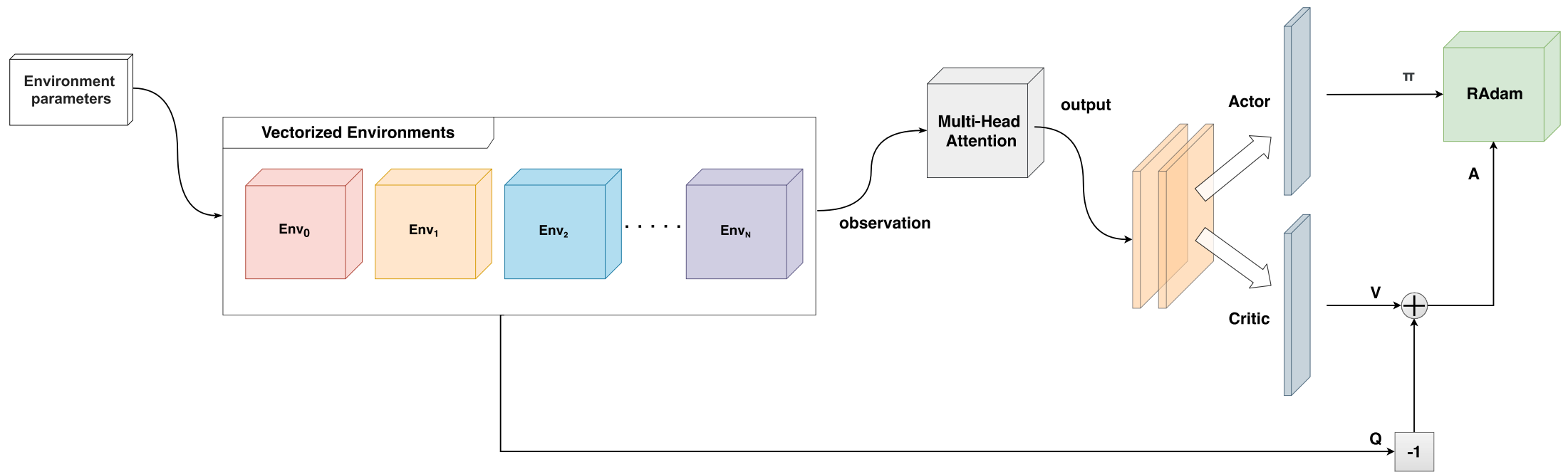
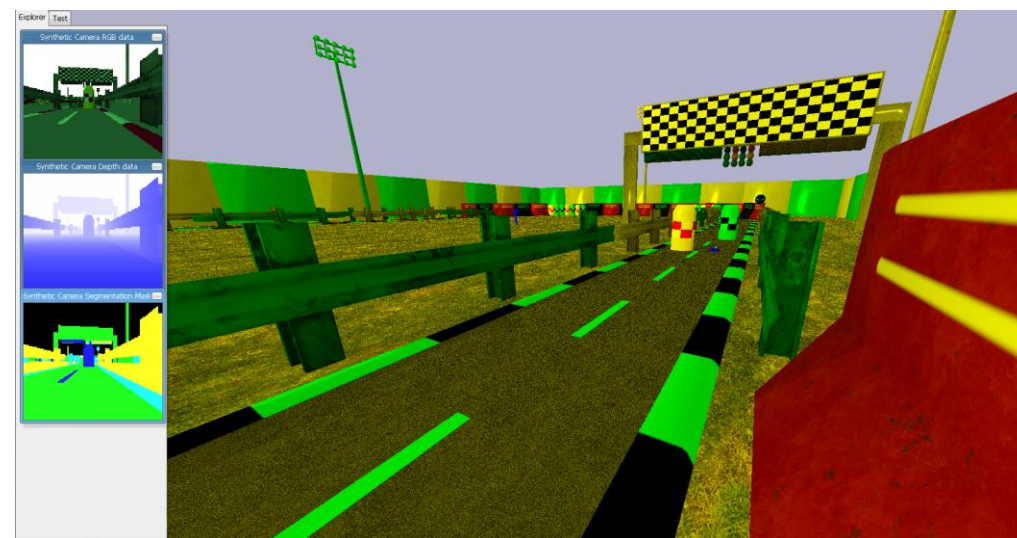
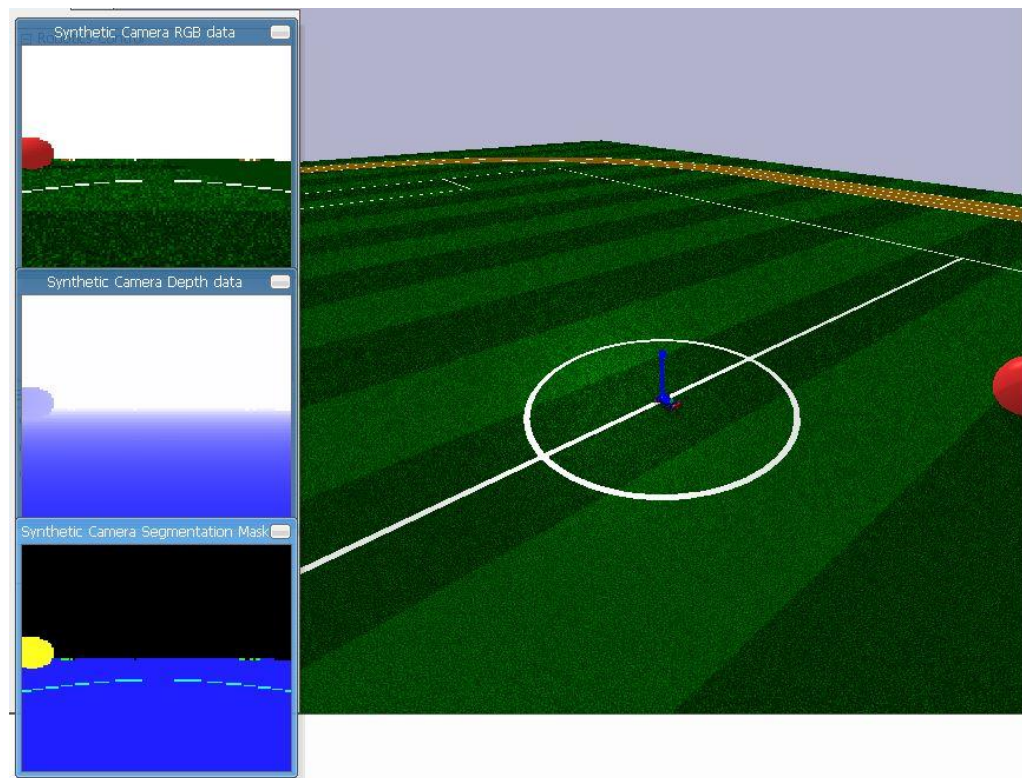


