

## シミュレーター上でのグライダーのAI制御

- 目標: グライダーが常に安定姿勢を保てるようなシステムの完成
- 方法
  1. 画面の景色から地平線の検出を行う。
  2. グライダーの現在の向き,傾き,速度等を画面から認識する。
  3. 飛行姿勢を制御する関数を求める。
  4. 求めた関数をシミュレーターへ書き込み,グライダーの制御を行う。
- 使用する機器
  - Condor2 (参考:Condor Soaring – The Complete Soaring Simulator. <https://www.condorsoaring.com/>)
  - Python (参考:welcome to Python. <https://www.python.org/>)
  - OpenCV (参考:Opencv. <https://opencv.org/>)
  - Cheat Engine (参考:Cheat Engine . <https://www.cheatengine.org/>)



図 シュミレーター画面