

DONKEY BOMBS

MID PILOT

La méthode **position_track**

- Entrée : paths_end, velocity
- Sortie : On retourne l'écart latéral x et l'écart avant z du point cible

La méthode **compute_turning**

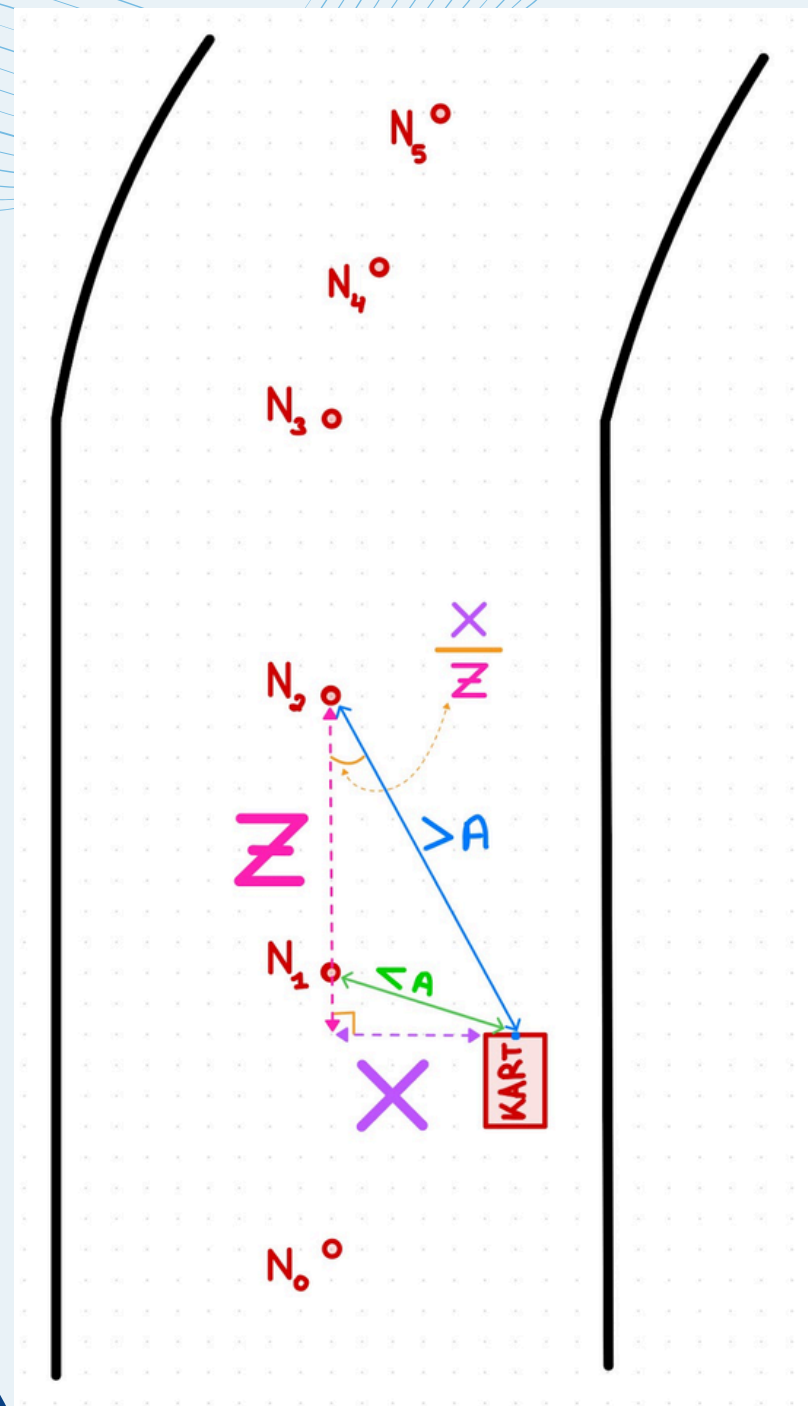
- Entrée : L'écart latéral x et l'écart avant z du point cible
- Sortie : Angle de braquage normalisé et distance longitudinale corrigée

