
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.