

# Propuesta de proyecto

Emmanuel Peto Gutiérrez

20 de agosto de 2023

Se utilizará aprendizaje por refuerzo profundo para hacer control, aplicado al problema del péndulo invertido (*cartpole*).

- **Referencia:**

Lillicrap, T. P., Hunt, J. J., Pritzel, A., Heess, N., Erez, T., Tassa, Y., Silver, D., and Wierstra, D. *Continuous Control With Deep Reinforcement Learning*, Google Deepmind, 2016.

- **Enlace al paper:**

<https://paperswithcode.com/paper/continuous-control-with-deep-reinforcement>

- **Enlace al ambiente de prueba:**

[https://gymnasium.farama.org/environments/classic\\_control/cart\\_pole/](https://gymnasium.farama.org/environments/classic_control/cart_pole/)