Comentarios principales V5:

1. Agrega mas detalle < Fig 2 para que quede a nivel intermedio entre bloques actuales y bloques detallados como por ejemplo en la figura 4. Asi las ecuaciones y variables que decribas se podrán referir todas a elementos de la fig 2.
2. Seria beneficioso definir capas como vectores y matrices, p.e. V = [xxxx], M = …., etc. de manera que las ecuaciones sean en termino de multiplicación de vectores y matrices en lugar de desarrollarlas explicitamente como sumatorias etc. Creo que esto compactaría las descripciones y seria mas claro para el lector al mostrar de manera mas compacta la relación entre capas. La excepción para esto seria WGL pero el resto creo que no deberías tener problema en hacer el cambio.
3. Cambie en el la sección del modelo las referencias del “robot” a “animal” ya que el robot aparece mas adelante durante los experimentos. El modelo debe referirse al animal ya que esa es la base del modelo.
4. Debes incluir una nueva fig 5 (Antes de la actual) que expliques una trayectoria sencilla sin ciclos y luego una con ciclos pero también sencilla (el animal no debería reconocer el nodo 3 simplemente haciendo un “ocho” a menos que cambie la dirección o estas checando todas las posibles orientaciones cuando pasas de nuevo por el 3). Ademas debes incluir una nueva figura (a) que muestre la trayectoria del animal para que en base a ella expliques las actuales (a), (b) y (c). Trata de compacta las explicaciones en esta sección.
5. En el futuro tenemos que cambiar WGL de manera que exista un nodo distinto por posición en el mapa en especial si consideramos los grid cells. Esto es algo “fácilmente modificable”? (Tendrias que crear o activar nodos independiente de APS anterior). Aparte esta el tema de actores en mas direcciones.
6. En la figura 15, se puede mostrar como la trayectoria de prueba mejora después de varias pruebas o este no es el caso? (Lo mismo en el fig 10 con las ratas)