



Universidad Nacional del Callao
Vice Rectorado de Investigación



Callao, Octubre 18, 2019

Señor

PRESENTE.-

RESOLUCIÓN VICERRECTORAL N° 098-2019-VRI. Callao, Octubre 18, 2019. LA VICERRECTORA DE INVESTIGACIÓN DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO.



Vista la Solicitud, de fecha 05 de agosto de 2019 mediante el cual el profesor Mg. **JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA**, presenta a la Unidad de Investigación de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, el Informe Final de Investigación titulado **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"**.

CONSIDERANDO:

Que, mediante Resolución Rectoral N°549-2018-R del 08 de junio de 2018, fue aprobada el Proyecto de Investigación del profesor Mg. **JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA** titulado **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"** con cronograma de ejecución (12 meses) Del 01 de junio de 2018 al 31 de mayo de 2019.

Que, el artículo 26º del Reglamento de Participación de los Docentes en la Universidad Nacional del Callao en Proyectos de Investigación, aprobado con Resolución de Consejo Universitario N° 017-2018-CU, establece la obligación del Profesor Responsable o Jefe del Proyecto de presentar el Informe Final de Investigación, así como, la documentación que forma parte del expediente remitido al Vicerrectorado de Investigación por el Decano de la Facultad.

Que, el Decano de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica mediante Oficio N° 0822-2019-DFIEE del 04 de setiembre de 2019, remite el expediente del Informe Final de Investigación titulado **"CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD"** desarrollado por el profesor Mg. **JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA**, que contiene la Resolución de aprobación del Comité Directivo de la Unidad de Investigación N° 057-2019-CDUIFIEE del 22 de agosto de 2019, Resolución de Consejo de Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica N° 736-2019-CFFIEE del 27 de agosto de 2019, solicitud de presentación del Informe Final de Investigación del profesor responsable Mg. **JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA**; un (01) ejemplar anillado del Informe Final y un (01) Cd.



Universidad Nacional del Callao
Vice Rectorado de Investigación



Que, la Dirección del Instituto Central de Investigación de Ciencia y Tecnología mediante Informe N° 148-2019-ICICYT-VRI del 07 de octubre de 2019, indica que el expediente del profesor Mg. **JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA**, cumple con los requisitos establecidos en el Reglamento de Proyectos de Investigación vigente.

En uso de las atribuciones que le confiere la Resolución del Consejo Universitario N° 060-98-CU del 25 de Mayo de 1998.

RESUELVE:

- 1º Dar conformidad de la presentación y cumplimiento de trámite del Informe Final de Investigación titulado ***CONTROLABILIDAD Y OBSERVABILIDAD NO LINEAL DE UN ROBOT MANIPULADOR DE DOS GRADOS DE LIBERTAD*** presentado por el profesor **Mg. JULIO CÉSAR BORJAS CASTAÑEDA**.
- 2º Transcribir la presente Resolución al Rector, Vicerrector Académico, Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Unidad de Investigación de la Facultad de Ingeniería Eléctrica y Electrónica, Dirección General de Administración, Oficina de Recursos Humanos, Instituto Central de Investigación de Ciencia y Tecnología, interesado, para conocimiento y fines consiguientes.

Regístrese, comuníquese y Archívese.



UNIVERSIDAD NACIONAL DEL CALLAO

Dra. ANA M. LEÓN ZARATE
Vicerrectora de Investigación

c.c. Rector, VRA, FIEE, UIFIEE, DICA
c.c. ORH, ICICYT, interesado
c.c.: Archivo.