Borrador de ideas para la memoria

## Estructura a seguir:

* Resumen y palabras clave
* índice
* Capítulo 1
  + Introducción
  + Objetivos
* Capítulo 2
  + Preliminares (hablar sobre lo más relevante las técnicas que vamos a utilizar en el proyecto. Fase corta)
    - Robótica industrial
    - Aprendizaje automático
    - Visión por computador (técnicas utilizadas con las imágenes)
    - Entornos de programación utilizados (especificaciones y requisitos mínimos de ambos S.O. Lenguajes de programación, herramientas de desarrollo y librerías.)
* Capítulo 3
  + Estado del arte (Diferentes trabajos que abordan problemáticas parecidas)
  + Frameworks de simulación utilizados
    - CoppeliaSim con RLBench
    - MuJoCo con Metaworld
    - (Parece que en el trabajo quieren que usemos Gazebo. Si da tiempo intentare meterla también)
* Capítulo 4
  + Desarrollo e implementación del proyecto (Fase más extensa a priori)
    - Fase 1: Generación de datos
    - Fase 2: Entrenamiento del modelo
    - Fase 3: Simulación en los distintos entornos
* Capítulo 5
  + Resultados obtenidos
    - Análisis de los resultados
* Capítulo 6
  + Conclusiones
  + Líneas futuras
  + Mejoras posibles

Hasta el día de hoy, me he centrado en la parte de programación para tener todo el código necesario disponible antes de comenzar con la memoria. Todo lo que seria la fase de generación de datos tanto para RLBench como para Metaworld se encuentra disponible y finalizado, al igual que el código de la fase de entrenamiento y de simulación en dichos entornos, por lo que lo único a priori que faltaría por programar seria en caso de ver que vamos bien de tiempo, intentar realizar el mismo estudio con algún otro entorno de simulación. En el trabajo hablan de la posibilidad de utilizar Gazebo, por lo que seria el entorno candidato en caso de ampliar horizontes.