
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) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	4 horas
27/02/2024	2. ADADADADAD.	a) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	5 horas
28/02/2024	3. Estudio de la comunicación entre el sistema (planta) y el módulo de control al sistema (Red neuronal).	a) Revisión de la teoría correspondiente en [?]. b) ADADADADAd	3 horas
29/02/2024	4. ADADADADAD.	a) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	6 horas
01/03/2024	5. Prueba de entrenamiento con datos reales del PAMH.	a) Se ejecutó el script <i>RNAM_Real.py</i> con una primera versión de los datos recolectados. Sin éxito por tiempo de ejecución muy largo. b) ADADADA.	3 horas
Total de horas de trabajo:			21 horas

1. Estudio de la comunicación entre el sistema (planta) y el módulo de control al sistema (Red neuronal).

(a) Model Predictive Control (MPC) [?] Figura 10.2.

(b) a

2. a

3. a

4. a

Contenidos de actividades

Resumen de repositorios encontrados

ADADADADADADAD [?].

Referencias