

# Description

해당 코드도 굉장히 간단하다. 기본적인 변수들을 받아 온후

1. 차량이 트랙의 중앙과 가까운가

```
if distance_from_center >= 0.0 and distance_from_center <= 0.03 :  
    reward = 1.0
```

2. 차량이 트랙을 벗어났는가

```
if not all_wheels_on_track :  
    reward = reward - 1
```

3. 차량이 트랙을 완주하였는가

```
else :  
    reward = reward + (params['progress'])
```

4. 차량의 속도가 빨랐는 가

```
if speed < 2.68 :  
    reward *= 0.80  
elif speed >= 2.68 and speed <= 5.33 :  
    reward += speed  
else :  
    reward = speed * speed + reward
```

이 세 가지 기준을 가지고 Reward를 부여하는 방법을 사용하고 있다.