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
26/02/2024	1. Pruebas de entrenamiento del modelo imitador en Nvidia K80.	 a) También se probó el entrenamiento con la laptop personal, requiriendo aproximadamente 3 horas para 70 episodios. b) El entrenamiento en la K80 se suspendió con 10 episodios por requerir más tiempo del disponible en el SIPLab. 	5 horas
27/02/2024	2. Estudio de requerimientos y ambiente de la librería <i>MPCRL</i> de Filippo Airaldi [?].	 a) Creación del ambiente de trabajo conda para el uso de MPCRL. b) Instalación de dependencias necesarias. 	3 horas
28/02/2024	3. Prueba de montaje de modelos virtuales de la sección Classic Control de Gymnasium [?].	 a) Dadas las características iniciales del MPCRL para sistemas LTI se selecciona el env CartPole por encima del env Pendulum. b) Problema de generación de ventana gráfica relacionada con la API OpenGL 	5 horas

29/02/2024	4. Continuación de pruebas para solucionar el error de OpenGL.	drivers y revisión del <i>PATH</i> . b) Luego de varias pruebas y consultas en linea el problema persiste con Visual Code y en la terminal.	
Total de horas de trabajo:			

Contenidos de actividades

- 1. Luego de los entrenamientos suspendidos del modelo imitador, el mayor avance se obtuvo con la laptop personal y los 70 episodios, ejemplificado mediante W&B en la Fig.
- 2. En la Fig. se muestra una captura de uno de los mensajes correspondientes al error presentado con OpenGL en las pruebas gráficas con gymnasium.

Prueba

Referencias