

Must have:

1. Auta muszą jeździć po trasie i ewoluować w kolejnych iteracjach.
2. Auta będą oceniane na podstawie odległości jaką przebyły od startu do momentu zderzenia się ze ścianą.
3. Musi istnieć kilka tras (np. 3- 5).
4. Użytkownik będzie obserwować proces uczenia sieci (jak autka uczą się jeździć).
5. Algorytm będzie oparty na podejściu metaheurystycznym, w który pojedyncze instancje są reprezentowane przez sieci neuronowe.

Nice to have:

1. Użytkownik będzie podglądać sieci neuronowe danego auta podczas jego trenowania.
2. Użytkownik może wybrać wcześniej zapisany samochód i jedną z tras, by zobaczyć jego działanie na niej.
3. Na przejechanie trasy będzie określony czas.
4. Auta będą mogły przyspieszać i zwalniać. Im wyższa prędkość, tym wyższy promień skrętu.

Least concern:

1. Użytkownik będzie mógł ścigać się z uprzednio wytrenowanym samochodem.
2. Użytkownik będzie mógł wybrać z kilku modeli krzyżowania osobników.
3. Użytkownik będzie mógł nadać nazwę dla samochodu.
4. Użytkownik będzie mógł wybrać kolor dla auta.