

Declaro, bajo mi responsabilidad, que el Proyecto presentado con el título
IMPLANTACIÓN DE UNA SOLUCIÓN DE PICK AND PLACE EN UN ROBOT
INDUSTRIAL UTILIZANDO UN SISTEMA DE VISIÓN ARTIFICIAL BASADO EN
REDES CONVOLUCIONALES

en la ETS de Ingeniería - ICAI de la Universidad Pontificia Comillas en el
curso académico 2020/21 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.: Daniel Sánchez de Pedro Rada

Fecha: 17 / 06 / 21

Autorizada la entrega del proyecto

EL DIRECTOR DEL PROYECTO

Fdo.: Jaime Boal Martín-Larrauri

Fecha: 17 / 06 / 21