



Guía para desarrolladores

# AWS DeepRacer



# AWS DeepRacer: Guía para desarrolladores

Copyright © 2026 Amazon Web Services, Inc. and/or its affiliates. All rights reserved.

Las marcas comerciales y la imagen comercial de Amazon no se pueden utilizar en relación con ningún producto o servicio que no sea de Amazon, de ninguna manera que pueda causar confusión entre los clientes y que menosprecie o desacredite a Amazon. Todas las demás marcas registradas que no son propiedad de Amazon son propiedad de sus respectivos propietarios, que pueden o no estar afiliados, conectados o patrocinados por Amazon.

---

# Table of Contents

|   |    |
|---|----|
| ¿Qué es AWS DeepRacer? .....  | 1  |
| La DeepRacer consola de AWS .....   | 1  |
| El DeepRacer vehículo de AWS .....  | 2  |
| La DeepRacer liga de AWS .....  | 2  |
| Exploración del aprendizaje por refuerzo .....                                      | 3  |
| Conceptos y terminología .....  | 4  |
| Terminología de eventos de carreras .....   | 9  |
| Funcionamiento .....  | 11 |
| Aprendizaje por refuerzo .....  | 11 |
| Espacio de acción y función de recompensa .....                                     | 13 |
| Algoritmos de entrenamiento .....   | 16 |
| DeepRacer Flujo de trabajo de AWS .....   | 18 |
| Simulated-to-real brechas de rendimiento .....                                      | 19 |
| Introducción .....  | 21 |
| Entrenar su primer modelo .....   | 21 |
| Entrene un modelo de aprendizaje por refuerzo con la DeepRacer consola de AWS ..... | 21 |
| Especifique el nombre y el entorno del modelo .....                                 | 22 |
| Elección de un tipo de carrera y un algoritmo de entrenamiento .....                | 22 |
| Defina el espacio de acción .....   | 24 |
| Elige un vehículo virtual .....   | 29 |
| Personalice su función de recompensa .....  | 29 |
| Evaluar modelos en simulación .....   | 32 |
| Entrenamiento y evaluación de modelos .....   | 37 |
| Comprensión de los tipos de carreras y habilitación de sensores .....               | 39 |
| Elección de sensores .....  | 39 |
| Configuración de su agente para entrenamiento .....                                 | 42 |
| Adaptación del entrenamiento para pruebas contrarreloj .....                        | 44 |
| Adaptación del entrenamiento para carreras de evasión de obstáculos .....           | 45 |
| Personalice el entrenamiento para head-to-bot las carreras .....                    | 47 |
| Entrene y evalúe modelos con la DeepRacer consola de AWS .....                      | 49 |
| Creación de su función de recompensa .....  | 49 |
| Exploración del espacio de acción .....   | 52 |
| Ajuste de hiperparámetros .....   | 54 |
| Examen de progreso del trabajo de entrenamiento .....                               | 60 |

|  |     |
|--|-----|
| Clonación de un modelo entrenado .....                             | 62  |
| Evaluación de modelos en simulaciones .....                        | 63  |
| Optimización del entrenamiento de modelos reales .....             | 63  |
| Referencia de la función de recompensa .....                       | 67  |
| Parámetros de entrada de la función de recompensa .....            | 67  |
| Ejemplos de funciones de recompensa .....                          | 83  |
| .....  | 88  |
| Copie su DeepRacer modelo de AWS a Amazon S3 .....                 | 88  |
| Importe su DeepRacer modelo de AWS a la consola .....              | 91  |
| Resolución de problemas .....                                      | 93  |
| Operar su vehículo .....   | 96  |
| Conozca su vehículo .....  | 96  |
| Inspeccionar su vehículo .....                                     | 97  |
| Carga e instalación de las baterías .....                          | 99  |
| Compruebe el módulo informático .....                              | 101 |
| Apague su dispositivo .....  | 102 |
| Indicadores LED .....  | 102 |
| Piezas de repuesto para dispositivos .....                         | 105 |
| Configuración de su vehículo .....                                 | 116 |
| Preparación para configurar la conexión wifi .....                 | 116 |
| Configuración del wifi y actualización del software .....          | 117 |
| Inicie la consola del dispositivo .....                            | 118 |
| Calibración de su vehículo .....                                   | 120 |
| Cargue su modelo .....   | 129 |
| Conduzca su vehículo .....   | 130 |
| Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS manualmente .....            | 130 |
| Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS de forma autónoma .....      | 131 |
| Inspección y administración de la configuración del vehículo ..... | 133 |
| Ver los registros del vehículo .....                               | 139 |
| Actualice y restaure su DeepRacer dispositivo de AWS .....         | 141 |
| Comprobación de la versión de software de su dispositivo .....     | 141 |
| Creación del medio de instalación de Ubuntu 20.04 .....            | 142 |
| Requisitos previos .....   | 142 |
| Preparación .....  | 142 |
| Preparación de una unidad USB de arranque .....                    | 143 |
| Actualización del dispositivo a Ubuntu 20.04 .....                 | 154 |

|  |     |
|--|-----|
| Crear una pista física .....   | 156 |
| Materiales y herramientas .....  | 156 |
| Materiales que podrá necesitar .....   | 156 |
| Herramientas que puede necesitar .....   | 157 |
| Coloque su pista .....   | 157 |
| Dimensiones necesarias .....   | 158 |
| Consideraciones relativas al desempeño del modelo .....                                | 159 |
| Pasos a seguir para construir una pista .....  | 160 |
| Plantillas de diseño de pistas .....   | 164 |
| Plantilla de pista A to Z Speedway (Basic) .....                                       | 165 |
| Plantilla de pista para AWS DeepRacer Smile Speedway (Intermediate) .....              | 166 |
| Plantilla de pista RL Speedway (Advanced) .....  | 167 |
| Plantilla de una pista con una sola curva .....  | 168 |
| Plantilla de una pista con una curva en S .....  | 169 |
| Plantilla de una pista con loop .....  | 170 |
| Cómo unirse a una carrera .....  | 173 |
| Tipos de eventos de carreras .....   | 173 |
| Unirse a una carrera patrocinada por Internet o AWS patrocinada por la comunidad ..... | 173 |
| Participe en una carrera de circuito virtual .....                                     | 174 |
| Únase a una carrera comunitaria .....  | 175 |
| Únase a una carrera de la DeepRacer comunidad de AWS como participante .....           | 177 |
| Participe en una carrera EN DIRECTO .....  | 185 |
| Organización de una carrera .....  | 189 |
| .....  | 189 |
| Inicio rápido para creación de una carrera .....                                       | 189 |
| Personalización de una carrera .....   | 194 |
| Organización de una carrera EN VIVO .....  | 201 |
| Transmisión de una carrera EN DIRECTO .....  | 207 |
| Roles del organizador .....  | 207 |
| Escenas del difusor .....  | 208 |
| Plantillas de DeepRacer escenas de AWS .....   | 209 |
| Administración de una carrera .....  | 214 |
| Organizar un evento .....  | 218 |
| ¿Qué es un DeepRacer evento de AWS? .....  | 218 |
| Cómo funcionan los eventos y qué esperar .....   | 218 |
| Qué hay que tener en cuenta antes de empezar .....                                     | 219 |

|   |     |
|---|-----|
| Tipos de DeepRacer carreras de AWS .....  | 221 |
| Prácticas recomendadas .....  | 222 |
| Introducción a su evento .....  | 223 |
| Ejemplos de DeepRacer eventos de AWS .....  | 223 |
| Recursos adicionales .....  | 228 |
| Modo de usuario único .....   | 229 |
| Configuración de administrador .....  | 229 |
| Partes interesadas multiusuario .....   | 230 |
| Paso 1. Requisitos previos para el modo DeepRacer multiusuario de AWS .....                 | 231 |
| Paso 2: activar el modo de cuenta multiusuario .....  | 232 |
| Paso 3: invitar a los participantes a ser patrocinados .....                                | 234 |
| Paso 4: establecer cuotas de uso .....  | 234 |
| Paso 5: supervisar el uso .....   | 235 |
| Siguiendo pasos .....   | 237 |
| Configuración del participante .....  | 237 |
| Requisitos previos .....  | 238 |
| Paso 1. Inicia sesión en la AWS consola con las credenciales de la cuenta patrocinadora ... | 238 |
| Paso 2. Crea o inicia sesión en una cuenta de AWS jugador .....                             | 239 |
| Paso 3. Personalizar su perfil .....  | 239 |
| Paso 4. Entrenar modelos .....  | 240 |
| Paso 5. Ver el uso patrocinado .....  | 240 |
| Paso 6. (Opcional) Solicitar horas patrocinadas adicionales .....                           | 241 |
| Herramientas para educadores .....  | 242 |
| Integre AWS DeepRacer Student en el aula .....  | 242 |
| Cree carreras para la comunidad de alumnos .....  | 242 |
| Crear una carrera para alumnos .....  | 243 |
| Personalizar una carrera estudiantil .....  | 245 |
| Administrar una carrera de alumnos .....  | 248 |
| Seguridad .....   | 251 |
| Protección de datos .....   | 251 |
| Servicios DeepRacer dependientes de AWS .....   | 252 |
| Roles de IAM obligatorios .....   | 254 |
| AWS Identity and Access Management .....  | 255 |
| Público .....   | 255 |
| Autenticación con identidades .....   | 255 |
| Administración de acceso mediante políticas .....   | 257 |

