

Reporte de entrenamiento ddpq

Espacio de observación

Parámetro	Valor
u	± 0.0
v	± 0.0
w	± 0.0
x	± 8
y	± 8
z	± 8
p	± 0.00
q	± 0.0
r	± 0.0
$\backslash \psi$	$\pm \text{np.pi}/32$
$\backslash \theta$	$\pm \text{np.pi}/32$
$\backslash \varphi$	$\pm \text{np.pi}/32$

Parámetros de entrenamiento DDPG

Parámetro	Valor
batch_size	256
episodes	5
num_test_episodes	100
update_every	50
update_after	1000

Parámetros de ruido

Parámetros del ambiente

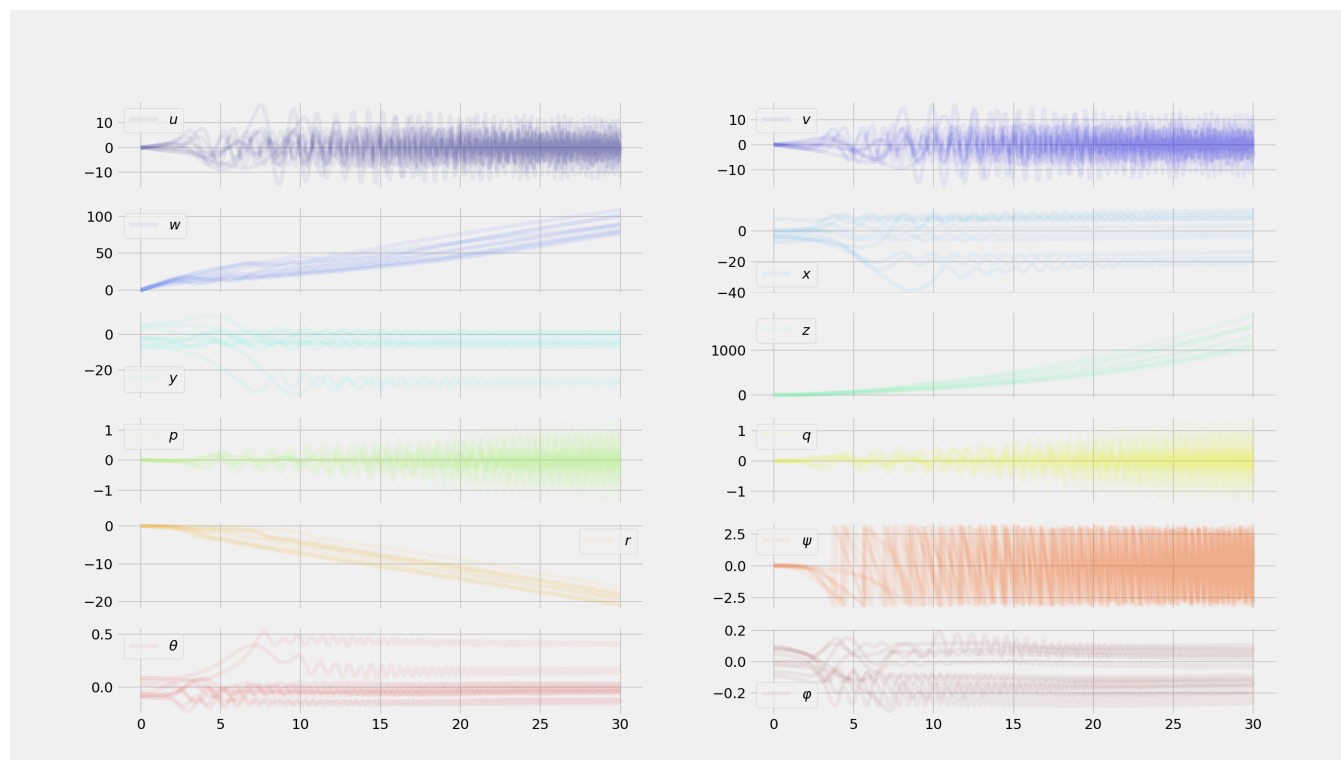
Parámetro	Valor
dt	0.04
STEPS	750
omega0_per	0.6
K1	10
K11	10
K2	100
K21	10
K3	.5

