**Tehnička škola Čakovec**

**ELABORAT ZAVRŠNOG RADA**

**AI SIMULACIJA**

**Mentor: Učenik:**

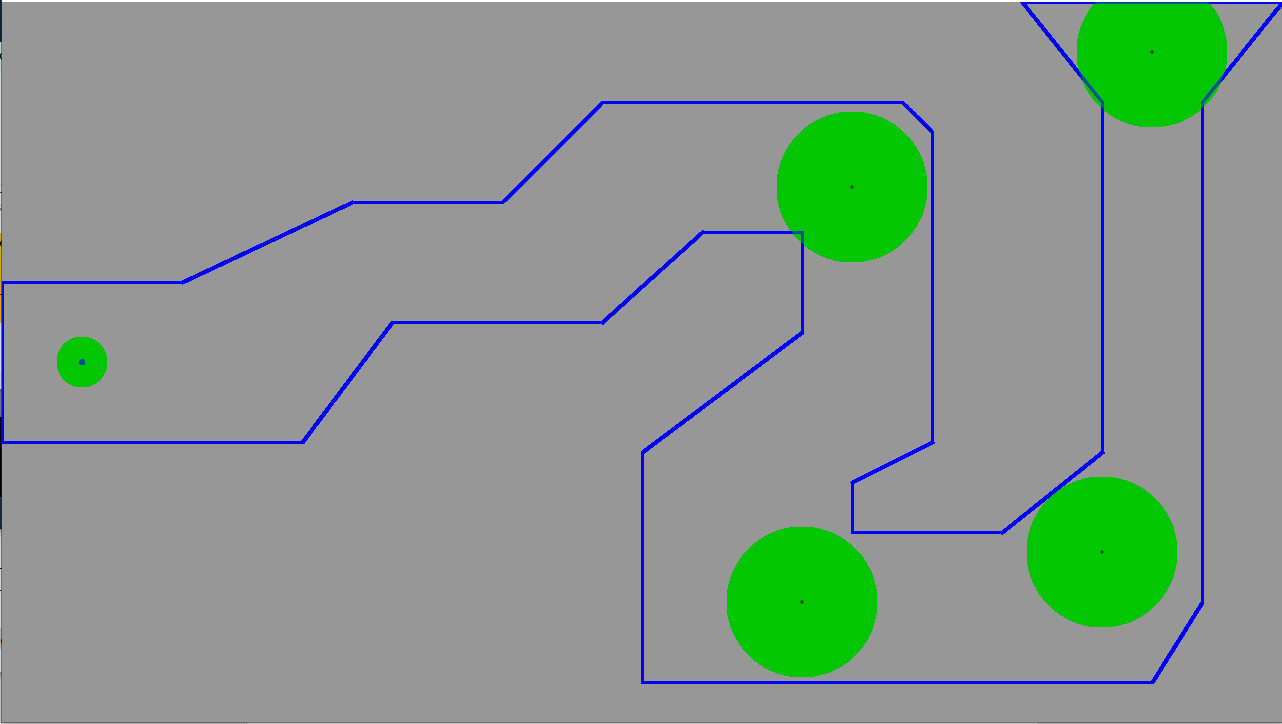
**Krešimir Kočiš, prof. Toni Polanec, 4.RT**

**Čakovec, svibanj 2020.**

Prva faza – kreiranje mape

Zbog samog funkcioniranja programa Processing način kreiranje staze za autiće morao je biti manualan. Kod pokretanja Processing programa kreira se kanvas za crtanje, te svi entiteti koje vidimo o programu moraju biti „nacrtani“. Tako i granice staze.

Jedna od bitnijih dijelova mape su takozvani „checkpointevi“ koji će nam služiti u genetskom algoritmu kroz koji ćemo proći kasnije. Oni su postavljeni na relativno bitne dijelove mape, zavoji ili teže prepreke. Kad auto uđe u radijus checkpoint-a tada program prepozna da je auto stigao do određenog dijela staze.



Druga faza – kreiranje autića

Tijelo auta je najobičniji pravokutnik te radi prepoznavanja koji je prednji i zadnji dio auta dodao sam prednje vjetrobransko staklo.

Najbitniji dio auta nije tijelo auta već senzori. Senzori nam prikazuju što i do koje udaljenost autić *vide*. Senzori su postavljeni da *vide* 270 piksela ispred autića u 5 smjerova.