|  |     |
|--|-----|
| ¿Cómo AWS DeepRacer funciona con IAM .....   | 259 |
| Ejemplos de políticas basadas en identidades .....   | 264 |
| AWS políticas gestionadas .....  | 267 |
| Prevención de la sustitución confusa entre servicios .....   | 271 |
| Resolución de problemas .....  | 273 |
| Etiquetado .....   | 277 |
| Adición, visualización y edición de etiquetas en un nuevo recurso .....  | 278 |
| Adición, visualización y edición de etiquetas para un recurso existente .....  | 280 |
| Solución de problemas comunes .....  | 283 |
| Cómo resolver problemas comunes de AWS DeepRacer LIVE .....  | 283 |
| No puedo ver el vídeo de la carrera en la página de carreras EN DIRECTOS .....   | 283 |
| El nombre de un corredor en la cola de carreras está en rojo .....   | 284 |
| Estoy efectuando una carrera EN DIRECTO y no puedo lanzar a los corredores .....   | 286 |
| Estoy utilizando un navegador Chrome o Firefox pero sigo teniendo problemas para ver la carrera EN DIRECTO .....   | 287 |
| ¿Por qué no puedo conectarme a la consola del dispositivo por conexión USB entre mi ordenador y el vehículo? .....   | 288 |
| Cómo cambiar la fuente de alimentación del módulo de DeepRacer cómputo de AWS de una batería a una toma de corriente .....   | 292 |
| Cómo utilizar una unidad flash USB para conectar AWS DeepRacer a su red Wi-Fi .....  | 293 |
| Cómo cargar la batería del módulo motriz del vehículo .....  | 298 |
| Cómo cargar la batería del módulo de cómputo del vehículo .....  | 302 |
| Mi batería está cargada pero mi vehículo no se mueve .....   | 302 |
| Solución de problemas de bloqueo de la batería del vehículo .....  | 305 |
| Cómo evitar el bloqueo de la batería del vehículo .....  | 306 |
| Cómo desbloquear las baterías de los DeepRacer vehículos de AWS .....  | 306 |
| Cómo enrollar un cable conector de batería Dell al instalar un sensor LiDAR .....  | 309 |
| Cómo mantener la conexión del vehículo .....   | 314 |
| Cómo solucionar problemas de conexión wifi si el indicador LED de wifi de su vehículo parpadea en azul, luego cambia a rojo durante dos segundos y finalmente se apaga ..... | 314 |
| ¿Qué significa que el indicador LED de wifi o de alimentación del vehículo parpadee en azul? .....   | 315 |
| ¿Cómo puedo conectarme a la consola del dispositivo del vehículo mediante su nombre de host? .....   | 316 |
| Cómo conectarse a la consola del dispositivo del vehículo mediante su dirección IP .....   | 316 |
| Cómo obtener la dirección Mac de su dispositivo .....  | 316 |

|   |         |
|---|---------|
| Cómo recuperar la contraseña predeterminada del dispositivo .....   | 317     |
| Cómo actualizar manualmente su dispositivo .....  | 319     |
| Cómo diagnosticar y solucionar problemas operativos comunes del dispositivo .....   | 320     |
| ¿Por qué el reproductor de vídeo de la consola del dispositivo no muestra la transmisión de vídeo desde la cámara de mi vehículo? ..... | 321     |
| ¿Por qué no se mueve mi DeepRacer vehículo de AWS? .....  | 321     |
| ¿Por qué no veo la última actualización del dispositivo? ¿Cómo obtengo la última actualización? .....                                   | 322     |
| ¿Por qué mi DeepRacer vehículo de AWS no está conectado a mi red Wi-Fi? .....   | 322     |
| ¿Por qué tarda tanto en cargarse la página de la consola de DeepRacer dispositivos de AWS? .....  | 322     |
| ¿Por qué un modelo no funciona bien cuando se implementa en un DeepRacer vehículo de AWS? .....   | 323     |
| Historial de revisión .....   | 325     |
| AWS Glosario .....  | 328     |
| .....   | cccxxix |

# ¿Qué es AWS DeepRacer?

AWS DeepRacer es un coche de carreras totalmente autónomo a escala 1/18 que se basa en el [aprendizaje por refuerzo](#). Consta de los siguientes componentes:

- DeepRacer Consola AWS: un servicio de [AWS Machine Learning](#) para [entrenar y evaluar modelos de aprendizaje por refuerzo](#) en un entorno de conducción autónoma simulado en tres dimensiones.
- DeepRacer Vehículo de AWS: un automóvil RC a escala 1/18 capaz de realizar [inferencias en un DeepRacer modelo de AWS entrenado](#) para la conducción autónoma.
- AWS DeepRacer League: la primera liga de carreras autónoma y global del mundo. Compita por premios, gloria y la oportunidad de avanzar hacia la Copa del Campeonato Mundial. Para obtener más información, consulte los [términos y condiciones](#).

## Temas

- [La DeepRacer consola de AWS](#)
- [El DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [La DeepRacer liga de AWS](#)
- [Utilice AWS DeepRacer para explorar el aprendizaje por refuerzo](#)
- [DeepRacer Conceptos y terminología de AWS](#)

## La DeepRacer consola de AWS

La DeepRacer consola de AWS es una interfaz gráfica de usuario para interactuar con el DeepRacer servicio de AWS. Puede usar la consola para entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo y evaluar el rendimiento del modelo en el DeepRacer simulador de AWS. En la consola, también puede descargar un modelo entrenado para implementarlo en su DeepRacer vehículo de AWS para la conducción autónoma en un entorno físico.

En resumen, la DeepRacer consola de AWS admite las siguientes funciones:

- Crear una tarea de entrenamiento para entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo con una función de recompensa específica, un algoritmo de optimización, un entorno e hiperparámetros.
- Elija una vía simulada para entrenar y evaluar un modelo mediante la SageMaker IA.

- Clonar un modelo entrenado para mejorar el entrenamiento ajustando los hiperparámetros para optimizar el desempeño del modelo.
- Descargue un modelo entrenado para implementarlo en su DeepRacer vehículo de AWS para que pueda conducir en un entorno físico.
- Enviar su modelo a una carrera virtual y obtener una clasificación de su desempeño frente a otros modelos en una tabla de clasificación virtual.

Cuando utiliza la consola de DeepRacer servicios de AWS, se le cobra en función del uso que haga para entrenar o evaluar y almacenar modelos.

Para empezar, AWS DeepRacer ofrece una [capa gratuita](#) a los DeepRacer usuarios primerizos de AWS. Es tiempo suficiente para entrenar y afinar tu primer modelo e ingresar a la AWS DeepRacer League. El envío de un modelo para participar en cualquier evento virtual de la AWS DeepRacer League no conlleva ningún coste.

Para obtener más información sobre los precios, consulte la [página DeepRacer de detalles del servicio de AWS](#).

## El DeepRacer vehículo de AWS

El DeepRacer vehículo de AWS es un vehículo físico con Wi-Fi que puede conducir solo por una vía física mediante un modelo de aprendizaje por refuerzo.

- Puede controlar el vehículo de forma manual o implementar un modelo de conducción autónoma.
- El modo autónomo ejecuta inferencias en el vehículo de cómputo del módulo. La inferencia utiliza las imágenes que capta la cámara montada en la parte delantera del vehículo.
- La conexión wifi permite que el vehículo descargue software. La conexión también permite al usuario acceder a la consola del dispositivo para dirigir el vehículo desde un equipo o un dispositivo móvil.

## La DeepRacer liga de AWS

La AWS DeepRacer League es un componente importante de AWS DeepRacer. El objetivo de DeepRacer la AWS League es fomentar la comunidad y la competencia.

Con la AWS DeepRacer League, puede comparar sus habilidades de aprendizaje automático con las de otros DeepRacer desarrolladores de AWS en un evento de carreras físico o virtual. No solo tiene la oportunidad de ganar premios y logros, sino también de cotejar sus modelos de aprendizaje por refuerzo. Puede competir con otros participantes, así como aprender e inspirarse en camaradería. Si gana logros por su desempeño en la AWS DeepRacer League, puede compartirlos con su comunidad en las redes sociales. Para obtener más información, consulte los [términos y condiciones](#).

[Participe en una carrera o aprenda a entrenar un modelo en la Liga.](#)

## Utilice AWS DeepRacer para explorar el aprendizaje por refuerzo

El aprendizaje por refuerzo, en especial de aprendizaje por refuerzo profundo, ha demostrado ser eficaz a la hora de resolver una amplia variedad de problemas relacionados con la toma de decisiones autónomas. Tiene aplicaciones en el comercio financiero, en la refrigeración de centro de datos, en la logística de flotas y en las carreras autónomas, por citar solo algunas.

El aprendizaje por refuerzo tiene el potencial de resolver problemas reales. Sin embargo, tiene una pronunciada curva de aprendizaje debido a la gran profundidad y alcance tecnológicos. La experimentación en el mundo real requiere que construya un agente físico, como un coche de carreras autónomo. También requiere que procure un entorno físico, como una pista de carreras o una carretera pública. El entorno puede resultar caro, peligroso y llevar tiempo. Estos requisitos no se limitan a entender el aprendizaje por refuerzo.

Para ayudar a reducir la curva de aprendizaje, AWS DeepRacer simplifica el proceso de tres maneras:

- Ofrece step-by-step orientación a la hora de entrenar y evaluar modelos de aprendizaje por refuerzo. La guía incluye entornos, estados y acciones predefinidos y funciones de recompensa personalizables.
- Proporciona un simulador para emular las interacciones entre un [agente](#) virtual y un entorno virtual.
- Uso de un DeepRacer vehículo de AWS como agente físico. Utilice el vehículo para evaluar un modelo entrenado en un entorno físico. Esto se parece mucho a un caso de uso del mundo real.

Si es un experto en aprendizaje automático, encontrará en AWS DeepRacer una buena oportunidad para crear modelos de aprendizaje por refuerzo para carreras autónomas tanto en entornos virtuales como físicos. En resumen, utilice AWS DeepRacer para crear modelos de aprendizaje por refuerzo para carreras autónomas con los siguientes pasos:

1. Entrena un modelo de aprendizaje por refuerzo personalizado para carreras autónomas. Para ello, utilice la DeepRacer consola de AWS integrada con la SageMaker IA.
2. Utilice el DeepRacer simulador de AWS para evaluar un modelo y probar carreras autónomas en un entorno virtual.
3. Implemente un modelo entrenado en los DeepRacer modelos de vehículos de AWS para probar las carreras autónomas en un entorno físico.

## DeepRacer Conceptos y terminología de AWS

AWS DeepRacer se basa en los siguientes conceptos y utiliza la siguiente terminología.

