

Declaro, bajo mi responsabilidad, que el Proyecto presentado con el título ..
.....Reinforcement learning applied to a Universal Robot.....

.....with a vacuum gripper.....

.....

.....
en la ETS de Ingeniería - ICAI de la Universidad Pontificia Comillas en el
curso académico 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.: Álvaro Burgos Madrigal

Fecha: 17/08/2022



Autorizada la entrega del proyecto

EL DIRECTOR DEL PROYECTO

Fdo.: Philippe JUHEL

Fecha: 18/ 08/ 2022

