

Declaro, bajo mi responsabilidad, que el Proyecto presentado con el título  
Diseño de un robot blando trepador con actuadores dieléctricos de elastómero y electro  
adhesión

en la ETS de Ingeniería - ICAI de la Universidad Pontificia Comillas en el

curso académico 2019/20 es de mi autoría, original e inédito y

no ha sido presentado con anterioridad a otros efectos.

El Proyecto no es plagio de otro, ni total ni parcialmente y la información que ha sido

tomada de otros documentos está debidamente referenciada.

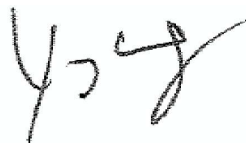


Fdo.: Ana Ordóñez Urteaga

Fecha: 17/06/2020

Autorizada la entrega del proyecto

EL DIRECTOR DEL PROYECTO



Fdo.: Yong Huang

Fecha: 17/06/2020