### DeepRacer Servicio de AWS

AWS DeepRacer es un servicio de AWS Machine Learning que permite explorar el aprendizaje por refuerzo centrado en las carreras autónomas. El DeepRacer servicio de AWS admite las siguientes funciones:

1. Entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo en la nube.
2. Evalúe un modelo entrenado en la DeepRacer consola de AWS.
3. Enviar un modelo entrenado a una carrera virtual y, si reúne los requisitos, publicar su rendimiento en la tabla de clasificación del evento.
4. Clonar un modelo entrenado a fin de continuar el entrenamiento y mejorar el rendimiento.
5. Descargue los artefactos modelo entrenados para cargarlos en un DeepRacer vehículo de AWS.
6. Colocar un vehículo en una pista física para conducción autónoma y evaluar el rendimiento del modelo en el mundo real.
7. Eliminar gastos innecesarios eliminando modelos que no necesite.

### AWS DeepRacer

«AWS DeepRacer» puede hacer referencia a tres vehículos diferentes:

- El coche de carreras virtual puede adoptar la forma del DeepRacer dispositivo AWS original, el dispositivo Evo o varias recompensas digitales que se pueden obtener al participar en las carreras del circuito virtual de DeepRacer la Liga AWS. También puede personalizar el coche virtual cambiándole el color.

- El DeepRacer dispositivo AWS original es un modelo físico de automóvil a escala 1/18. Lleva montada una cámara y un módulo informático a bordo. El módulo informático ejecuta la inferencia para conducir a lo largo de una pista. El módulo informático y el bastidor del vehículo se alimentan con baterías dedicadas denominadas batería del módulo informático y la batería de transmisión, respectivamente.
- El dispositivo AWS DeepRacer Evo es el dispositivo original con un kit de sensores opcional. El kit incluye una cámara adicional y LIDAR (detección de luz y alcance), que permiten al coche detectar objetos que se encuentren detrás y a los lados del mismo. El kit también incluye una nueva carcasa.

## Aprendizaje por refuerzo

Aprendizaje por refuerzo es un método de machine learning centrado en la toma de decisiones autónoma por parte de un agente con el fin de alcanzar objetivos específicos mediante interacciones con un entorno. En el aprendizaje por refuerzo, el aprendizaje se consigue a través de ensayo y error, y el entrenamiento no requiere una entrada etiquetada. El entrenamiento se basa en la hipótesis de la recompensa, que postula que todos los objetivos pueden alcanzarse maximizando una recompensa futura tras secuencias de acciones. En el aprendizaje por refuerzo, el diseño de la función de recompensa es importante. Unas funciones de recompensa mejor elaboradas se traducen en mejores decisiones por parte del agente.

Para carreras autónomas, el agente es un vehículo. El entorno incluye las rutas de viaje y las condiciones del tráfico. El objetivo del vehículo es llegar a su destino rápidamente sin accidentes. Se utilizan recompensas y puntuaciones para fomentar un viaje seguro y rápido al destino. Las puntuaciones penalizan la conducción peligrosa y el derroche de combustible.

Para fomentar el aprendizaje durante el entrenamiento, el agente de aprendizaje debe poder realizar a veces acciones que no generan recompensas. Esta práctica se denomina equilibrio entre exploración y explotación. Ayuda a reducir o eliminar la probabilidad de que el agente pueda orientarse mal hacia destinos falsos.

Para obtener una definición más formal, consulte la sección sobre [aprendizaje por refuerzo](#) en Wikipedia.

## Modelo de aprendizaje por refuerzo

Un modelo de aprendizaje por refuerzo es un entorno en el que actúa un agente que establece tres cosas: Los estados que tiene el agente, las acciones que puede emprender y las recompensas que se reciben al emprender una acción. La estrategia con la que el agente decide su acción se denomina política. Por lo tanto, la política toma el estado del entorno como entrada

y establece como salida la acción que se va a realizar. En el aprendizaje por refuerzo, la política suele representarse mediante una red neuronal profunda. Nos referimos a esto como modelo de aprendizaje por refuerzo. Cada trabajo de entrenamiento genera un modelo. Se puede generar un modelo incluso si el trabajo de entrenamiento termina antes de tiempo. Un modelo es inmutable, es decir, no se puede modificar ni sobrescribir después de crearlo.

## DeepRacer Simulador de AWS

El DeepRacer simulador de AWS es un entorno virtual para visualizar, entrenar y evaluar los DeepRacer modelos de AWS.

## DeepRacer Vehículo de AWS

Consulte [AWS DeepRacer](#).

## DeepRacer Coche AWS

Este tipo de [DeepRacer vehículo de AWS](#) es un modelo de automóvil a escala 1/18.

## Tabla de clasificación

Una tabla de clasificación es una lista clasificada del rendimiento de los DeepRacer vehículos de AWS en un evento de carreras de DeepRacer la AWS League. La carrera puede ser un evento virtual, realizado en el entorno simulado, o un evento físico, realizado en un entorno real. La métrica de rendimiento depende del tipo de carrera. Puede ser el tiempo de vuelta más rápido, el tiempo total o el tiempo de vuelta promedio enviados por DeepRacer los usuarios de AWS que han evaluado sus modelos entrenados en una pista idéntica o similar a la pista determinada de la carrera.

Si un vehículo completa tres vueltas de manera consecutiva, entonces reúne los requisitos para ser clasificado en una tabla de clasificación. El tiempo de vuelta promedio para las tres primeras vueltas consecutivas se envía a la tabla de clasificación.

## Marcos de machine learning

Los marcos de machine learning son bibliotecas de software que se utilizan para construir algoritmos de machine learning. Entre los marcos compatibles con AWS se DeepRacer incluye Tensorflow.

## Red de políticas

Una red de políticas es una red neuronal que se entrena. La red de políticas toma imágenes de vídeo como entrada y predice la siguiente acción del agente. Según el algoritmo, también podría evaluar el valor de estado actual del agente.

## Algoritmo de optimización

Un algoritmo de optimización es el algoritmo utilizado para entrenar un modelo. Para el entrenamiento supervisado, el algoritmo se optimiza minimizando una función de pérdida con una estrategia concreta para actualizar las ponderaciones. Para el aprendizaje por refuerzo, el algoritmo se optimiza maximizando las recompensas futuras previstas con una función de recompensa determinada.

## Red neuronal

Una red neuronal (también conocida como red neuronal artificial) es una colección de unidades conectadas o nodos que se utilizan para construir un modelo de información basado en sistemas biológicos. Cada nodo recibe el nombre de neurona artificial e imita a una neurona biológica en el sentido de que recibe una entrada (estímulo), se activa si la señal de entrada es lo suficientemente fuerte (activación) y produce una salida basada en la entrada y la activación. Se utiliza ampliamente en el aprendizaje automático, ya que una red neuronal artificial se puede utilizar como una aproximación de uso general para cualquier función. Enseñar a una máquina a aprender consiste en encontrar la aproximación óptima de la función para la entrada y salida dadas. En el aprendizaje por refuerzo profundo, la red neuronal representa la política y a menudo se denomina red de política. Entrenar la red política equivale a iterar a través de pasos que implican generar experiencias basadas en la política actual, seguidas de la optimización de la red política con las experiencias recién generadas. El proceso continúa hasta que determinadas métricas de rendimiento cumplen los criterios necesarios.

## Hiperparámetros

Los hiperparámetros son variables dependientes de algoritmos que controlan el rendimiento del entrenamiento de la red neuronal. Un ejemplo de hiperparámetro es la tasa de aprendizaje que controla cuántas experiencias nuevas se cuentan en el aprendizaje en cada paso. Una tasa de aprendizaje mayor da lugar a un entrenamiento más rápido, pero puede hacer que el modelo entrenado sea de menor calidad. Los hiperparámetros son empíricos y requieren un ajuste sistemático para cada entrenamiento.

## AWS DeepRacer Track

Una pista es un camino o recorrido por el que circula un DeepRacer vehículo de AWS. La pista puede existir tanto en un entorno simulado como en un entorno físico real. Utiliza un entorno simulado para entrenar un DeepRacer modelo de AWS en una pista virtual. La DeepRacer consola de AWS pone a disposición las pistas virtuales. Utiliza un entorno real para conducir un DeepRacer vehículo de AWS en una pista física. La AWS DeepRacer League ofrece pistas

físicas para que los participantes del evento compitan. Debe crear su propia pista física si quiere hacer funcionar su DeepRacer vehículo de AWS en cualquier otra situación. Para obtener más información sobre cómo construir su propia pista, consulte [Construcción de su pista física](#).

## Función de recompensa

Una función de recompensa es un algoritmo dentro de un modelo de aprendizaje que le dice al agente si la acción tuvo:

- Un buen resultado que se debería reforzar.
- Un resultado neutro.
- Un resultado inadecuado que se debería rechazar.

La función de recompensa es una parte fundamental del aprendizaje por refuerzo. Determina el comportamiento que aprenderá el agente incentivando acciones específicas sobre otras. El usuario proporciona la función de recompensa mediante Python. Esta función de recompensa la utiliza un algoritmo de optimización para entrenar el modelo de aprendizaje por refuerzo.

## Episodio de experiencia

Un episodio de experiencia es un periodo en el que el agente recaba experiencias del entorno como datos de entrenamiento al moverse desde un punto de partida determinado hasta completar la pista o salirse de ella. La longitud puede variar en función del episodio. Esto también se denomina episodio o episodio de generación de experiencias.

## Iteración de experiencia

Iteración de experiencias (también llamada iteración generadora de experiencias) es un conjunto de experiencias consecutivas entre cada iteración de la política que realiza actualizaciones de los pesos de la red de políticas. Al final de cada iteración de experiencia, los episodios recopilados se añaden a un reproductor o búfer de experiencias. El tamaño puede establecerse en uno de los hiperparámetros del entrenamiento. La red neuronal se actualiza mediante el uso de muestras aleatorias de las experiencias.

## Iteración de política

Iteración de la política (también llamada iteración de actualización de la política) es cualquier número de pasadas a través de los datos de entrenamiento muestreados al azar para actualizar los pesos de la red neuronal de la política durante el ascenso de gradiente. Una sola pasada por los datos de entrenamiento para actualizar los pesos también se conoce como epoch.

