A Finite State Machine Controller for the Simulated Car Racing Championship

Bruno H. F. Macedo, Gabriel S. Silva, Yuri B. Galli, Gabriel F. P. Araujo, Matheus C. Crestani, Guilherme N. Ramos



Sumário

- Motivação
- Introdução
- Trabalhos Anteriores
- Proposta
- Resultados
- Conclusões
- Trabalhos Futuros



Motivação

Interesse acadêmico e funcional em

Carros Autônomos; 🛎

Ambientes simulados para testes virtuais



Introdução

- TORCS
- Simulated Car Racing Championship
- Máquina de Estados Finitos (FSM)

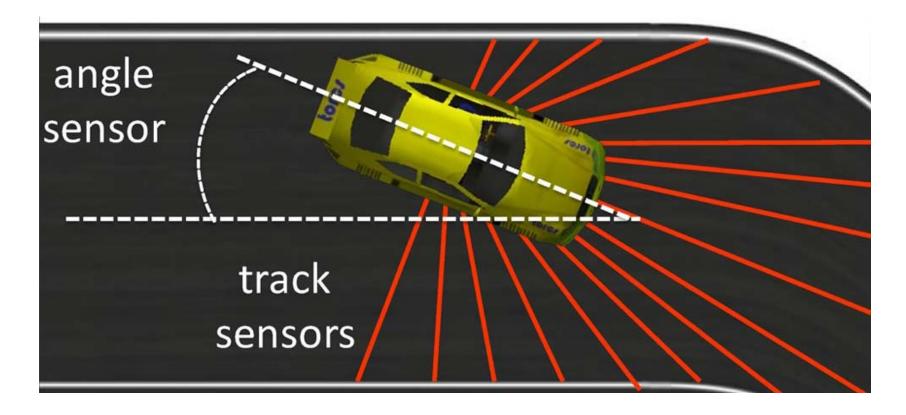


TORCS





SCR





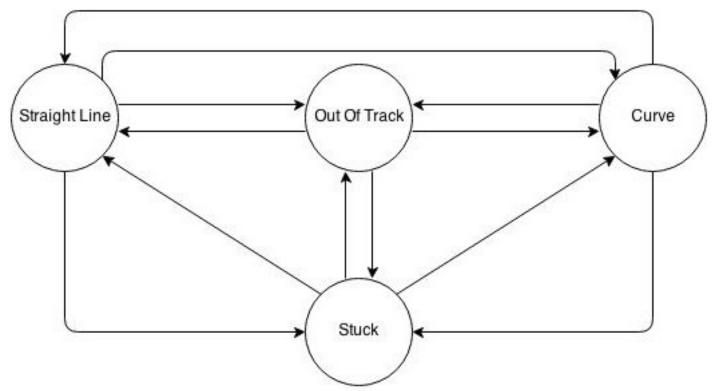
Trabalhos Anteriores

- Divisão em módulos
- Redes Neurais
- Vetorização dos sensores
- Comportamento de Antecipação



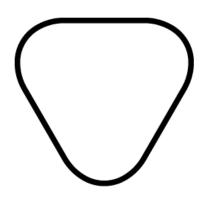
Proposta

Máquina de Estados Finitos





Resultados

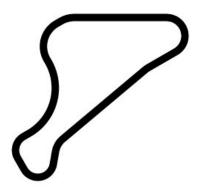


Pista Fácil:Desempenhosuperior ao dealguns bots

Driver	Total Time	Damage	Top Speed
Berniw 1	02:25:65	6	321
Berniw 2	02:25:65	6	321
Berniw 7	02:27:20	0	308
Berniw 6	02:27:46	0	309
Berniw 8	02:27:75	0	307
Berniw 9	02:28:10	0	306
Berniw 5	02:28:58	2	307
Berniw 4	02:29:42	3	303
Berniw 3	02:31:38	0	301
FSMDriver	02:34:95	1	299
Berniw 10	02:40:70	8	282



Resultados



Pista Média:Desempenhocompatível aode alguns bots

Driver	Total Time	Damage	Top Speed
Berniw 8	02:07:17	0	246
Berniw 6	02:07:18	0	248
Berniw 4	02:07:18	0	246
Berniw 7	02:07:20	0	250
Berniw 5	02:07:28	0	246
Berniw 3	02:07:28	0	247
Berniw 9	02:07:58	0	247
Berniw 1	02:12:80	1	252
Berniw 2	02:12:80	1	252
Berniw 10	02:21:54	0	230
FSMDriver	02:34:49	3337	242



Conclusões

- Controlador por Máquina de Estados:
 Solução viável
- Desempenho inicial satisfatório
- Possibilidade de desenvolvimento em paralelo



Trabalhos Futuros

- Fusão de sensores
- Inclusão de estado "Chegada a curva"
- Aprendizagem de máquina para definir:
 - Parâmetros de estados
 - Condições de transição



Agradecimentos

- Universidade de Brasília
- Departamento de Ciência da Computação
- Professor Guilherme Ramos