AUTONÓM JÁRMŰ FEJLESZTÉSE

Önvezető szimulátor
fejlesztése
megerősítő
tanulással

Szilágyi Krisztián Gergely
Irányítástechnika és Informatika Tanszék
Önálló laboratórium 2
Konzulens: Szemenyei Márton
2020



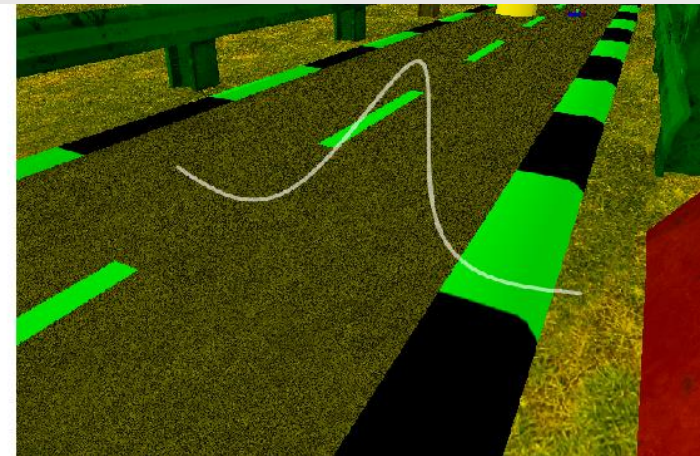
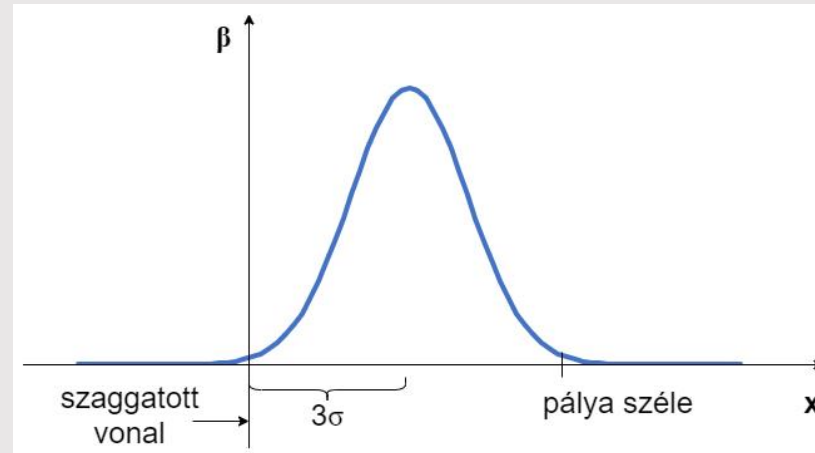