## Trabajo de entrenamiento

Un trabajo de entrenamiento es una carga de trabajo que entrena un modelo de aprendizaje por refuerzo y crea artefactos del modelo entrenado en los se ejecuta la inferencia. Cada trabajo de entrenamiento tiene dos subprocesos:

1. Iniciar el agente para seguir la política actual. El agente explora el entorno en una serie de [episodios](#) y crea datos de entrenamiento. Esta generación de datos es un proceso iterativo en sí mismo.
2. Aplicar los nuevos datos de entrenamiento para calcular nuevos gradientes de política. Las ponderaciones de la red se actualizan y el entrenamiento continúa. Se repite el primer paso hasta que se cumple una condición de parada.

Cada trabajo de entrenamiento produce un modelo entrenado y crea los artefactos de modelo en un almacén de datos especificado.

## Trabajo de evaluación

Un trabajo de evaluación es una carga de trabajo que prueba el rendimiento de un modelo. El rendimiento se mide por las métricas especificadas una vez que termina el trabajo de entrenamiento. La métrica de DeepRacer rendimiento estándar de AWS es el tiempo de conducción que tarda un agente en completar una vuelta en una pista. Otra métrica es el porcentaje de la vuelta completado.

## Terminología de eventos de carreras

Los eventos DeepRacer de carreras de AWS utilizan los siguientes conceptos y terminología.

### Liga/Competición

En el contexto de los eventos de DeepRacer la AWS League, los términos liga y competición se refieren a la estructura de la competición. AWS patrocina la AWS DeepRacer League, lo que significa que es nuestra propietaria, la diseñamos y la administramos. Una competición tiene una fecha de inicio y de finalización.

### Season

Una competición puede repetirse en años posteriores. Llamamos a estas temporadas de forma diferente (por ejemplo, la temporada 2019 o la temporada 2020). Las reglas pueden cambiar de una temporada a otra, pero normalmente se mantienen dentro de una temporada. Los términos y condiciones de la AWS DeepRacer League pueden variar de una temporada a otra.

## El circuito virtual

El circuito virtual hace referencia a las carreras patrocinadas AWS que se celebran en la DeepRacer consola de AWS durante la temporada de la DeepRacer Liga AWS.

### Event

Según lo definen las reglas, un evento es un evento de DeepRacer la Liga AWS en el que puede participar en una carrera. Un evento tiene una fecha de inicio y finalización. Los eventos del circuito virtual suelen durar un mes. Puede haber muchos eventos en una temporada, y algunas reglas -como la forma en que clasificamos a los participantes en un evento, seleccionamos a los ganadores y lo que ocurra después- están sujetas a cambios.

### Tipo de carrera

Todos los corredores pueden competir en carreras contrarreloj (TT), de evitación de objetos (OA) o head-to-bot (H2B). En cada tipo de carrera se especificará el número de vueltas y la clasificación de los corredores.

### Clasificación de la temporada nacional

Clasificación de la temporada nacional alude a la tabla de clasificación de un corredor entre otros corredores en su país. Todos los corredores pueden competir contra otros corredores en su país en carreras virtuales mensuales.

### Clasificación de la temporada regional

Clasificación de la temporada regional alude a la tabla de clasificación de un corredor entre otros corredores en su región.

### Campeonato mundial

La tabla de clasificación mensual del Circuito Virtual de la DeepRacer Liga AWS está dividida por país y región. El mejor corredor de cada región tendrá la oportunidad de clasificarse para el Campeonato Mundial de re:Invent. AWS Para obtener más información, consulte los [términos y condiciones](#).

# Cómo DeepRacer funciona AWS

El DeepRacer vehículo AWS es un vehículo a escala 1/18 que puede conducir de forma autónoma por una pista por sí solo o competir contra otro vehículo. El vehículo puede estar equipado con varios sensores que incluyen una cámara frontal, cámaras estéreo, radares o un LiDAR. Los sensores recogen datos sobre el entorno en el que opera el vehículo. Los diferentes sensores proporcionan visión a diferentes escalas.

AWS DeepRacer utiliza el aprendizaje por refuerzo para permitir la conducción autónoma del DeepRacer vehículo de AWS. Para lograrlo, debe entrenar y evaluar un modelo de aprendizaje por refuerzo en un entorno virtual con una pista simulada. Tras la formación, debe cargar los artefactos del modelo entrenado en su DeepRacer vehículo de AWS. A continuación, puede activar la conducción autónoma del vehículo en un entorno físico con una pista real.

Entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo puede suponer un reto, en particular si es nuevo en este campo. AWS DeepRacer simplifica el proceso al integrar los componentes necesarios y proporcionar plantillas de tareas easy-to-follow tipo asistente. Sin embargo, es útil comprender bien los conceptos básicos de la formación de aprendizaje por refuerzo implementada en AWS DeepRacer.

## Temas

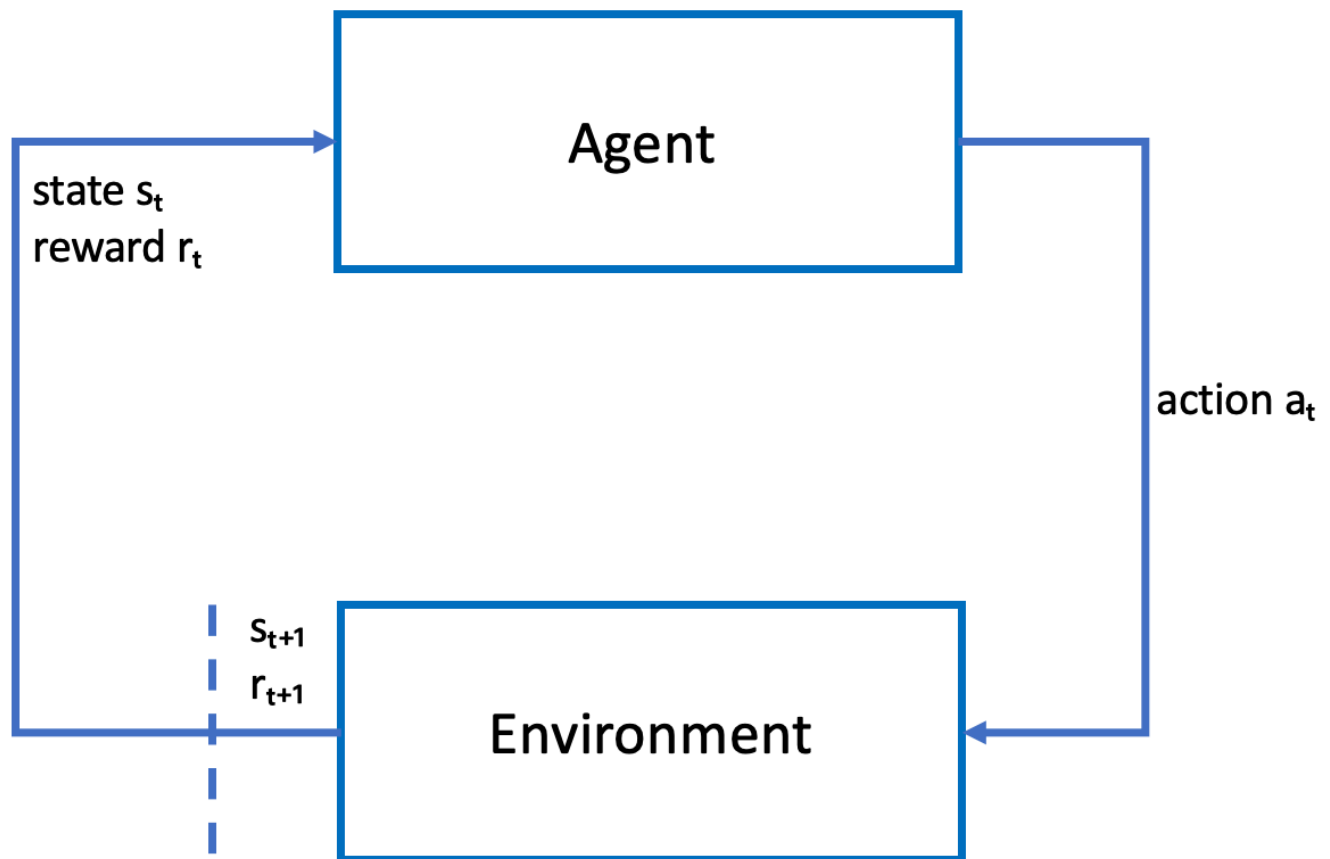
- [Aprendizaje reforzado en AWS DeepRacer](#)
- [Espacio de DeepRacer acción y función de recompensas de AWS](#)
- [Algoritmos DeepRacer de entrenamiento de AWS](#)
- [Flujo de trabajo de DeepRacer soluciones de AWS](#)
- [Simulated-to-real brechas de rendimiento](#)

## Aprendizaje reforzado en AWS DeepRacer

En el aprendizaje por refuerzo, un agente, como un DeepRacer vehículo de AWS físico o virtual, con el objetivo de alcanzar un objetivo previsto interactúa con un entorno para maximizar la recompensa total del agente. El agente realiza una acción, siguiendo una estrategia a la que se denomina política, en un estado del entorno determinado y alcanza un nuevo estado. Existe una recompensa inmediata asociada a toda acción. La recompensa es una medida de la conveniencia de la acción. Se considera que el propio entorno devuelve dicha recompensa inmediata.

El objetivo del aprendizaje reforzado en AWS DeepRacer es aprender la política óptima en un entorno determinado. El aprendizaje es un proceso iterativo de pruebas y errores. El agente realiza una acción inicial aleatoria para llegar a un nuevo estado. A continuación, el agente itera el paso del nuevo estado al siguiente. Con el paso del tiempo, el agente descubre acciones que conducen a las recompensas máximas a largo plazo. La interacción del agente desde un estado inicial a un estado terminal se llama episodio.

El siguiente esquema ilustra este proceso de aprendizaje:



El agente encarna una red neuronal que representa una función para lograr alcanzar la política del agente. La imagen de la cámara delantera del vehículo es el estado del agente y la acción del agente viene definida por la velocidad y los ángulos de giro del agente.

El agente recibe recompensas positivas si se mantiene en la pista hasta acabar la carrera y recompensas negativas si se sale de la pista. Un episodio comienza con el agente en algún lugar de la pista de carreras y termina cuando el agente se sale de la pista o completa una vuelta.

