

 Institución Universitaria	CARTA DE AUTORIZACIÓN DE DIVULGACIÓN DEL TRABAJO DE GRADO	Código	FGB 019
		Versión	02
		Fecha	2014-08-13

Carta de Autorización de Reproducción y Publicación de Trabajos de Grado

El (los) abajo firmante(s), autores del trabajo de grado Metodología de Navegación de robots móviles para detección de vanos y discontinuidades en su trayectoria, autorizo (mos) al INSTITUTO TECNOLÓGICO METROPOLITANO –Institución Universitaria, para que almacene, reproduzca, comunique públicamente, publique, permita la reproducción y descarga de la obra, la divulgue o dé a conocer, por cualquier medio conocido o por conocer, sin restricción de tiempo, modo, lugar, número de ejemplares y medio, incluyendo pero no limitándose a su reproducción, comunicación y divulgación, en el Repositorio Institucional o en cualquier otra plataforma gestora de contenidos conocida o por conocerse y adoptada por la Institución, facilitando así que la totalidad de la obra sea conocida y permitiéndole al público en general su consulta, descarga e impresión gratuita, con fines académicos pero aclarando que pese a lo anterior -y en cualquier caso- se respetarán sus derechos morales de autor y nadie podrá usar la obra o explotarla para fines diferentes a la consulta o investigación sin fines de lucro, ni alterarla o transformarla generando una obra derivada, sin la autorización expresa y previa de sus autores.

El(los) abajo firmante(s) declara(n) que la obra es original y fue realizada por él/ella/ellos/ellas de forma individual, sin violar o usurpar derechos de propiedad intelectual o derechos legales o contractuales de terceros. En caso de presentarse cualquier tipo de reclamación o acción por parte de un tercero en cuanto a los derechos de Propiedad Intelectual que recaigan sobre la obra, el/los firmante(s) asumirá(n) toda la responsabilidad legal y patrimonial y saldrá(n) en defensa del ITM. Por lo tanto, para todos los efectos legales, disciplinarios, administrativos y patrimoniales, el ITM actúa como tercero de buena fe.

Facultad: Ingeniería

Programa: Maestría en automatización y control industrial

Nivel: Pregrado Especialización Maestría Doctorado

Modalidad de trabajo de grado: Maestría de Investigación

Título del trabajo de grado: Metodología de Navegación de robots móviles para detección de vanos y discontinuidades en su trayectoria

Restricciones a la publicación de la Obra:

- a. Derechos de propiedad intelectual pertenecientes a terceros. Sí No
- b. Acuerdos, contratos o cláusulas de confidencialidad suscritas con el ITM y/o con terceros.
 Sí No ¿Con quiénes? _____

_____ Fecha _____

Lugar donde reposa el acuerdo, contrato o cláusula



**CARTA DE AUTORIZACIÓN DE
DIVULGACIÓN DEL TRABAJO DE
GRADO**

Código	FGB 019
Versión	02
Fecha	2014-08-13

- c. Licencias exclusivas concedidas a terceros. Sí _____ No X
- d. Cesiones totales o parciales realizadas con terceros. Sí X No _____
- e. Contratos de edición o producción celebrados con terceros. Sí _____ No X
- f. ¿Ha publicado la obra o sometido la obra para aprobación en publicaciones científicas o académicas? Sí _____ No X Nombre de la(s) publicación (es) _____

 Fecha en la que se sometió la obra para su publicación _____
 Si ya fue publicada fecha en la que fue publicada _____
- ¿Los términos de referencia de la publicación exigen la cesión de los derechos patrimoniales de autor o la licencia exclusiva? Sí _____ No X
- g. ¿La obra ha sido o está siendo evaluada actualmente por la Oficina o encargados de Transferencia Tecnológica del ITM? Sí _____ No X
- h. La obra ha sido o está siendo evaluada por la Oficina o encargados de Emprendimiento del ITM? Sí _____ No X

Nombre(s) y Apellidos:

Firmas:

Luis Fernando Ortiz Arroyave

C.C. # 71216354

C.C. #

C.C. #

C.C. #

C.C. #