
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
24/04/2024	1. Reunión de seguimiento con el asesor del proyecto.	a) Revisión de avance y errores de forma. b) bbbb.	2 horas
26/04/2024	3. Pruebas de mejora en la función <i>get_action()</i> del método <i>PPO</i> .	a) ADADADA.	4 horas
27/04/2024	5. Prueba del monetaje del método <i>DQN</i> discretizado para el control del env <i>PAHM</i> .	a) ADADAD	4 horas
28/04/2024	6. HFGHDFGHgh.	a) GGGGGGGG. b) VVVVVVVVVV.	6 horas
29/04/2024	6. Pruebas de entrenamiento del modelo <i>PPO</i> del <i>PAHM</i> .	a) Probando métodos de distribución normal y otros. b) ASDASD.	6 horas
30/04/2024	6. AAAAAAAAAA.	a) RRRRRR. b) WWWWWWWW.	6 horas
Total de horas de trabajo:			64 horas

Contenidos de actividades

AAA [1]

Referencias

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