**Note**

En sentido estricto, el estado del entorno hace referencia a todo lo relevante con el problema. Por ejemplo, la posición del vehículo en la pista, así como la forma de la pista. La imagen obtenida mediante la cámara montada en la parte delantera del vehículo no capta todo el estado del entorno. Por esta razón, el entorno se considera parcialmente observado y el aporte al agente se denomina observación en vez de estado. Para simplificar, utilizaremos estado y observación indistintamente en esta documentación.

Entrenar al agente en un entorno simulado tiene las siguientes ventajas:

- La simulación puede calcular los progresos logrados por el agente e identificar cuándo se sale de la pista para calcular una recompensa.
- La simulación se ocupa de las tareas laboriosas del entrenador como volver a colocar el vehículo cada vez que se sale de la pista, tal y como ocurre en un entorno físico.
- La simulación puede acelerar el entrenamiento.
- La simulación permite controlar mejor las condiciones del entorno, por ejemplo, al seleccionar diferentes pistas, escenarios y condiciones de los vehículos.

La alternativa al aprendizaje por refuerzo es el aprendizaje supervisado, que también se conoce como aprendizaje por imitación. Aquí se utiliza un conjunto de datos (de tuplas [imagen, acción]) obtenido de un entorno determinado para entrenar al agente. Los modelos entrenados con aprendizaje por imitación se pueden aplicar a la conducción autónoma. Solo funcionan bien cuando las imágenes de la cámara son similares a las imágenes del conjunto de datos del entrenamiento. Para una conducción sólida, el conjunto de datos del entrenamiento debe ser exhaustivo. Por el contrario, el aprendizaje por refuerzo no requiere tanto esfuerzo de etiquetado y se puede entrenar completamente en la simulación. Debido a que el aprendizaje por refuerzo comienza con acciones aleatorias, el agente aprende una serie de condiciones del entorno y de la pista. Esto hace que el modelo entrenado sea robusto.

## Espacio de DeepRacer acción y función de recompensas de AWS

### Espacio de acción

En el aprendizaje por refuerzo, el conjunto de todas las acciones válidas, o elecciones, disponibles para un agente cuando interactúa con un entorno se denomina espacio de acción. En la DeepRacer consola de AWS, puede capacitar a los agentes en un espacio de acción discreto o continuo.

### Espacio de acción discreto

Un espacio de acción discreto representa todas las acciones posibles de un agente para cada estado en un conjunto finito. En el caso de AWS DeepRacer, esto significa que, para cada situación ambiental cada vez diferente, la red neuronal del agente selecciona la velocidad y la dirección del vehículo en función de las entradas de sus cámaras y del sensor LiDAR (opcional). La elección se limita a una agrupación de combinaciones predefinidas de ángulo de dirección y valor de acelerador.

Un DeepRacer automóvil de AWS que se encuentre en un espacio de acción discreto y se acerque a una curva puede optar por acelerar o frenar y girar a la izquierda, a la derecha o en línea recta. Estas acciones se definen como una combinación de ángulo de giro y velocidad al crearse un menú de opciones, 0-9, para el agente. Por ejemplo, 0 podría representar -30 grados y 0,4 grados m/s, 1 could represent -30 degrees and 0.8 m/s, 2 could represent -15 degrees and 0.4 m/s, 3 could represent -15 degrees and 0.8 m/s y así sucesivamente hasta 9. Los grados negativos giran el coche a la derecha, los positivos a la izquierda y 0 mantiene las ruedas rectas.

El espacio de acciones discretas DeepRacer predeterminado de AWS contiene las siguientes acciones:

### Espacio de acción discreta DeepRacer predeterminado de AWS

| Número de acción | Dirección  | Velocidad |
|------------------|------------|-----------|
| 0                | -30 grados | 0,4 m/s   |
| 1                | -30 grados | 0,8 m/s   |
| 2                | -15 grados | 0,4 m/s   |
| 3                | -15 grados | 0,8 m/s   |
| 4                | 0 grados   | 0,4 m/s   |
| 5                | 0 grados   | 0,8 m/s   |
| 6                | 15 grados  | 0,4 m/s   |

| Número de acción | Dirección | Velocidad |
|------------------|-----------|-----------|
| 7                | 15 grados | 0,8 m/s   |
| 8                | 30 grados | 0,4 m/s   |
| 9                | 30 grados | 0,8 m/s   |

## Espacio de acción continuo

Un espacio de acción continuo permite al agente seleccionar una acción de entre un rango de valores para cada estado. Al igual que con un espacio de acción discreto, esto significa que para cada situación ambiental incrementalmente diferente, la red neuronal del agente selecciona una velocidad y una dirección para el coche basándose en los aportes de sus cámaras y su sensor LiDAR (opcional). Sin embargo, en un espacio de acción continuo, puede definir el rango de opciones entre las que el agente elige su acción.

En este ejemplo, el DeepRacer automóvil de AWS que se encuentra en un espacio de acción continua y se acerca a una curva puede elegir una velocidad de 0,75 m/s a 4 grados m/s y girar a la izquierda, a la derecha o ir en línea recta con un ángulo de giro de -20 a 20 grados.

## Discreto frente a continuo

La ventaja de utilizar un espacio de acción continuo es que se pueden escribir funciones de recompensa que entrenan a los modelos para incentivar speed/steering acciones en puntos específicos de la pista y así optimizar el rendimiento. Poder elegir entre una gama de acciones también crea la posibilidad de cambios suaves en los valores de velocidad y dirección que, en un modelo bien entrenado, podrían producir mejores resultados en condiciones reales.

En la configuración del espacio de acción discreto, la limitación de opciones de un agente a un número finito de acciones predefinidas pone en sus manos la responsabilidad de comprender el impacto de estas acciones y definir las en función del entorno (pista, formato de carrera) y de sus funciones de recompensa. Sin embargo, en un espacio de acción continua, el agente aprende a elegir la velocidad y los valores de dirección óptimos a partir de los min/max límites que le proporciona mediante el entrenamiento.

Si bien proporcionar un rango de valores para que el modelo elija parece la mejor opción, el agente requiere más tiempo de entrenamiento para aprender a elegir las acciones óptimas. El éxito también depende de la definición de la función de recompensa.

## Función de recompensa

A medida que el agente explora el entorno, aprende una función de valor. La función de valor ayuda al agente a juzgar, tras observar el entorno, cómo de buena es una acción realizada. La función de valor utiliza la función de recompensa que se escribe en la DeepRacer consola de AWS para puntuar la acción. Por ejemplo, en la función de recompensa de muestra de seguimiento de la línea central de la DeepRacer consola de AWS, una buena acción mantendría al agente cerca del centro de la pista y obtendría una puntuación más alta que una mala acción, lo que alejaría al agente del centro de la pista.

Con el tiempo, la función de valor ayuda al agente a aprender políticas que aumentan la recompensa total. La política óptima, o mejor, equilibraría la cantidad de tiempo que el agente dedica a explorar el entorno con la cantidad de tiempo que dedica a explotar, o aprovechar al máximo, lo que la política ha aprendido a través de la experiencia.

En el [ejemplo de la función de recompensa de DeepRacer muestra de AWS](#) que sigue la línea central, el agente primero realiza acciones aleatorias para explorar el entorno, lo que significa que no hace un buen trabajo al mantenerse en el centro de la pista. Con el tiempo, el agente empieza a aprender qué acciones lo mantienen cerca de la línea central, pero si lo sigue haciendo realizando acciones aleatorias, tardará mucho tiempo en aprender a permanecer cerca del centro de la pista durante toda la vuelta. Así, a medida que la política empieza a aprender buenas acciones, el agente empieza a utilizar esas acciones en lugar de tomar acciones aleatorias. Sin embargo, si siempre utiliza o explota las buenas acciones, el agente no hará nuevos descubrimientos, porque ya no explora el entorno. Este compromiso se conoce a menudo en RL como el problema de exploración frente a explotación.

Experimente con los espacios de acción predeterminados y las funciones de recompensa de prueba. Una vez que los haya explorado todos, ponga en práctica sus conocimientos mediante el diseño de sus propios [espacios de acción personalizados](#) y [funciones de recompensa personalizadas](#).

# Algoritmos DeepRacer de entrenamiento de AWS

Optimización proximal de políticas (PPO) frente a Actor-crítico suave (SAC)

Los algoritmos SAC y PPO aprenden ambos una política y una función de valor al mismo tiempo, pero sus estrategias varían en tres aspectos notables:

| PPO   | SAC  |
|---|--|
| Funciona tanto en espacios de acción discretos como continuos | Funciona en un espacio de acción continuo  |
| Según la política   | Fuera de la política                       |
| Utiliza la regularización de entropía                         | Añade entropía al objetivo de maximización |

### Estable versus ávido de datos

La información aprendida por las políticas de los algoritmos PPO y SAC mientras exploran un entorno se utiliza de forma diferente. PPO utiliza el aprendizaje según la política, lo que significa que aprende su función de valor a partir de las observaciones realizadas por la política actual que explora el entorno. SAC utiliza el aprendizaje fuera de la política, lo que significa que puede utilizar las observaciones realizadas por las políticas anteriores al explorar el entorno. La disyuntiva entre aprendizaje fuera de la política y según la política suele ser la estabilidad frente a la eficiencia de los datos. Los algoritmos según la política tienden a ser más estables pero ávidos de datos, mientras que los algoritmos fuera de la política tienden a ser lo contrario.

### Exploración versus explotación

Exploración frente a explotación es un reto clave en RL. Un algoritmo debería explotar la información conocida de experiencias anteriores para lograr mayores recompensas acumuladas, pero también necesita explorar para obtener nuevas experiencias que puedan utilizarse para encontrar la política óptima en el futuro. A medida que una política se entrena a lo largo de múltiples iteraciones y aprende más sobre un entorno, se vuelve más segura a la hora de elegir una acción para una observación dada. Sin embargo, si la política no explora lo suficiente, es probable que se ciña a la información ya aprendida aunque no sea la óptima. El algoritmo PPO fomenta la exploración mediante la regularización de la entropía, que impide que los agentes converjan a óptimos locales. El algoritmo SAC logra un equilibrio excepcional entre exploración y explotación añadiendo entropía a su objetivo de maximización.

