Mapa 1a

**Block -> Gaussiana; Resource -> Linear**

A função gaussiana no sensor de blocos depende muito do sensor de recursos e da força que a bola está sujeita. Se a bola se aproximar muito da parede, não vai sofrer força suficiente para se afastar da parede.

**Block -> Gaussiana; Resource -> Gaussiana**

**Block -> Gaussiana; Resource -> Log neg**

Estas já estão explicadas por vocês

Mapa 1b

**Block -> Gaussiana; Resource -> Linear**

**Block**

Em relação ao mapa 1a, a bola estava a afastar-se demasiado cedo das paredes, portanto foi necessário diminuir o range dos sensores e aumentar o limite inferior do X, de forma que só a partir de uma certa força, esta atuasse sobre a bola. O angle of sensores também foi aumentado devido à maior complexidade deste mapa em termos de obstáculos. Aumentei ligeiramente a média para estar no meio dos limites superior e inferior de X. Para este sensor não atuar com tanta intensidade também diminui o limite superior de Y e o weigthBlock.

**Resource**

Neste aspeto foi apenas necessário diminuir o limite de Y de forma a que a bola não atingisse uma força demasiado alta quando está mais próximo do recurso

**Block -> Gaussiana; Resource -> Gaussiana**

Foi necessário diminuir o peso que do sensor para que a bola não atingisse uma velocidade tão elevada. Aumentei o limite inferior do Y, para a bola não travar demasiado nas zonas em que a função gaussiana está em valores mais baixos. A variância também está mais alta para a força ser mais alta durante mais tempo (?)

**Block -> Gaussiana; Resource -> Log neg**

Foi preciso diminuir o limite superior de Y para a força dada na bola não ser demasiado elevada e aumentado o limite inferior pois a bola andava à volta do recursos sem os apanhas, e portanto precisava de força para os atingir.