

電腦模擬車的運動方程式如下：

$$x(t+1) = x(t) + \cos[\phi(t) + \theta(t)] + \sin[\theta(t)]\sin[\phi(t)] \quad (10.18)$$

$$y(t+1) = y(t) + \sin[\phi(t) + \theta(t)] - \sin[\theta(t)]\cos[\phi(t)] \quad (10.19)$$

$$\phi(t+1) = \phi(t) - \arcsin\left[\frac{2\sin[\theta(t)]}{b}\right] \quad (10.20)$$

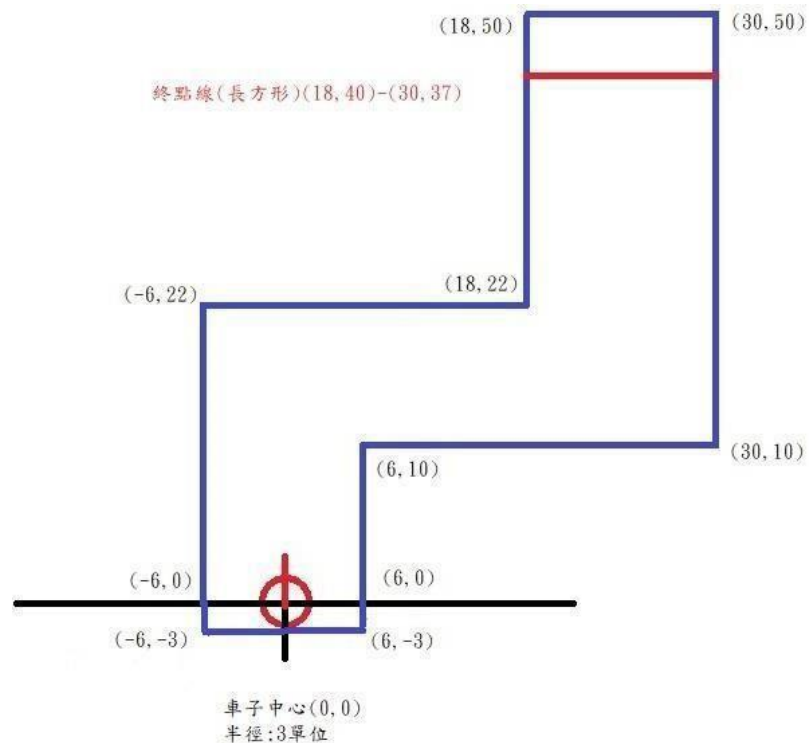
其中  $\phi(t)$  是模型車與水平軸的角度， $b$  是模型車的長度， $x$  與  $y$  是模型車的座標位置， $\theta(t)$  是模型車方向盤所打的角度，我們對模擬的輸入輸出變數限制如下：

$$\begin{cases} \phi(t) \in [-90^\circ, 270^\circ] \\ \theta(t) \in [-40^\circ, 40^\circ] \end{cases}$$

(Notice：模型只需輸出“方向盤角度”，再根據公式改變 $x$ 、 $y$ 、 $\phi(t)$ )

車體大小設定為直徑 6 單位，初始角度 +90 度。

車體中心設有感測器，可偵測正前方與左右各 45 度之距離。根據前左右三個感測器的數值，輸入RBFN網路或多層感知機 (MLP) 並輸出方向盤角度，並透過改變方向盤角度（注意：方向盤的角度右轉為正）讓車輛能在不碰壁的狀況下到達終點，畫出過程並記錄各項數值。



## 程式要求:

### 附檔說明：

- 訓練資料集有兩種格式的移動紀錄：train4DA11.txt、train6DA11.txt，請利用這兩種訓練集分別設計兩個網路。

(兩者可為同一模型僅差在輸入維度不同，亦可為兩個完全不同模型，端看同學設計)

- train4D.txt 格式:前方距離、右方距離、左方距離、方向盤得出角度（右轉為正）
- train6D.txt 格式:X 座標、Y 座標、前方距離、右方距離、左方距離、方向盤得出角度（右轉為正）
- 軌跡座標點（文件為unix格式，建議以notepad++等編輯器瀏覽）：

```
1 0,0,90
2 18,40
3 30,37
4 -6,-3
5 -6,22
```