### Entropía

En este contexto, la “entropía” es una medida de la incertidumbre de la política, por lo que puede interpretarse como una medida del grado de confianza de una política a la hora de elegir una acción para un estado determinado. Una política con baja entropía tiene mucha confianza a la hora de elegir una acción, mientras que una política con alta entropía no está segura de qué acción elegir.

La estrategia de maximización de entropía del algoritmo SAC tiene ventajas similares al uso que hace el algoritmo PPO de la entropía como regularizador. Al igual que el PPO, fomenta una exploración más amplia y evita la convergencia a un mal óptimo local al incentivar al agente a elegir una acción con mayor entropía. A diferencia de la regulación de entropía, la maximización de entropía tiene una ventaja única. Tiende a renunciar a las políticas que eligen un comportamiento poco prometedor, que es otra razón por la que el algoritmo SAC tiende a ser más eficiente en cuanto a datos que el PPO.

Ajuste la cantidad de entropía en SAC utilizando el hiperparámetro alfa de SAC. El valor máximo de entropía de alfa de SAC (1,0) favorece la exploración. El valor mínimo (0,0) recupera el objetivo RL estándar y neutraliza la bonificación de entropía que incentiva la exploración. Un buen valor de alfa de SAC para empezar a experimentar es 0,5. Ajústelo en consecuencia a medida que itere en sus modelos.

Pruebe ambos algoritmos, PPO y SAC, experimente con sus hiperparámetros y explore con ellos en diferentes espacios de acción.

## Flujo de trabajo de DeepRacer soluciones de AWS

La formación de un DeepRacer modelo de AWS implica las siguientes tareas generales:

1. El DeepRacer servicio de AWS inicializa la simulación con una pista virtual, un agente que representa el vehículo y el fondo. El agente contiene una red neuronal de la política que se puede ajustar con hiperparámetros, tal como se define en el [algoritmo PPO](#).
2. El agente actúa (con un ángulo de giro y una velocidad específicos) en base a un determinado estado (representado por una imagen de la cámara frontal).
3. El entorno simulado actualiza la posición del agente en función de la acción del agente y devuelve una recompensa y una imagen de cámara actualizada. Las experiencias recopiladas en forma de estado, acción, recompensa y nuevo estado se utilizan para actualizar la red neuronal de forma periódica. Los modelos de red actualizados se utilizan para crear más experiencias.
4. Puede monitorizar el entrenamiento en curso a lo largo de la pista simulada con una vista en primera persona tal y como la ve el agente. Puede visualizar métricas tales como recompensas

por episodio, el valor de la función de pérdida y la entropía de la política. El uso de la CPU o de la memoria también se puede mostrar como progresos del entrenamiento. Además, los registros detallados se registran para su análisis y depuración.

5. El DeepRacer servicio de AWS guarda periódicamente el modelo de red neuronal en un almacenamiento persistente.
6. El entrenamiento se detiene en base a un límite de tiempo.
7. Puede evaluar el modelo entrenado en un simulador. Para ello, somete el modelo entrenado a pruebas de tiempo para un número seleccionado de carreras en la pista seleccionada.

Una vez que el modelo se haya entrenado y evaluado correctamente, se puede cargar en un agente físico (un DeepRacer vehículo de AWS). El proceso consta de los pasos siguientes:

1. Descargue el modelo entrenado de su almacenamiento persistente (un bucket de Amazon S3).
2. Utilice la consola de control del dispositivo del vehículo para cargar el modelo entrenado en el dispositivo. Utilice la consola para calibrar el vehículo para el mapeo del espacio de acción simulado al espacio de acción físico. También puede utilizar la consola para comprobar la paridad de limitación, ver las imágenes de la cámara frontal, cargar un modelo en el motor de inferencia y ver la conducción del vehículo en una pista real.

La consola de control del dispositivo del vehículo es un servidor web alojado en el módulo de cómputo del vehículo. Se puede acceder a la consola desde la dirección IP del vehículo con una red wifi conectada y un navegador web en un equipo o en un dispositivo móvil.

3. Experimente con la conducción del vehículo con diferentes niveles de iluminación y de batería, y sobre superficies con distintas texturas y colores.

Es posible que el rendimiento del dispositivo en un entorno físico no coincida con el rendimiento en un entorno simulado debido a las limitaciones del modelo o a un entrenamiento insuficiente. Este fenómeno se denomina laguna de desempeño sim2real. Para reducir la laguna, consulte [the section called “Simulated-to-real brechas de rendimiento”](#).

## Simulated-to-real brechas de rendimiento

Dado que la simulación no puede captar todos los aspectos del mundo real con precisión, los modelos entrenados en simulación pueden no funcionar bien en el mundo real. Estas discrepancias suelen denominarse brechas de rendimiento simulated-to-real (sim2reales).

En AWS se han realizado esfuerzos DeepRacer para minimizar la brecha de rendimiento entre sim2real. Por ejemplo, el agente simulado está programado para realizar unas 10 acciones por segundo. Esto coincide con la frecuencia con la que el DeepRacer dispositivo de AWS realiza la inferencia, unas 10 inferencias por segundo. Otro ejemplo: al inicio de cada episodio en el entrenamiento, la posición del agente es aleatoria. Esto maximiza la probabilidad de que el agente se aprenda todas las partes de la pista de manera uniforme.

Para ayudar a reducir las lagunas de desempeño real2sim, utilice el mismo (o similar) color, forma y dimensiones tanto para las pistas reales como para las simuladas. Para reducir las distracciones visuales, utilice vallas a lo largo de la pista real. Además, calibre con sumo cuidado los rangos de velocidad y los ángulos de dirección del dispositivo para que el espacio de acción utilizado en el entrenamiento coincida con el mundo real. Evaluar el desempeño del modelo en una pista de simulación diferente a la usada en el entrenamiento puede mostrar la magnitud de la laguna de desempeño real2real.

Para obtener más información sobre cómo reducir la brecha entre lo real y lo real a la hora de entrenar un DeepRacer modelo de AWS, consulte. [the section called “Optimización del entrenamiento de modelos reales”](#)

# Comience a usar AWS DeepRacer

Para empezar a usar AWS DeepRacer, primero repasemos los pasos para usar la DeepRacer consola de AWS para configurar un agente con los sensores adecuados para sus requisitos de conducción autónoma, entrenar un modelo de aprendizaje reforzado para el agente con los sensores especificados y evaluar el modelo entrenado para determinar la calidad del modelo. Una vez que haya entrenado su modelo, puede iterar sobre él y presentarlo en una carrera.

## Temas

- [Entrene su primer DeepRacer modelo de AWS](#)
- [Evalúe sus DeepRacer modelos de AWS en una simulación](#)

## Entrene su primer DeepRacer modelo de AWS

En este tutorial se muestra cómo entrenar su primer modelo con la DeepRacer consola de AWS.

## Entrene un modelo de aprendizaje por refuerzo con la DeepRacer consola de AWS

Descubra dónde encontrar el botón Crear modelo en la DeepRacer consola de AWS para comenzar su viaje de formación de modelos.

### Cómo entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo

1. Si es la primera vez que utiliza AWS DeepRacer, elija Crear modelo en la página de inicio del servicio o seleccione Comenzar en el encabezado Aprendizaje reforzado del panel de navegación principal.
2. En la página Introducción al aprendizaje de refuerzo en Paso 2: crear un modelo, elija Crear modelo.

Como alternativa, elija Sus modelos en el encabezado Aprendizaje por refuerzo del panel de navegación principal. En la página Your models (Sus modelos), elija Create model (Crear modelo).

## Especifique el nombre y el entorno del modelo

Asigne un nombre a su modelo y aprenda a elegir la pista de simulación adecuada para usted.

### Cómo especificar el nombre y el entorno del modelo

1. En la página Crear modelo, en Detalles de entrenamiento escriba un nombre para el modelo.
2. También puede optar por agregar una descripción de trabajo.
3. Para obtener más información acerca de las etiquetas adicionales, consulte [Etiquetado](#).
4. En Simulación de entorno, elija una pista que sirva de entorno de formación para su DeepRacer agente de AWS. En Dirección de seguimiento, elija Sentido horario o Antihorario. A continuación, elija Siguiente.

Para su primera carrera, elija una pista con una forma sencilla y curvas suaves. En iteraciones posteriores, puede elegir pistas más complejas para mejorar progresivamente sus modelos. Para entrenar un modelo para un determinado evento de carreras, elija la pista más parecida a la pista del evento.

5. En la parte inferior de la página, elija Siguiente.

## Elección de un tipo de carrera y un algoritmo de entrenamiento

La DeepRacer consola AWS tiene tres tipos de carreras y dos algoritmos de entrenamiento entre los que elegir. Descubra cuáles son adecuados para su nivel de habilidad y sus objetivos de entrenamiento.

### Cómo elegir un tipo de carrera y un algoritmo de entrenamiento

1. En la página Crear modelo, en Tipo de carrera, selecciona Contrarreloj, Evitar objetos o H. ead-to-bot

Para la primera vez que juegue, le recomendamos que elija Contrarreloj. Para obtener información sobre cómo optimizar la configuración de los sensores de su agente para este tipo de carrera, consulte [the section called “Adaptación del entrenamiento para pruebas contrarreloj”](#).

2. De forma opcional, para carreras posteriores, puede elegir Esquivar objetos para recorrer obstáculos inmóviles colocados en ubicaciones fijas o aleatorias a lo largo de la pista elegida. Para obtener más información, consulte [the section called “Adaptación del entrenamiento para carreras de evasión de obstáculos”](#).

