

ANEXO N° 03

FORMATO DE REGISTRO DE TRABAJOS DE INVESTIGACIÓN PARA TRÁMITE DE RECONOCIMIENTO

Fecha [dd/mm/aa]:

Uso exclusivo de la SUNEDU
No. de Registro:

A) Datos del autor

NOMBRES Y APELLIDOS [como aparece en el Documento Nacional de Identidad]	Pedro Roberto Beada Vicuña
--	----------------------------

DNI	70580522	PASAPORTE	6174322
CARNÉ DE EXTRANJERÍA			

GRADO ACADÉMICO O TÍTULO PROFESIONAL [Indicar con una X]	Doctor(a)		Maestría	<input checked="" type="checkbox"/>	Título de Segunda Especialidad		Título Profesional		Bachiller	
UNIVERSIDAD O INSTITUCIÓN DONDE OBTUVO EL GRADO ACADÉMICO O TÍTULO PROFESIONAL	Universidade Federal do ABC									
FACULTAD / CARRERA, ESCUELA O PROGRAMA	Ingeniería Mecánica									
PAÍS	Brasil									

CORREO ELECTRÓNICO	pedro.beada @ pucp.pe	Teléfono:	981788367
---------------------------	-----------------------	------------------	-----------

INDICAR SI LOS ESTUDIOS FUERON REALIZADOS EN EL MARCO DE UNA BECA [marcar con una x]	SÍ	<input checked="" type="checkbox"/>	NO	
INDICAR NOMBRE DE LA BECA:	Beca CAPES			

B) Datos del trabajo de investigación

TÍTULO DEL TRABAJO [Inglés]	Mathematical Modeling and Non-linear control of a Hybrid Remotely Operated Vehicle
TÍTULO DEL TRABAJO [Si fuera otro idioma]	Modelagem Matemática e Controle Não Linear de um Veículo Híbrido Submersível Operado de Forma Remota
TÍTULO DEL TRABAJO [Castellano]	Modelado Matemático y Control no lineal de un vehículo Híbrido Sumergible Operado de Forma Remota

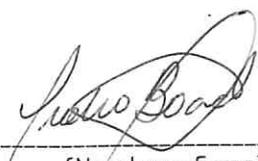
ÁREA DE CONOCIMIENTO [Indicar con una X]	Humanidades		Ciencias Naturales		Ciencias Médicas y de Salud	
	Ingeniería y Tecnología	X	Ciencias Agrícolas		Ciencias Sociales	

OBJETIVO DEL TRABAJO [Castellano]:	Obtener el modelo matemático de un vehículo submarino y diseñar un algoritmo de control no lineal bajo la metodología SDRE.
OBJETIVO DEL TRABAJO [Inglés]:	Mathematical modeling and non-linear control of an underwater vehicle with SDRE control system
RESUMEN DEL TRABAJO (máximo 200 palabras y en castellano)	Este trabajo se centró en obtener el modelo matemático de un vehículo submarino operado de forma Remota y el diseño e implementación de un sistema de control basado en la técnica State-dependent Riccati Equation (SDRE). Como resultado de la aplicación de la técnica SDRE se obtuvo un sistema de control multivariable que supuso los requerimientos de estabilidad y robustez.
PALABRAS CLAVE: [mínimo tres y máximo siete]	ROV, MROV, SDRE, non-linear control

C) Publicación de su trabajo de investigación en el Repositorio Digital RENATI de la SUNEDU

TIPOS DE ACCESO A SU INVESTIGACIÓN [Indicar con una X]	Acceso abierto	X	Acceso restringido	
---	----------------	---	--------------------	--

JUSTIFICACIÓN [Si en caso eligió la opción restringido]	
--	--



[Nombre y firma]
Autor



[Nombre y firma]
Recepción - SUNEDU