



Projet 2I013: Course de Voiture

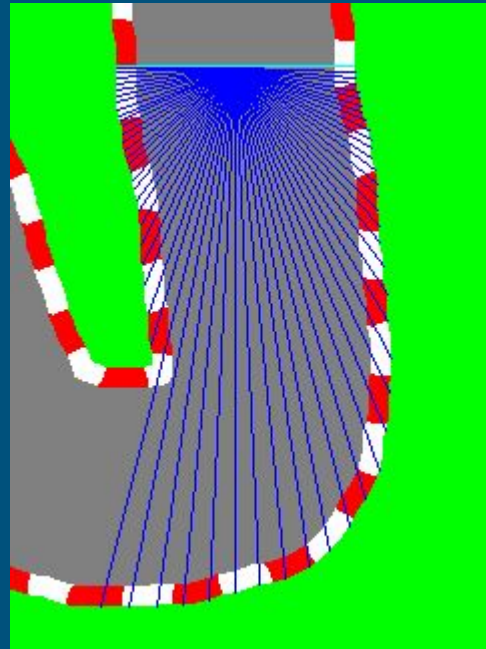


MEETOOA Kevin
DURAND Serge



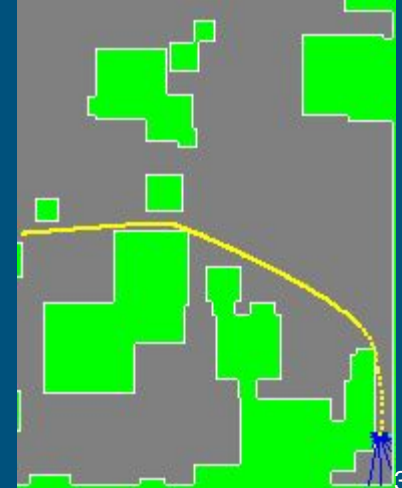
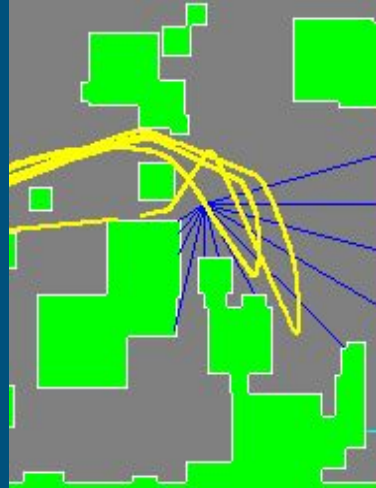
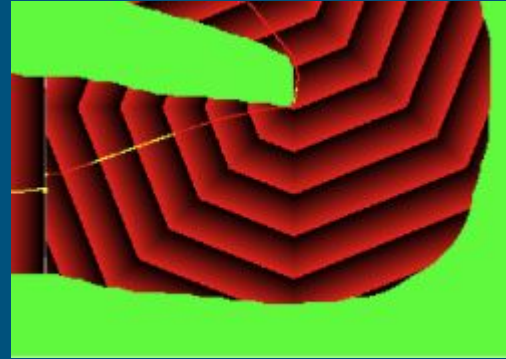
Radar Simple et Stratégie associée

- Fonctionnement du radar
- Implémentation
- Paramétrisation
- Stratégie
- Limites



Radar Dijkstra

- Algorithme de Dijkstra
- Parallèle avec le projet
- Stratégie et score
- Poids du radar Dijkstra

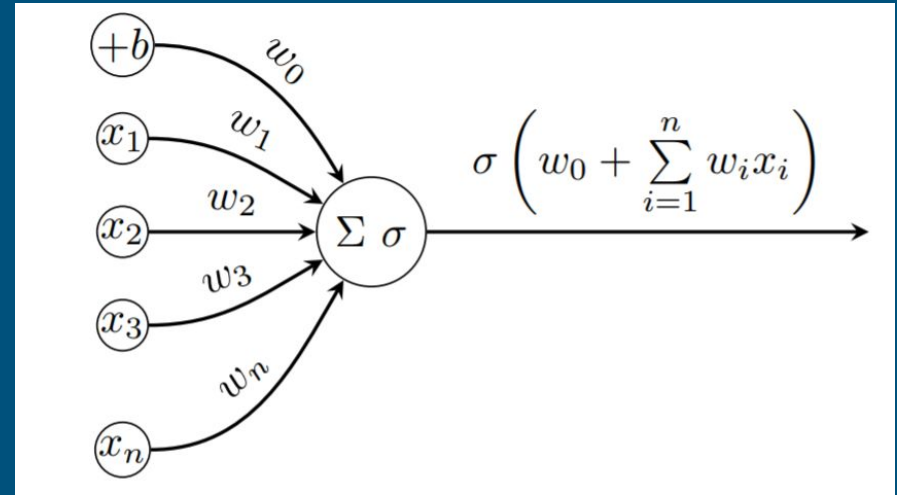
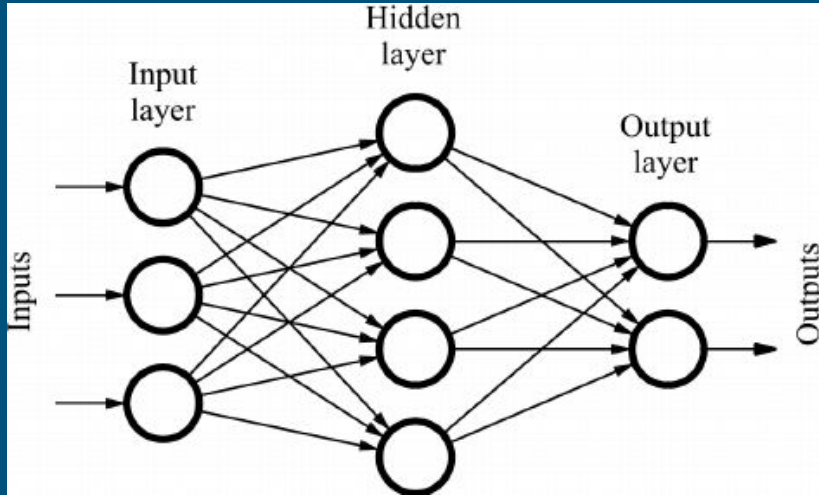


Stratégie Prudente et Stratégie Point à Point

- Circuits compliqués



Algorithme génétique + perceptron



Paramètres de l'algorithme génétique

- Fort élitisme
- Forte mutation
- Croisement classique
- Petites population vs grande population et peu de génération

Résultats finaux

Stratégies	1 safe	2 safe	3 safe	4 safe	5 safe	6 safe	7 safe	8 safe
Radar Simple	3173	4047	∞	4173	2392	∞	∞	∞
Dijkstra	3079	3948	∞	4196	2271	1990	1335	∞
Prudente	11838	14057	18773	17933	10036	9462	5052	15350
Genetique	3425	4358	5500	5506	2525	∞	1560	∞

Stratégies	aufeu	bond	een	labymod	perso	labyperso	t2009	li260
Radar Simple	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞
Dijkstra	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞
Prudente	12541	5582	7467	∞	∞	∞	∞	∞
Genetique	∞	2060	2837	∞	∞	∞	∞	∞

Améliorations possibles et conclusion

- Editeur de circuit : rajout d'obstacles etc.
- Editeur visuel de stratégie point à point en direct
- Stratégie composite
- Génétique basée sur la stratégie composite