Új környezet

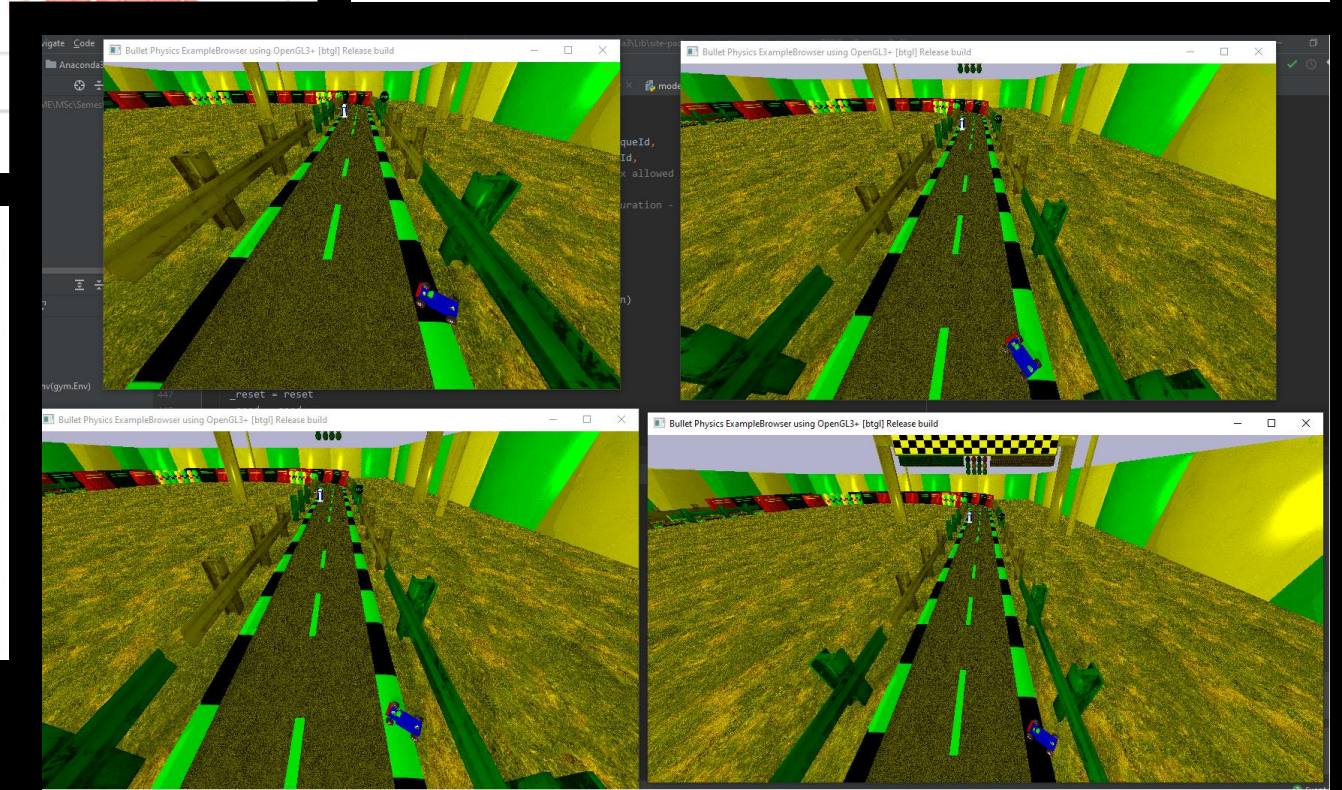
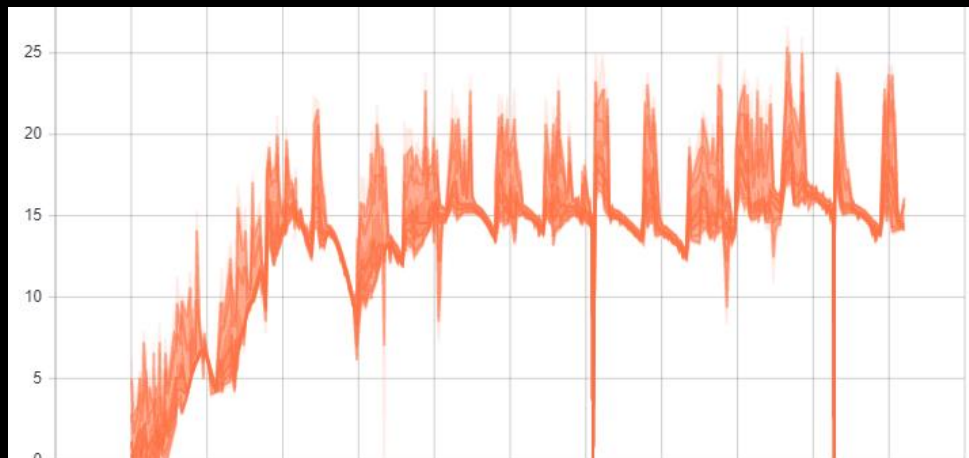
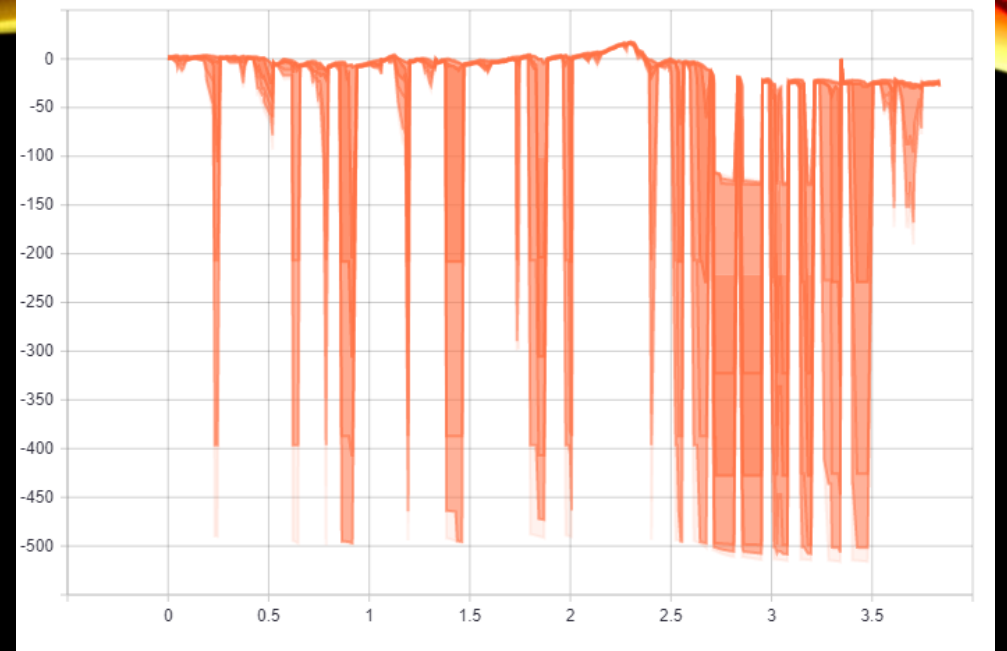
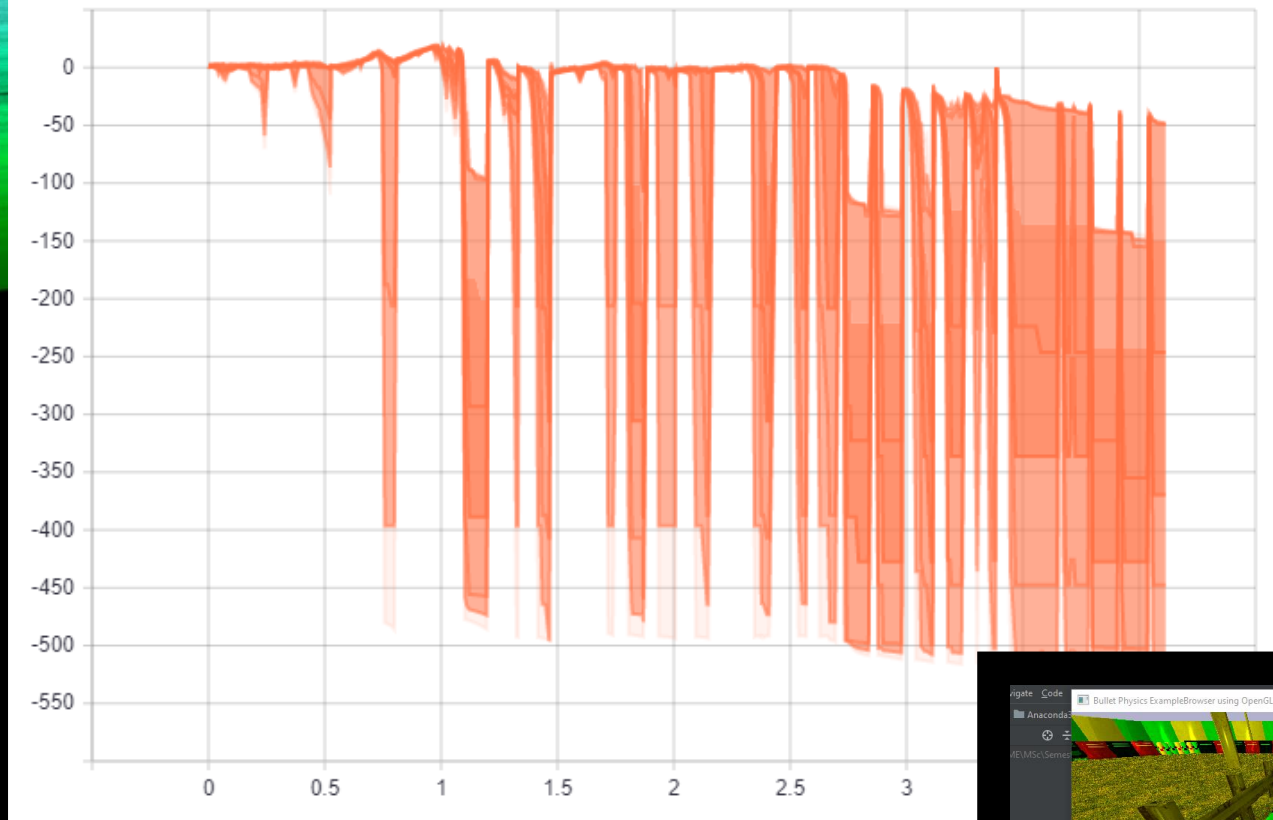
- PyBullet
- .xml, .world
- Versenypálya (minden, ami kell)

Rewards

- α (distance)
- β (traffic lane)
- γ (traffic light)
- δ (obstacle)
- ε (moving object)



random map : 0.000
<input type="range"/>
follow car : 0.000
<input type="range"/>
reward (w0) : 1.000
<input type="range"/>
alpha (w1) : 1.000
<input type="range"/>
beta (w2) : 1.000
<input type="range"/>
gamma (w3) : 1.000
<input type="range"/>
delta (w4) : 1.000
<input type="range"/>
epsilon (w5) : 1.000
<input type="range"/>
velocity (moving obj) : 5.000
<input type="range"/>



Célok a jövőben

- Jutalmak hangolása (+jutalmak)
- Környezet finomítása (random, táblák stb.)
- Architektúra tovább fejlesztése
- Integráció

KÖSZÖNÖM A FIGYELMET!

