



Universidad  
Rey Juan Carlos

## Permiso de distribución de resultados de Tesis Doctoral

### Datos de la Tesis Doctoral:

Título: *Técnicas para la localización visual robusta de robots en tiempo real con y sin mapas*  
Director (o Directores): *José María Carreras Plaza*  
Tutor (en caso de ser diferente de Directores):  
Autor: *Eduardo Perdomo García*  
Titulación: *Programa de doctorado en Sistemas de Hardware y Software avanzados*  
Fecha de lectura: *14 de Julio 2017*

### Texto del permiso de distribución:

La Tesis Doctoral arriba especificada, ha sido leída y calificada en la Universidad Rey Juan Carlos. El autor (abajo firmante) expresa su deseo de publicar los elementos especificados más arriba en el Archivo abierto Institucional de la Universidad Rey Juan Carlos, BURJC-Digital. Lo que pone en conocimiento de la Universidad para su conocimiento y visado.

### Autorizo la publicación en abierto, en el Repositorio Institucional de la URJC:

- SI
- NO

De acuerdo con el Art. 14.5 del Real Decreto 99/2011, de 28 de enero, por el que se regulan las enseñanzas oficiales de doctorado:

*Una vez aprobada la tesis doctoral, la universidad se ocupará de su archivo en formato electrónico abierto en un repositorio institucional y remitirá, en formato electrónico, un ejemplar de la misma así como toda la información complementaria que fuera necesaria al Ministerio de Educación a los efectos oportunos.*

### Licencia de distribución:

Nombre de la licencia de distribución para la tesis (en su caso):

*Fuencabada*, a 14 de Julio de 2017

Fdo.: El autor