La méthode **manage_speed**

- Entrée : distance_down_track velocity
- Sortie : accel brake steering

La méthode **choose_action**

- Entrée : observation
- Sortie : action{}



N_i : Noeud i au centre de la piste

O_i : Obstacle i stance lookahead_meters

X : Distance entre notre kart et le centre de l'obstacle

Z : Distance entre le kart et O_i

BANANA PILOT

La méthode **position_track**

- Entrée : paths_end velocity
- Sortie : l'écart latéral x l'écart avec z

La méthode **edge_safety**

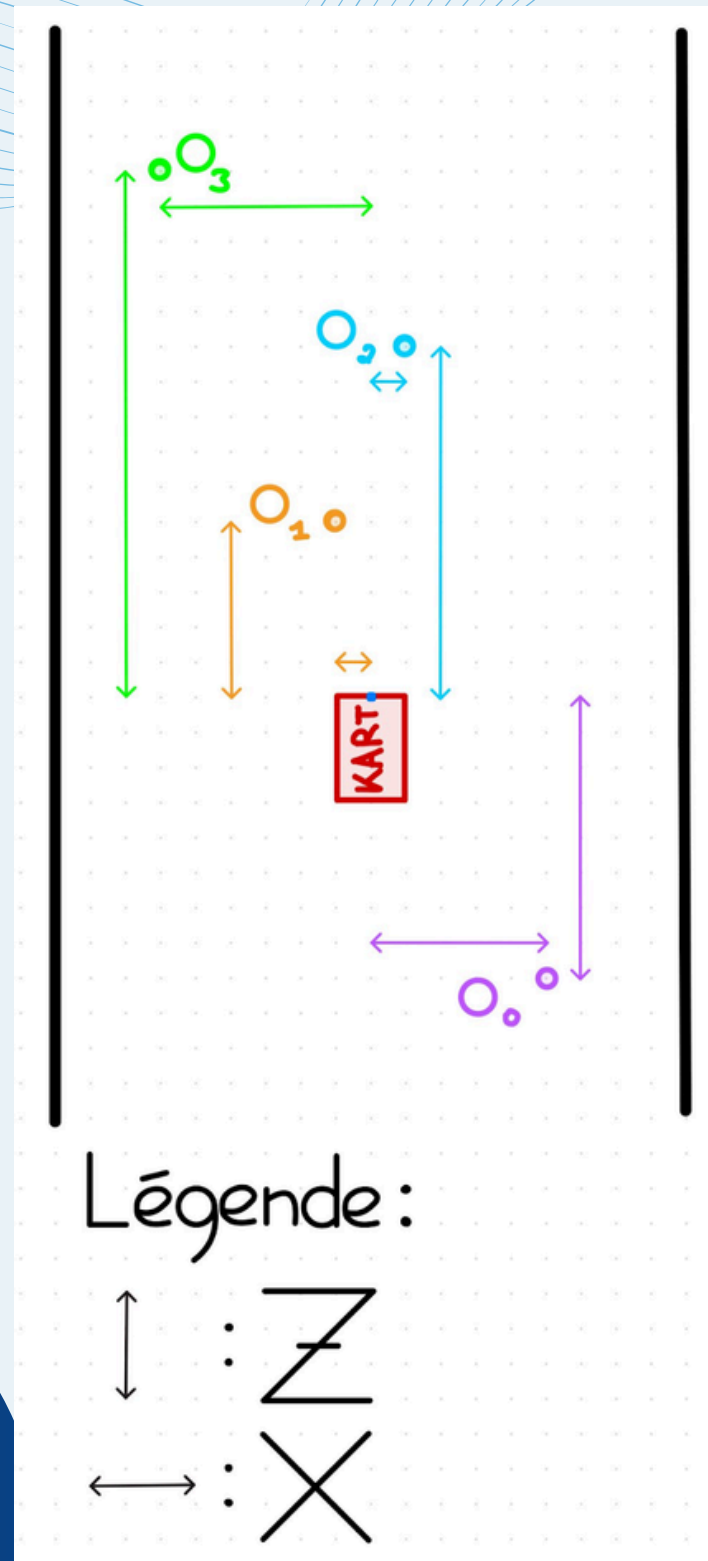
- Entrée : center_path_distance
- Sortie : bool steering accel

