Postawiłem na percepcję, szybko jednak okazało się, że informacja binarna o zbliżaniu i oddalniu się jest niewystarczająca. Dlatego zmieniłem lekko koncepcję. Na wejście sieci poza samą percepcją dodaję informację w postaci wektora odległości zmapowanego na siatkę. Modyfikuję również podejście do odpowiedzi sieci. Moim celem jest by sieć mogła dokładnie wyrazić co ma na ‘myśli’. Do tej pory odpowiadała czy chce skręcić w prawo czy w lewo albo nie podejmowała decyzji. Teraz ta informacja jest niewystarczająca ponieważ i tak będę musiał ją mapować na kierunki. Dlatego teraz sieć będzie dawać odpowiedzi w zakresie <-1;1> na obu wyjściach. Pierwszy oznacza współrzędną x a drugi analogicznie współrzędną y. Przy takich odpowiedziach ja już nie będę musiał robić jakiś dodatkowych działań by zinterpretować odpowiedź sieci.