN AUTÓNOMA DE DRONE EN ESPACIO CONTROLADO”**, presentada por el bachiller **HUAMAN TRUJILLO, Manuel Fernando** para optar el Título Profesional de Ingeniero Electrónico de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica de la Universidad Nacional del Callao.
2. **ESTABLECER**, que la fecha de sustentación será, el **miércoles 22 de marzo de 2023** a las **10:00 horas**.
3. **TRANSCRIBIR**, la presente Resolución, a los interesados para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y archívese

CITD/ALA/CAA

RD0402023

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica
.....
Mg. Lic. Antenor Leiva Apaza
Secretario Académico FIEE – UNAC

UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO
FACULTAD DE INGENIERÍA ELÉCTRICA
Y ELECTRÓNICA
.....
Dr. CIRIACO TERAN UJANOERAS
Decano