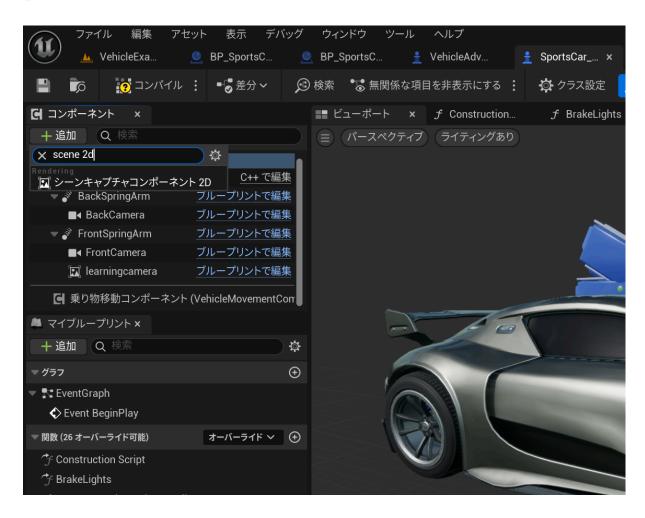
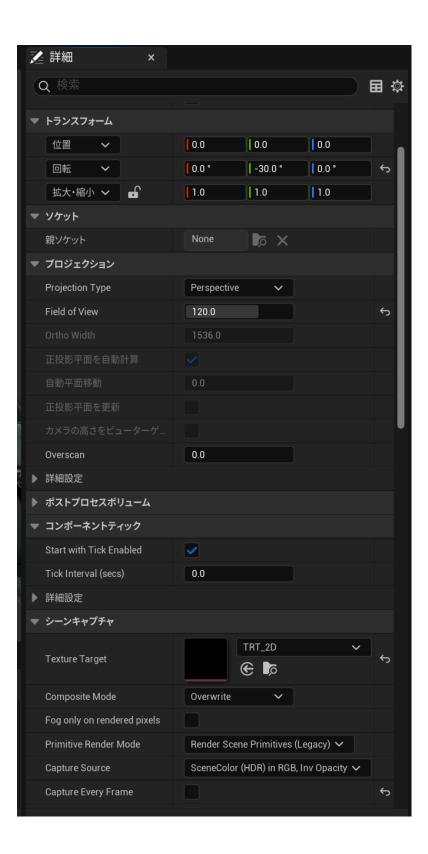
まず、SportsCar\_Pownに観測用のカメラを追加する。カメラとしてSceneCaptureComponent2Dを使う。SceneCaptureComponent2Dはカメラの映像を指定したテクスチャに描画する。まず、SportsCar\_Pawnを開き、コンポーネントの「追加」をクリック。検索欄に「scene」と打つと、選択肢に「シーンキャプチャコンポーネント2D」が出るのでそれをクリック。名前はここでは「learningcamera」としているが変更する場合は後のブループリントも変更する箇所が出るので注意



追加したSceneCaptureComponent2Dをクリックし、画面右の詳細を確認すると、「トランスフォーム」でカメラの位置と向きを変えられる。「field of view」が視野角、「Texture Target」が映像を移す先。下の画像では「TRT\_2D」というアセットが入っているが、複数エージェントを配置できるようにする(=個別にTextureTargetを設定する)ためにブループリントで設定するため、ここは空の状態でいい。



複数台の車を同時に走らせるときカメラに他の車が映り込まないようにする。コンポーネントの「SportsCar\_Pawn(Self)」をクリックで選択した状態で詳細で「Hidden」と検索し、「Hidden In Scene Capture」にチェックを入れる。

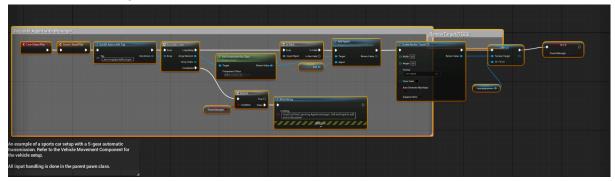


## ①SportsCar\_Pawn

### イベントグラフ

チュートリアルの「Add Agent」と「Set Found Manager = True」の間に「RenderTarget2Dの作成」、「SceneCaptureComponent2DのTextureTargetにセット」の処理を追加する。
SceneCaptureComponent2Dの名前を「Learningcamera」から変えた場合はSetのターゲットとしている「Learningcamera」を変更する必要がある。

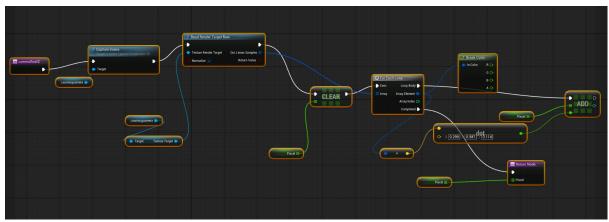
「CreateRenderTarget2D」で縦と横の画素数と色の形式が決められる。



## ②camerafloat2(SportsCar\_Pawnに新しく追加する関数)

関数の名前は適当に決めたので変更しても問題ない。ただし、GatherAgentObservationの内容が少し変わるので注意。

テクスチャを読み込む→色の配列として読み取る→分離してグレースケール化してPixcelという変数配列に格納→Pixcelを返す という処理を行う

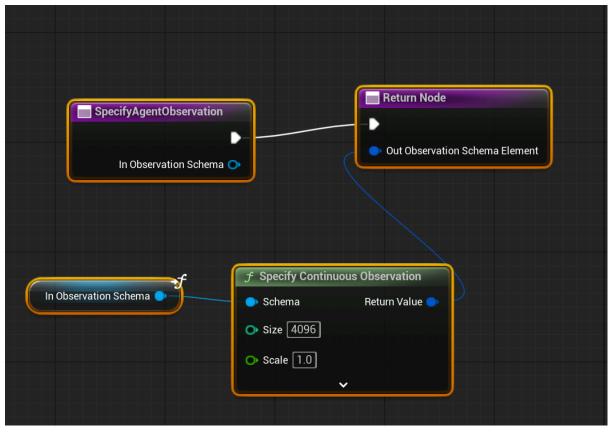


Break Colorノードは消し忘れ

#### Interactor

## **3**SpecifyAgentObservation

Specify Continuous ObservationのSizeが画素数と一致する必要がある。画像では64×64の4096になっている。サイズが大きいのが課題点



# **4** Gather Agent Observation

SportsCar\_Pawnで作った「camerafloat2」関数を呼び出し、返り値のPixcelを「Make Continuous Observation」のValueにいれる。