- a. Elija Ubicación fija para generar cajas en ubicaciones fijas designadas por el usuario en los dos carriles de la pista o seleccione Ubicación aleatoria para generar objetos que se distribuyan aleatoriamente en los dos carriles al principio de cada episodio de su simulación de entrenamiento.
  - b. A continuación, elija un valor para el número de objetos en una pista.
  - c. Si elige Ubicación fija, puede ajustar la ubicación de cada objeto en la pista. Para la ubicación del carril, elija entre el carril interior y el carril exterior. De forma predeterminada, los objetos se distribuyen uniformemente por la vía. Para cambiar la distancia entre la línea de inicio y la meta de un objeto, introduzca un porcentaje de esa distancia entre siete y 90 en el campo Ubicación (%) entre la salida y la meta.
3. Si lo prefiere, para Head-to-bot carreras más ambiciosas, opta por competir contra hasta cuatro vehículos robot que se muevan a una velocidad constante. Para obtener más información, consulte [the section called “Personalice el entrenamiento para head-to-bot las carreras”](#).
- a. En Elegir el número de vehículos robot, seleccione el número de vehículos robot con el que quiere que entrene su agente.
  - b. A continuación, elija la velocidad en milímetros por segundo a la que quiere que los vehículos robot viajen por la pista.
  - c. Si lo prefiere, marque la casilla Activar cambios de carril para que los vehículos robot puedan cambiar de carril aleatoriamente cada 1 a 5 segundos.
4. En Algoritmo de entrenamiento e hiperparámetros, elija el algoritmo Soft Actor Critic (SAC) o Proximal Policy Optimization (PPO). En la DeepRacer consola de AWS, los modelos SAC deben entrenarse en espacios de acción continua. Los modelos PPO se pueden entrenar en espacios de acción continuos o discretos.
5. En Algoritmo e hiperparámetros de entrenamiento, use los valores predeterminados de hiperparámetros tal como están.

Más adelante, para mejorar el rendimiento del entrenamiento, expanda Hyperparameters (Hiperparámetros) y modifique los valores predeterminados como se indica a continuación:

- a. Para Gradient descent batch size (Tamaño de lote de descenso de gradientes), elija las [opciones disponibles](#).
- b. Para Number of epochs (Número de fechas de inicio), establezca un [valor válido](#).
- c. Para Learning rate (Ritmo de aprendizaje), establezca un [valor válido](#).
- d. Para el valor alfa del SAC (solo para el algoritmo SAC), establezca un [valor válido](#).

- e. Para Entropy (Entropía), establezca un [valor válido](#).
- f. Para Discount factor (Factor de descuento), establezca un [valor válido](#).
- g. Para Loss type (Tipo de pérdida), elija [las opciones disponibles](#).
- h. Para Number of experience episodes between each policy-updating iteration (Número de episodios de experiencia entre cada iteración de actualización de política), establezca un [valor válido](#).

Para obtener más información acerca de los hiperparámetros, consulte [Ajuste sistemático de hiperparámetros](#).

6. Elija Siguiente.

## Defina el espacio de acción

En la página Definir un espacio de acción, si ha elegido entrenar con el algoritmo Soft Actor Critic (SAC), su espacio de acción predeterminado es el espacio de acción continua. Si ha elegido entrenar con el algoritmo Proximal Policy Optimization (PPO), elija entre un espacio de acción continuo o un espacio de acción discreto. Para obtener más información sobre cómo cada espacio de acción y algoritmo moldea la experiencia de entrenamiento del agente, consulte [the section called “Espacio de acción y función de recompensa”](#).

Cómo definir el espacio de acción continua (algoritmos SAC o PPO)

1. En Definir un espacio de acción continuo, seleccione los grados del rango del ángulo de giro izquierdo y el rango del ángulo de giro derecho.

Intente introducir diferentes grados para cada rango de ángulo de giro y observe cómo cambia la visualización del rango para representar sus elecciones en el gráfico del sector dinámico.

## Define continuous action space [Info](#)

In a continuous action space setting, the agent learns to pick the optimal speed and steering values from the min/max bounds you provide through training. Providing a range of values for the model to pick from seems to be the better option but the agent has to train longer to learn to choose the optimal actions.

### Steering angle

The steering angle determines the range of steering angles in which the front wheels of your agent can turn.

Left steering angle range

 degrees

Values are between 0 and 30.

Right steering angle range

 degrees

Values are between -30 and 0.

### Speed

The speed determines how fast your agent can drive.

Min/max speed defines the range of speeds available to the agent while training.

Minimum speed

 m/s

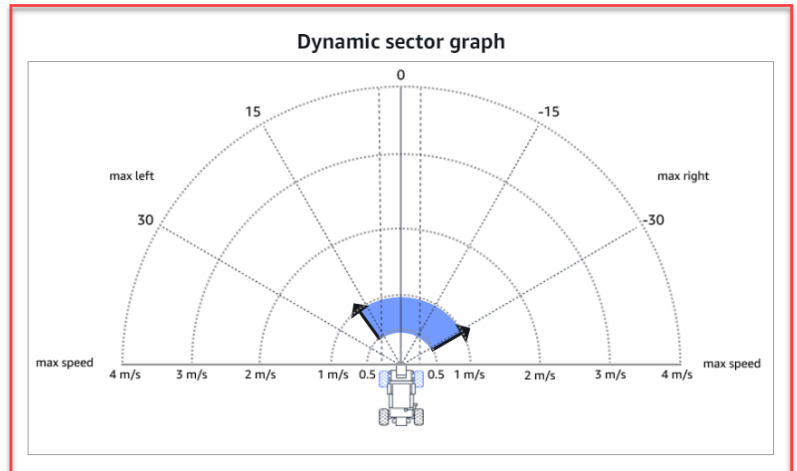
Values are between 0.5 and 4.

Maximum speed

 m/s

Values are between 0.5 and 4.

[Reset to default values](#)



Cancel

Previous

Next

2. En Velocidad, introduzca una velocidad mínima y máxima para su agente en milímetros por segundo.

Observe cómo se reflejan sus cambios en el Gráfico del sector dinámico.

3. Si lo desea, elija Restablecer los valores predeterminados para borrar los valores no deseados. Le recomendamos que pruebe diferentes valores en la gráfica para experimentar y aprender.
4. Elija Siguiente.

Cómo definir un espacio de acción discreto (solo con el algoritmo PPO)

1. Seleccione un Valor de granularidad del ángulo de dirección del menú desplegable.

2. Elija un valor en grados entre 1 y 30 grados para el ángulo de giro máximo de su agente.
3. Seleccione un Valor de granularidad de velocidad del menú desplegable.
4. Elija un valor en milímetros por segundo entre 0,1 y 4 para la Velocidad máxima de su agente.
5. Utilice los ajustes de acción predeterminados de la Lista de acciones o, si lo desea, active la Configuración avanzada para ajustar los ajustes. Si selecciona Anterior o desactiva la Configuración avanzada después de ajustar los valores, perderá los cambios.

## Select action space [Info](#)

### Action spaces

Continuous action space  
A continuous action space allows the agent to select an action from a range of values for each state.

Discrete action space  
A discrete action space represents all of the agent's possible actions for each state in a finite set.

## Define discrete action space [Info](#)

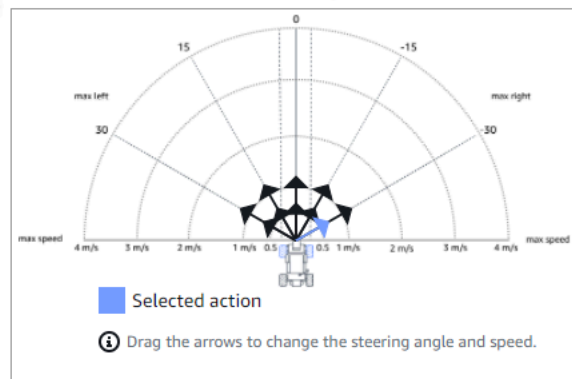
### Action list

Advanced configuration

| Action | Steering angle<br>Choose between -30 and 30 | Speed<br>Choose between 0.1 and 4                                     |
|--------|---|---|
| 0      | <input type="text" value="-30"/> degrees    | <input type="text" value="0.5"/> m/s <input type="button" value="X"/> |
| 1      | <input type="text" value="-30"/> degrees    | <input type="text" value="1"/> m/s <input type="button" value="X"/>   |
| 2      | <input type="text" value="-15"/> degrees    | <input type="text" value="0.5"/> m/s <input type="button" value="X"/> |
| 3      | <input type="text" value="-15"/> degrees    | <input type="text" value="1"/> m/s <input type="button" value="X"/>   |
| 4      | <input type="text" value="0"/> degrees      | <input type="text" value="0.5"/> m/s <input type="button" value="X"/> |
| 5      | <input type="text" value="0"/> degrees      | <input type="text" value="1"/> m/s <input type="button" value="X"/>   |
| 6      | <input type="text" value="15"/> degrees     | <input type="text" value="0.5"/> m/s <input type="button" value="X"/> |
| 7      | <input type="text" value="15"/> degrees     | <input type="text" value="1"/> m/s <input type="button" value="X"/>   |
| 8      | <input type="text" value="30"/> degrees     | <input type="text" value="0.5"/> m/s <input type="button" value="X"/> |
| 9      | <input type="text" value="30"/> degrees     | <input type="text" value="1"/> m/s <input type="button" value="X"/>   |

A new action will be added with the values of the last action in the table.  
You can add up to 11 more actions.

### Radial polar graph



Cancel

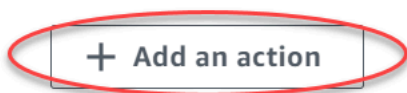
Previous

Next

- Introduzca un valor en grados entre  $-30$  y  $30$  grados en la columna del Ángulo de dirección.
- Introduzca un valor entre  $0,1$  y  $4$  milímetros por segundo para un máximo de nueve acciones en la columna Velocidad.

- c. Si lo desea, seleccione Añadir una acción para aumentar el número de filas de la lista de acciones.

|    |                                |         |                                |       |
|----|--------------------------------|---------|--------------------------------|-------|
| 5  | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 6  | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 7  | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 8  | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 9  | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 10 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 11 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 12 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 13 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 14 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |
| 15 | <input type="text" value="0"/> | degrees | <input type="text" value="1"/> | m/s ✕ |



A new action will be added with the values of the last action in the table. You can add up to 5 more actions.

- d. Si lo desea, seleccione una X en una fila para eliminarla.
6. Elija Siguiente.

## Elige un vehículo virtual

Describe cómo comenzar a utilizar vehículos virtuales. Consiga nuevos coches personalizados, trabajos de pintura y modificaciones compitiendo en la Open Division cada mes.

