



UNAP

Facultad de Ingeniería
de Sistemas e Informática
(FISI)

RESOLUCIÓN DECANAL N° 193-D-FISI-UNAP-2020.

Iquitos, 22 de diciembre del 2020.

EL DECANO DE LA FACULTAD DE INGENIERÍA DE SISTEMAS E INFORMÁTICA DE LA UNIVERSIDAD NACIONAL DE LA AMAZONÍA PERUANA;

VISTO:

El Oficio N° **052-2020-CGT-FISI-UNAP**, del Jurado Examinador, designado con Resolución Decanal N° 191-D-FISI-UNAP-2020, presidido por el docente Ing. Carlos Alberto García Cortegano, Mgr y como miembros los docentes Ing. Fernando Javier Salas Barrera, MSc., y el Ing. Jimmy Max Ramírez Villacorta, Mgr. donde se informa del **DICTAMEN APROBATORIO del Informe Final de la Tesis** Titulada: **"ROBOT TELECONTROLADO PARA MEJORAR EL MONITOREO DE MAMIFEROS EN BOSQUEZ AMAZONICOS"**, presentado por el bachiller: **Miquias Edwin Condori Mamani**, solicitando la emisión de la resolución correspondiente de aprobación de la sustentación del Informe Final en Acto Público.

El Oficio N° 054-FISI-UNAP-2020 del Comité de Grados y Títulos de la Facultad de Ingeniería de Sistemas e Informática, donde se indica que en coordinaciones con el Jurado Evaluador y los Bachilleres se propone lugar, fecha y hora para la exposición virtual.

En uso de las atribuciones que le confiere la Ley Universitaria N° 30220 y el EGUNAP.


SE RESUELVE:

Artículo Uno. - Autorizar la sustentación mediante la modalidad de exposición virtual del Informe Final de la Tesis Titulada: **"ROBOT TELECONTROLADO PARA MEJORAR EL MONITOREO DE MAMIFEROS EN BOSQUEZ AMAZONICOS"**, presentado por el bachiller: **Miquias Edwin Condori Mamani**, para la obtención del Título Profesional de Ingeniero de Sistemas e Informática.

Artículo Dos. - Establecer que dicho acto público de exposición virtual del Informe Final del Proyecto de Tesis se realice el:

- FECHA: Miércoles 23/12/2020
- HORA: 7.00pm
- MODALIDAD TECNOLOGIA: Videoconferencia mediante el ZOOM.

Regístrese, comuníquese y archívese.


Carlos Alberto García Cortegano
DECANO
FISI-UNAP




Alejandro Reategui Pezo
SECRETARIO ACADÉMICO
FISI-UNAP

