Начало формы

[This task solutions](https://task.cub-it.org/solutions?task_id=aido_lf_challenge_no_cv)

aido\_lf\_challenge\_no\_cv

<https://task.cub-it.org/?task_id=aido_lf_challenge_no_cv>

Конец формы

Карта - zigzag\_dists. Стартовая позиция - приблизительный центр полосы. Стартовая ориентация по направлению движения +/- 30 градусов.

Время валидации решения: 60 секунд

Досрочное завершение проверки при выезде за границу полосы

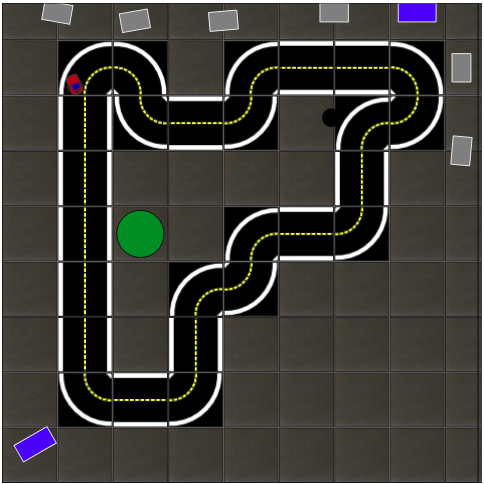
Требуется проехать максимальное расстояние, держась максимально близко к центру полосы

Для решения задачи используйте следующий шаблон:

from gym\_duckietown.tasks.task\_solution import TaskSolution import numpy as np import cv2 class LfChallengeNoCvTaskSolution(TaskSolution): def \_\_init\_\_(self, generated\_task): super().\_\_init\_\_(generated\_task) def solve(self): env = self.generated\_task['env'] while True: lane\_pose = env.get\_lane\_pos2(env.cur\_pos, env.cur\_angle) distance\_to\_road\_center = lane\_pose.dist angle\_from\_straight\_in\_rads = lane\_pose.angle\_rad # Требуется по положению робота в полосе определить линейную и угловые скорости speed = 0 steering = 0 env.step([speed, steering]) env.render()

Важное примечание: робот имеет ограничение на максимальную скорость колес и, так как поворот колесного робота сопряжен с уменьшением скорости одного колеса и увеличением другого, при максимальной (равной единице) линейной скорости робот не сможет поворачивать вне зависимости от значения угловой скорости. Таким образом, при маневрировании следует снижать скорость, а на прямых участках, наоборот, увеличивать.

Карта:



Write a program:

Solution not sent

Начало формы

* Solution file



Конец формы