La méthode **detect_banana**

- Entrée : items_position items_type
- Sortie : bool steering accel

La méthode **choose_action**

- Entrée : observation
- Sortie : choose_action



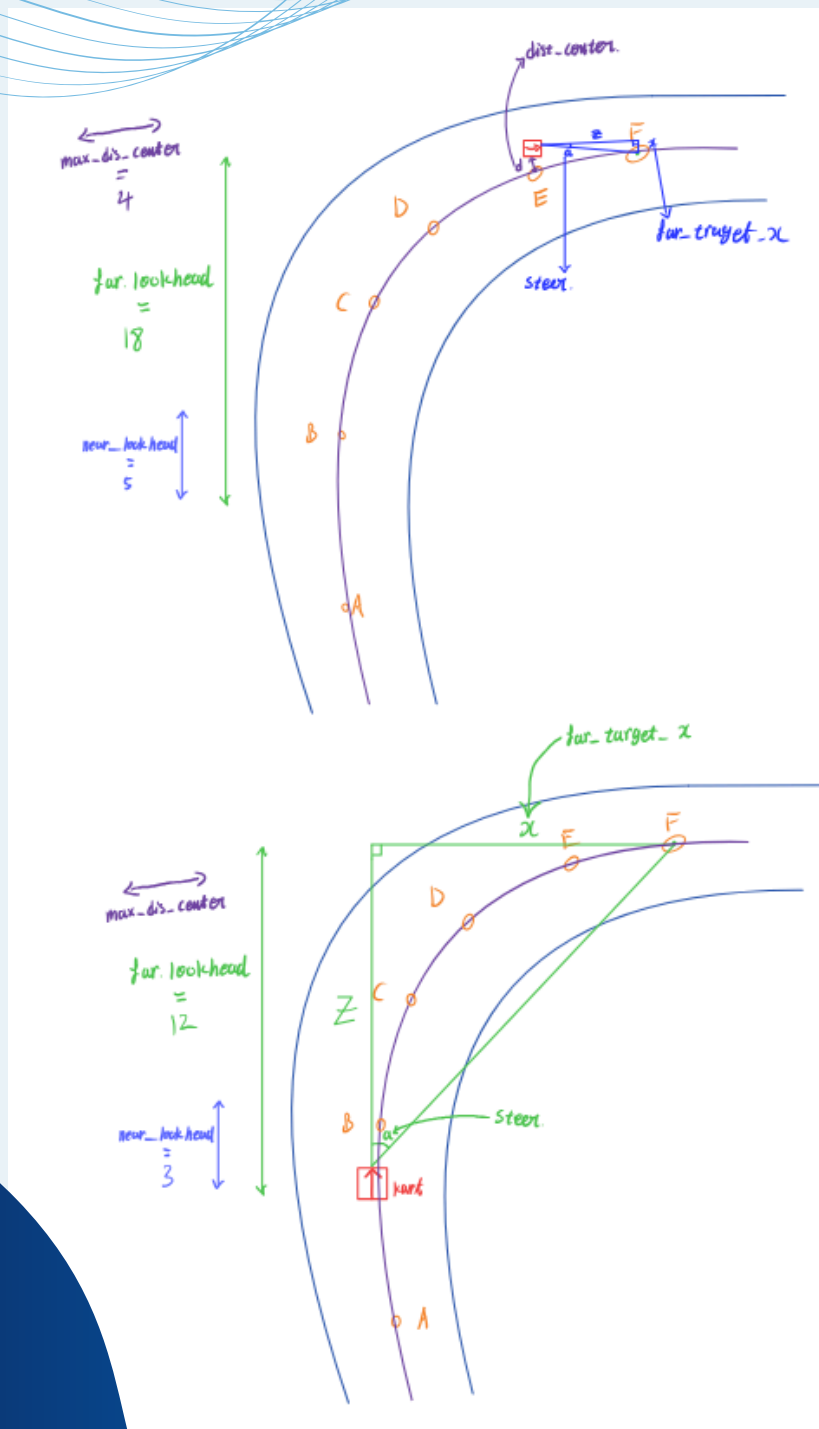
NITRO PILOT

La méthode **detect_nitro**

- Entrée : steering, acceleration, energy, brake, drift
- Sortie : un bool, steer, accel, nitro

La méthode **choose_action**

- Entrée : bool (detect nitro)
- Sortie : Retourne une action spécifique à l'utilisation du nitro si le bool de detect nitro est TRUE sinon l'action du wrapper



DRIFT PILOT

La méthode **choose_action**

- Entrée : Les observations
- Sortie : dictionnaire d'action complet pour le kart





MERCI