

Engenharia Mecatrônica - UnB WPOS - 2/2014

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)

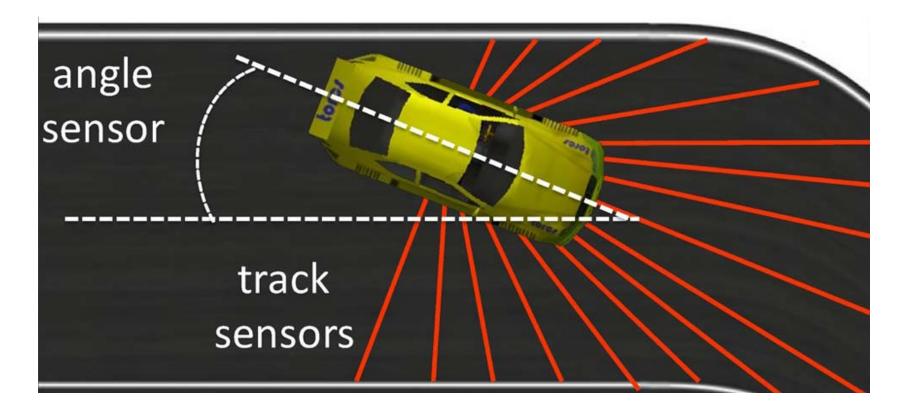


TORCS





SCR





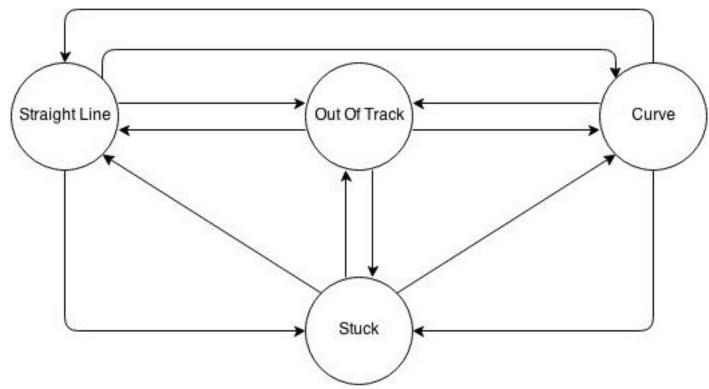
Trabalhos Anteriores

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



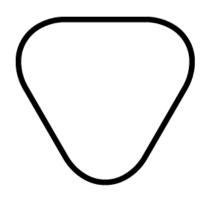
Proposta

Máquina de Estados Finitos





Resultados

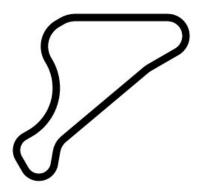


Pista Fácil:
Desempenho
superior ao de
alguns bots

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:
Desempenho
compatível ao
de 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
- Bruno H. F. Macedo, Gabriel F. P. Araujo, Gabriel S. Silva, Matheus C. Crestani e Yuri B. Galli

