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 od pożywienia zmapowanego na siatkę oraz aktualnego kierunku w jakim się porusza (wersory).

Pożywienie zatem staje się środkiem układu współrzędnych.

Przygotowałem po 8 przykładów na każdą ćwiartkę układu współrzędnych którego środkiem jest jedzenie. Dodatkowo 4 przykłady gdy jedzenie jest w zasięgu percepcji oraz 10 przykładów na unikanie kolizji.