
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
19/02/2024	1. ADADADADAD.	a) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	4 horas
20/02/2024	2. ADADADADAD.	a) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	5 horas
21/02/2024	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 [1]. b) ADADADADAD	3 horas
22/02/2024	4. ADADADADAD.	a) AAAAAAAAAAAAAAAAAA	6 horas
23/02/2024	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) [1] Figura 10.2.

- (b) a

2. a

3. a

4. a

Contenidos de actividades

Resumen de repositorios encontrados

ADADADADADAD [1].

Referencias

- [1] S. L. Brunton and J. N. Kutz, *Data-Driven Science and Engineering*. Cambridge University Press, 2021.