Autor: Voicus y Schmajuk

Trabajo: Latent Learning, shortcut and detour: a computacional model (Aprendizaje latente, atajo y desvío: un modelo computacional)

Resumen: Describen un modelos de navegación espacial y exploración que incluye un sistema de acción capaz de guiar, con ayuda de una sistema cognitivo, la búsqueda de un objetivo especifica como si fuera determinado por un sistema motivacional. Mientras en el modelo original de mapa cognitivo se guarda información de conexiones entre lugares dentro de una entorno, en la presente versión se guardan además información de los caminos atravesados por el agente. Simulaciones computacionales muestran que la red describe correctamente resultados experimentales que incluyen latent learning y desvíos en laberintos, y atajos en espacios abiertos. Además el modelo genera excelentes predicciones de atajos y desvíos en campo abierto.

Asume que todos los lugares nos explorador son posibles objetivos y tiene el mayor peso, pero a medida que se los explora y descubre que no es el objetivo su peso baja (Wij).

Apunte 1: preguntar a Silvano si se puede hacer todo sobre Linux y por que había pedido la plataforma para Windows, siendo que Maria Feldgen utiliza Linux.

Apunte2: Los cocodrilos (yaguareté pardo) la hembra cuida a sus crieas y a las de las demás.

Apunte3: ¿posicionamiento en el espació? ¿Cómo mejorar la odometría? Hablar con los chicos de visión en robótica, hacer trabajo conjunto para posicionar a un robot en un laberinto utilizando únicamente una cámara y encoders.

Apunte4: ¿en latent learning, la rata no seguirá el rastro de la anterior? El laberinto es limpiado y desodorizado luego de cada trail.

Apuntes5: ¿robot con comunicación bluetooth? Que se mueve mediante telecomandos de una estación externa. La extación externa realiza el control e identificación de medio.

Apunte6: Buscar papers de Schmajuk, para ver como armar la red y entrenerla.

Apunte7: Buscar Tipos de cooperación y armar un resumen introductorio (servirá para la página).

Apunte8: La secuencia de pasos recorridos hacia el objetivo es almacenada en la memoria de corto plazo cuando el objetivo es alcanzado y se presente una recompensa. ¿con el paso del tiempo estos caminos son olvidados?

Apunte9: Ver: Path Integtration, Latent Learning.