
Instituto Tecnológico de Costa Rica**Escuela de Ingeniería Electrónica****Trabajo Final de Graduación****Proyecto:** Método basado en aprendizaje reforzado para el control automático de una planta no lineal.**Estudiante:** Oscar Andrés Rojas Fonseca

I Semestre 2024

Firma del asesor

Bitácora de trabajo

| Fecha | Actividad | Anotaciones | Horas dedicadas |
|----------------------------|--|---|-----------------|
| 05/03/2024 | 1. Continuación de pruebas para solucionar el error de OpenGL. | a) Luego de varias actualizaciones de drivers e instalación de los drivers de Nvidia necesarios el error de OpenGL persistió. b) Se optó por utilizar la herramienta <i>Jupyter Notebook</i> que funcionó sin errores. | 5 horas |
| 06/03/2024 | 2. Estudio del código de ejemplo <i>dpg.py</i> y <i>q-learning.py</i> del repositorio MPCRL [1]. | a) ADADAD | 5 horas |
| 07/03/2024 | 3. ADADAD | a) ADADADAD | 5 horas |
| 08/03/2024 | 4. ADADADAD | a) ADADADADAD | 3 horas |
| Total de horas de trabajo: | | | 23 horas |

Contenidos de actividades

ADADADA

Referencias

- [1] F. Airaldi, A. Bietti, A. Casagrande, and A. Bemporad, “Learning model predictive control with policy gradients,” *IEEE Transactions on Automatic Control*, 2023.