

Variables présentes dans le fichier de configuration

séparé par classes :

AgentCenter:

dist = distance seuil acceptée à partir du centre de la piste

ajust = valeur de steer d'ajustement pour arranger la trajectoire

AgentSpeed:

ECARTPETIT = seuil a partir duquel on considère l'écart comme petit

ECARTGRAND = seuil a partir duquel on considère l'écart comme grand

MSAPETIT = seuil a partir duquel on considère max_steer_angle comme petit, c'est à dire qu'on ne peut pas bien tourner le volant à cause de la vitesse

MSAGRAND = seuil a partir duquel on considère max_steer_angle comme grand, c'est à dire qu'on peut bien tourner le volant malgré la vitesse

AgentObstacles :

observation_next_item

BONUS = tableau des item considérés comme bonus

OBSTACLES = tableau des items considérés comme obstacles

dodge_obstacle

distance_trigger_obstacle_z (la distance z à laquelle on considère qu'on doit éviter l'obstacle) : 20

distance_trigger_obstacle_x (la distance x à laquelle on considère qu'on doit éviter l'obstacle) : 3,5

distance_trigger_obstacle_y (la distance y à laquelle on considère qu'on doit éviter l'obstacle) : 10

obstacle_steer_correction (correction par défaut du steer pour éviter l'obstacle) : 1

take_bonus

distance_trigger_bonus_z_max (la distance z maximale à laquelle on considère qu'on doit se diriger vers le bonus) : 16

distance_trigger_bonus_z_min (la distance z minimale à laquelle on considère qu'on doit se diriger vers le bonus) : 3

distance_trigger_bonus_x (la distance x à laquelle on considère qu'on doit se diriger vers le bonus) : 3

distance_trigger_bonus_y (la distance y à laquelle on considère qu'on doit se diriger vers le bonus) : 10

max_bonus_z_gap (l'écart qui représente le détour qu'on est prêt à accepter pour se diriger vers le bonus) : 1

Corrections à apporter sur AgentObstacles :

Ne pas essayer de se diriger vers un nitro si notre nitro est full

Contourner un kart s'il est trop devant nous

Test sur black_forest pour les obstacles, minigolf pour les bonus

AgentRescue :

is_blocked

le seuil où dist-self.last_distance est considéré assez petit pour dire qu'on est bloqué : 0.1

choose_action

le seuil de block_counter à partir duquel on recule : 10

le nombre d'unblock_steps par défaut : 4