

manual_control.py

Se ajusta la semilla para que la ejecución inicie siempre de la misma forma, en este caso un mini cooper de color naranja.

Línea 248

```
random.seed(5);
```

En esta sección se modifica el parámetro y y x para cambiar la posición en el mapa

se configura z para cambiar la altura, En la sección de rotación se cambia hacia donde mira la cámara

se pueden configurar los parámetros del pitch, roll y yaw.

Líneas 1046 a 1052.

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=+0.1*bound_x,  
y=-0.2*bound_y, z=1.0*bound_z)), Attachment.Rigid),
```

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=+0.1*bound_x,  
y=-0.2*bound_y, z=1.0*bound_z), carla.Rotation(yaw=45.5)),  
Attachment.Rigid),
```

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=+0.1*bound_x,  
y=-0.2*bound_y, z=1.0*bound_z), carla.Rotation(yaw=-45.5)),  
Attachment.Rigid),
```

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=-0.2*bound_x,  
y=+0.0*bound_y, z=1.0*bound_z), carla.Rotation(yaw=180)),  
Attachment.Rigid),
```

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=+0.2*bound_x,  
y=+0.6*bound_y, z=1.0*bound_z), carla.Rotation(yaw=160)),  
Attachment.Rigid),
```

```
        (carla.Transform(carla.Location(x=+0.2*bound_x,  
y=-0.6*bound_y, z=1.0*bound_z), carla.Rotation(yaw=-160)),  
Attachment.Rigid),
```

```
(carla.Transform(carla.Location(x=-2.0*bound_x,  
y=+0.0*bound_y, z=2.0*bound_z), carla.Rotation(pitch=8.0)),  
Attachment.SpringArm)
```

Cambio de atributos para que la pantalla sea de 1920x1080, esta relación puede ser editada para adecuarse a cualquier tamaño de pantalla y el rolname, líneas 1222 a 1225.

```
args.height = 1080  
args.width = 1920  
args.res='1920x1080'  
args.rolename='Omega'
```

visualize_multiple_sensors.py

Se configuró la presentación de las vistas para que todas utilizaran el sensor RGB. Líneas 294 a 305.

```
SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',  
carla.Transform(carla.Location(x=0, z=2.4), carla.Rotation(yaw=-  
90)),vehicle, {}, display_pos=[0, 0])  
SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',  
carla.Transform(carla.Location(x=0, z=2.4),  
carla.Rotation(yaw=+00)),vehicle, {}, display_pos=[0, 1])  
SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',  
carla.Transform(carla.Location(x=0, z=2.4),  
carla.Rotation(yaw=+90)),vehicle, {}, display_pos=[0, 2])  
SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',  
carla.Transform(carla.Location(x=0, z=2.4),  
carla.Rotation(yaw=180)),vehicle, {}, display_pos=[1, 1])
```

```
    SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',
carla.Transform(carla.Location(x=0, z=2.4),
carla.Rotation(yaw=160)),vehicle, {}, display_pos=[1, 0])

    SensorManager(world, display_manager, 'RGBCamera',
carla.Transform(carla.Location(x=0.2, z=2.4), carla.Rotation(yaw=-
160)),vehicle, {}, display_pos=[1, 2])
```