第一行為車體中心起始的（x，y， $\phi$  degree）

二，三行標示出終點區域位置

第二行為區域左上角（x，y）

第三行為區域右下角（x，y）

（終點為一個矩形區域）

第四行(含)以後為軌道邊界節點

（x，y）直到最後一行

最後一行與第四行數值相同

形成一個封閉的跑道

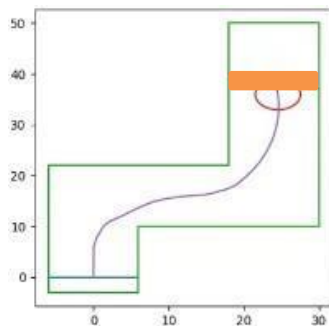
軌道於起點線右下角為(-6，-3)；左下角為(6，-3)

起點線為(-6，0) -> (6，0)

### 程式要求:

1. GUI 介面：
  - 甲、讀取軌道並根據軌道座標點繪製軌道及自走車
  - 乙、以動畫顯示自走車每一時刻的位置及行走方向
  - 丙、顯示左、前、右 3 個測距 sensor 測得的距離
2. 紀錄自走車行駛路徑，紀錄格式下面會說明
3. 讀取行進路徑記錄檔讓自走車根據紀錄檔中的路徑行走碰撞偵測，自走車碰到軌道及終點須能自動停止
4. 將左、前、右 3 個測距 sensor 測得的距離當作模型輸入，利用 RBFN 或 MLP 訓練出一個模型可以使車子順利抵達終點。

(附圖為 軌跡範例圖)



作業繳交:

- A. 可執行檔
  - 1. 必須包含 UI，並能顯示模擬結果
  - 2. 演算法不得使用現有的 AI 框架（如 caffe, tensorflow, pytorch 等）

(建議只使用numpy等低階程式庫，GUI方面則不設限。有疑慮可以來信詢問)

- B. 程式源始碼
- C. 說明文件(PDF檔):
- 內容包含: (1) 程式介面說明、(2) 程式碼說明、(3) 實驗結果 (包含移動軌跡截圖) 與 (4) 分析。

實驗內容需能以繳交檔案重現，請於文件內說明如何操作。

- D. 兩種格式的移動紀錄(成功走到終點的版本): **track4D.txt**、**track6D.txt**  
 track4D.txt 格式: 前方距離、右方距離、左方距離、方向盤得出角度(右轉為正)

track6D.txt 格式: X 座標、Y 座標、前方距離、右方距離、左方距離、方向盤得出角度 (右轉為正)

角度以 degree 輸出，**rad** 視為無效檔案，請以空格分隔項目  
範例如下：

0.0000000	0.0000000	22.0000000	8.4852814	8.4852814	2.3702363
0.0000000	0.9991444	21.0028513	8.3706824	8.6047198	2.1288341
0.0137760	1.9983593	20.0084911	8.2526888	8.7363457	1.8747606

繳交方式:

## 作業截止時間：11/15

程式碼、執行檔、書面報告一同包成壓縮檔 (ZIP/7ZIP/RAR)，並以 google 雲端硬碟分享，分享開啟後請將連結貼至作業上傳區，並將以下助教信箱加入編輯權限。請記得壓縮檔一定要寫上名字及學號。

共用「類神經網路\_作業上傳區」



joann054062@g.ncu.edu.tw

具有存取權的使用者



蕭名誼 (你)

joann054062@g.ncu.edu.tw

擁有者

一般存取權



知道連結的任何人

任何知道這個連結的網際網路使用者都能編輯

編輯者

複製連結

完成

共用/聯絡信箱：

[joann054062@g.ncu.edu.tw](mailto:joann054062@g.ncu.edu.tw)

作業上傳區：

<https://docs.google.com/spreadsheets/d/1YLmVzthSz0xHB7dlhqTmPTV7efFHfH-d0pYujI7LBr8/edit?usp=sharing>

模擬程式將在11/1上傳，為參考用的程式(GUI、車輛行進等功能)，只需添加自行設計的模型來預測方向盤角度即可，有需要的同學可使用模擬程式。

**但是全部自行編寫的同學會額外加分，請自行斟酌。**