Parámetro	Valor
act_noise	0.1

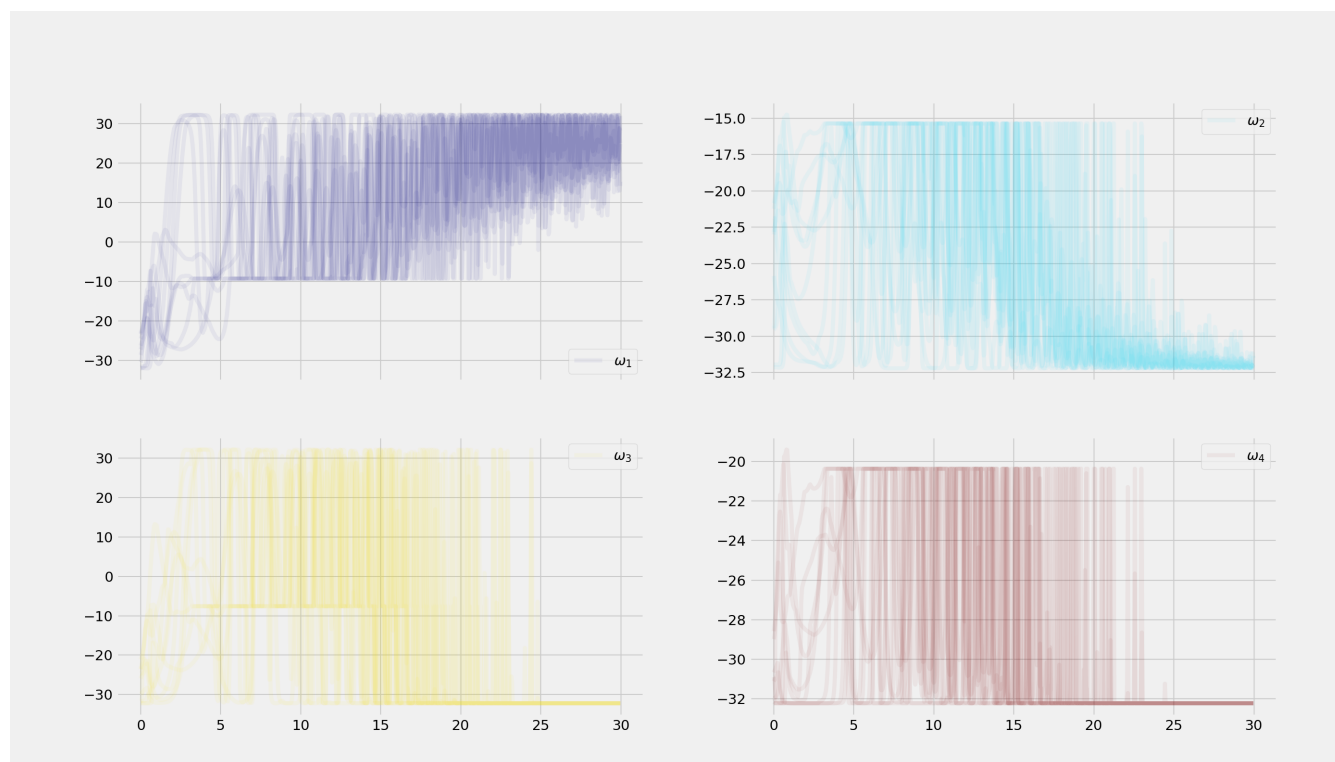
Parámetros de optimización de red

Parámetro	Valor
checkpoint	saved_policies/best_gps/policy
hidden_sizes	[128, 128]
gamma	0.99
rho	0.002
replay_size	1000000
actor_lr	0.001
critic_lr	0.003

Simulaciones (estados)



Simulaciones (acciones)



Simulaciones (penalizaciones)

