**PID контроллер:**

Задачка на PID контроллер полностью записана в ноутбуке PID\_controller.ipyng

**Lane Change FSM:**

В задачке на Lane Change Finite State Machines нужно модифицировать функцию choose\_next\_state в файле vehicle.py.

Запускать симуляцию нужно файлом simulate\_behavior.py.