

UNIVERSIDAD PRIVADA ANTONOR ORREGO

FACULTAD DE INGENIERÍA

PROGRAMA DE ESTUDIO DE INGENIERÍA ELECTRÓNICA



TESIS PARA OPTAR EL TÍTULO PROFESIONAL DE
INGENIERO ELECTRÓNICO

Análisis de la Performance de Algoritmos Genéticos para la Autosintonización
de un Controlador Pid de Estabilidad Angular En Un Drone Tipo Quadrotor
Implementado En Un Sistema Embebido

Línea de investigación:

Autores:

Bocanegra Saldaña, Diego Martín
Cieza Hernández, José Diego

Jurado evaluador:

Presidente : Luis Alberto Vargas Diaz
Secretario : Oscar Miguel De La Cruz Rodriguez
Vocal : Alejandro Martin León Cerna

Asesor:

Luis Alvarado Rodríguez
Código Orcid: <https://orcid.org/0000-0001-6444-2922>

Trujillo–Perú
2024

Fecha de Sustentación: 2024/09/09

Informe Turnitin (PRIMERA Y ULTIMA HOJA DONDE INDICA EL PORCENTAJE, AMBAS HOJAS FIRMADAS POR EL ASESOR)

ANÁLISIS DE LA PERFORMANCE DE ALGORITMOS GENÉTICOS PARA LA AUTOSINTONIZACIÓN DE UN CONTROLADOR PID DE ESTABILIDAD ANGULAR EN UN DRONE TIPO QUADROTOR IMPLEMENTADO EN UN SISTEMA EMBEBIDO

Fecha de entrega: 31-jul-2024 11:28:00 (UTC-0500)
Identificador de la entrega: 242557848
Nombre del archivo: Informe-de-Tesis-Electr_nica-Bocanegra--Cieza-Hernandez.docx (3.05M)
Total de palabras: 13148
Total de caracteres: 76452

Alvarado R

ANÁLISIS DE LA PERFORMANCE DE ALGORITMOS GENÉTICOS PARA LA AUTOSINTONIZACIÓN DE UN CONTROLADOR PID DE ESTABILIDAD ANGULAR EN UN DRONE TIPO QUADROTOR IMPLEMENTADO EN UN SISTEMA EMBEBIDO

INFORME DE ORIGINALIDAD

7%	7%	0%	2%
INDICE DE SIMILITUD	FUENTES DE INTERNET	PUBLICACIONES	TRABAJOS DEL ESTUDIANTE

FUENTES PRIMARIAS

1	qdoc.tips Fuente de Internet	<i>Alvarado R</i>	3%
2	repository.uaeh.edu.mx Fuente de Internet		2%
3	repositorio.upao.edu.pe Fuente de Internet		2%

Excluir citas Apagado Excluir coincidencias < 2%
Excluir bibliografía Activo

DECLARACION DE ORIGINALIDAD

Yo, Luis Alvarado Rodríguez, docente del Programa de Estudio de Pregrado de la Universidad Privada Antenor Orrego, asesor de la tesis titulada “Análisis de la Performance de Algoritmos Genéticos para la Autosintonización de un Controlador Pid de Estabilidad Angular En Un Drone Tipo Quadrotor Implementado En Un Sistema Embebido”, de los autores Bocanegra Saldaña y Diego Martín Cieza Hernández, José Diego

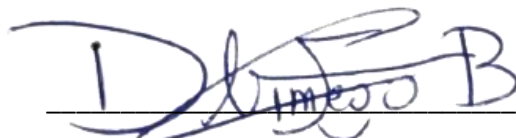
- El mencionado documento tiene un índice de puntuación de similitud del 7%. Así lo consigna el reporte de similitud emitido por el software Turnitin el día 31 de julio del 20224
- He revisado con detalle dicho reporte de la tesis “Análisis de la Performance de Algoritmos Genéticos para la Autosintonización de un Controlador Pid de Estabilidad Angular En Un Drone Tipo Quadrotor Implementado En Un Sistema Embebido” y no se advierte indicios de plagio.
- Las citas a otros autores y sus respectivas referencias cumplen con las normas establecidas por la Universidad.

Ciudad y fecha: 25/09/24

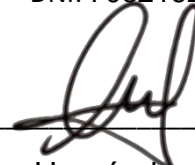


Alvarado Rodríguez Luis
DNI: 43344790

ORCID: <https://orcid.org/0000-0001-6444-2922>



Bocanegra Saldaña, Diego Martín
DNI: 70821621



Cieza Hernández, José
DNI: 72881389