### Cómo elegir un coche virtual

1. En la página Elegir la configuración de la carrocería del vehículo y el sensor, elija una carrocería que sea compatible con su tipo de carrera y su espacio de acción. Si no tiene un coche que coincida en su garaje, vaya a Su garaje, en el apartado Aprendizaje por refuerzo del panel de navegación principal, para crear uno.

Para el entrenamiento contrarreloj, lo único que necesitas DeepRacer es la configuración predeterminada de los sensores y la cámara de objetivo único de The Original, pero todas las demás carcasas y configuraciones de sensores funcionan siempre y cuando el espacio de acción coincida con el de la cámara. Para obtener más información, consulte [the section called “Adaptación del entrenamiento para pruebas contrarreloj”](#).

Para el entrenamiento para Esquivar objetos, las cámaras estéreo son útiles, pero también se puede usar una sola cámara para evitar obstáculos estacionarios en ubicaciones fijas. El sensor LiDAR es opcional. Consulte [the section called “Espacio de acción y función de recompensa”](#).

Para el ead-to-bot entrenamiento H, además de una sola cámara o una cámara estéreo, una unidad LiDAR es óptima para detectar y evitar puntos ciegos al rebasar a otros vehículos en movimiento. Para obtener más información, consulte [the section called “Personalice el entrenamiento para head-to-bot las carreras”](#).

2. Elija Siguiente.

## Personalice su función de recompensa

La función de recompensa es una parte fundamental del aprendizaje por refuerzo. Aprenda a utilizarla para incentivar a su coche (agente) a realizar acciones específicas mientras explora la pista (entorno). Al igual que fomentar y desalentar ciertos comportamientos en una mascota, puede usar esta herramienta para animar a su vehículo a completar una vuelta lo más rápido posible y evitar que se salga de la pista o choque con objetos.

## Cómo personalizar su función de recompensa

1. En la página Create model (Crear modelo) en Reward function (Función de recompensa), utilice el ejemplo de función de recompensa predeterminado sin modificar para su primer modelo.

### Reward function [Info](#)

The reward function describes immediate feedback (as a score for reward or penalty) when the vehicle takes an action to move from a given position on the track to a new position. Its purpose is to encourage the vehicle to make moves along the track to reach its destination quickly. The model training process will attempt to find a policy which maximizes the average total reward the vehicle experiences.

Code editor

Reward function examples

Reset

Validate

```
1 def reward_function(params):
2     """
3     Example of rewarding the agent to follow center line
4     """
5
6     # Read input parameters
7     track_width = params['track_width']
8     distance_from_center = params['distance_from_center']
9
10    # Calculate 3 markers that are at varying distances away from the center line
11    marker_1 = 0.1 * track_width
12    marker_2 = 0.25 * track_width
13    marker_3 = 0.5 * track_width
14
15    # Give higher reward if the car is closer to center line and vice versa
16    if distance_from_center <= marker_1:
17        reward = 1.0
18    elif distance_from_center <= marker_2:
19        reward = 0.5
20    elif distance_from_center <= marker_3:
21        reward = 0.1
22    else:
23        reward = 1e-3 # likely crashed/ close to off track
24
25    return float(reward)
```

Más adelante, puede elegir ejemplos de funciones de recompensa para seleccionar otra función de ejemplo y, a continuación, seleccionar Usar código para aceptar la función de recompensa seleccionada.

Tiene a su disposición cuatro funciones de ejemplo con las que puede comenzar. Ilustran cómo seguir el centro de la pista (valor predeterminado), cómo mantener al agente dentro de los límites de la pista, cómo evitar la conducción en zigzag y cómo evitar choques con obstáculos inmóviles u otros vehículos en movimiento.

Para obtener más información sobre la función de recompensa, consulte [the section called "Referencia de la función de recompensa"](#).

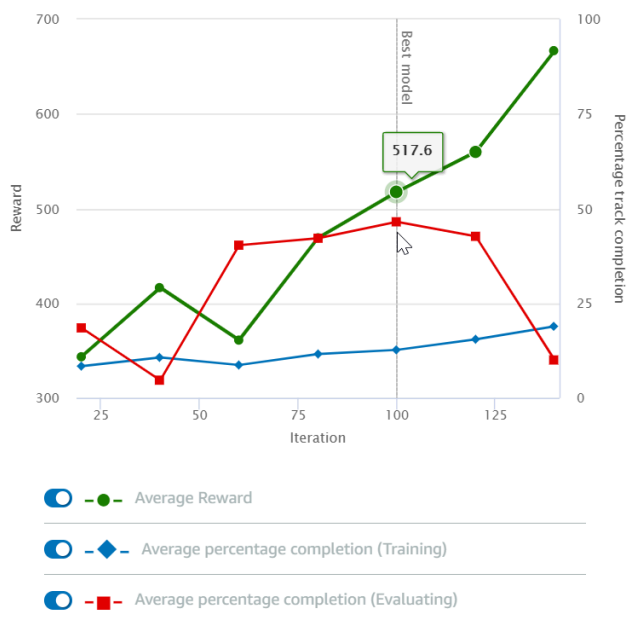
- En Condiciones de parada, deje igual el valor predeterminado de Tiempo máximo o establezca un nuevo valor para terminar la tarea de entrenamiento, con el fin de ayudar a evitar tareas de entrenamiento de larga duración (y posibles fugas).

Al experimentar en la fase inicial de entrenamiento, debe comenzar con un pequeño valor para este parámetro y luego entrenar progresivamente durante mayores períodos de tiempo.

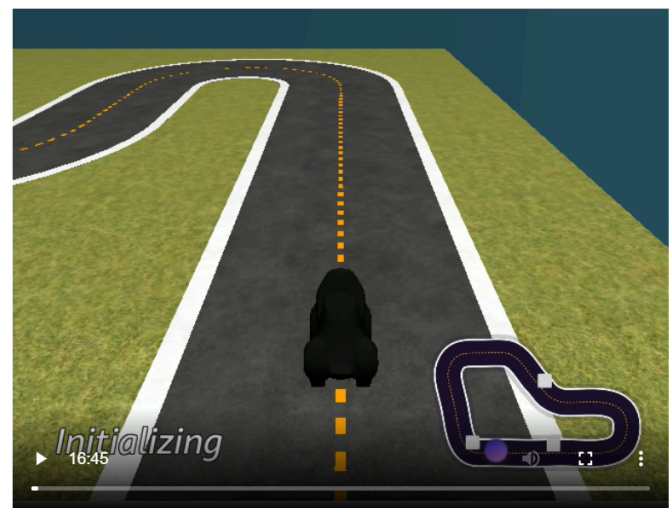
- En Enviar automáticamente a la AWS DeepRacer, está marcada la casilla Enviar este modelo a la AWS DeepRacer automáticamente después de completar la formación y tener la oportunidad de ganar premios. Si lo desea, puede optar por no introducir su modelo seleccionando la marca de verificación.
- En Requisitos de la liga, seleccione su País de residencia y acepte los términos y condiciones marcando la casilla.
- Elija Crear modelo para empezar a crear el modelo y aprovisionar la instancia del trabajo de entrenamiento.
- Cuando lo envíe, observe cómo se inicializa y ejecuta la tarea de entrenamiento.

El proceso de inicialización toma unos minutos en cambiar el estado de Inicialización a En curso.

- Vea el Reward graph (Gráfico de recompensas) y el Simulation video stream (Flujo de vídeo de simulación) para observar el progreso del trabajo de entrenamiento. Puede elegir el botón de actualización junto al Reward graph (Gráfico de recompensas) periódicamente para actualizar el Reward graph (Gráfico de recompensas) hasta que se complete el trabajo de entrenamiento.

Reward graph [Info](#)

Simulation video stream



El trabajo de formación se lleva a cabo en la AWS nube, por lo que no es necesario mantener abierta la DeepRacer consola de AWS. Siempre puede volver a la consola para comprobar el modelo en cualquier momento mientras el trabajo está en curso.

Si la ventana de Transmisión de vídeo de simulación o la pantalla del Gráfico de recompensas deja de responder, actualice la página del navegador para actualizar el progreso del entrenamiento.

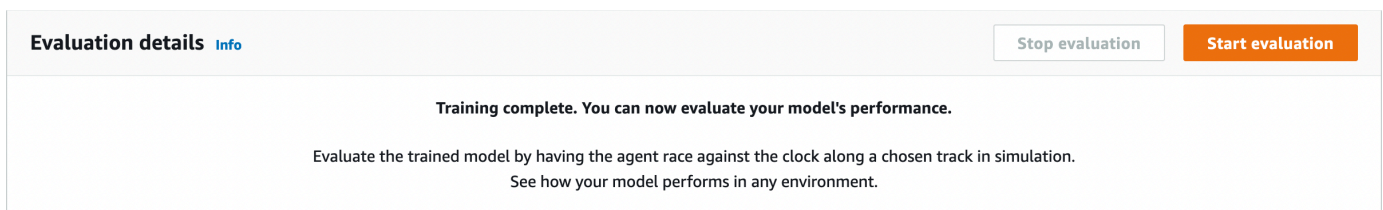
## Evalúe sus DeepRacer modelos de AWS en una simulación

Una vez completada su tarea de entrenamiento, debe evaluar el modelo entrenado para evaluar su comportamiento de convergencia. La evaluación procede completando una serie de ensayos en una pista elegida y haciendo que el agente se mueva en la pista de acuerdo con las posibles acciones inferidas por el modelo entrenado. Las métricas de rendimiento incluyen un porcentaje de finalización de la pista y el tiempo de ejecución en cada pista desde el principio hasta el final o la salida de la pista.

Para evaluar su modelo entrenado, puede usar la DeepRacer consola de AWS. Para ello, siga los pasos de este tema.

Para evaluar un modelo entrenado en la DeepRacer consola de AWS

1. Abra la DeepRacer consola de AWS en <https://console.aws.amazon.com/deepracer>.
2. En el panel de navegación principal, elija Models (Modelos) y, a continuación, elija el modelo que acaba de entrenar en la lista Models (Modelos) para abrir la página de detalles del modelo.
3. Seleccione la pestaña Evaluación.
4. En Evaluación, elija Comenzar la evaluación.



**Evaluation details** [Info](#)

**Stop evaluation** **Start evaluation**

**Training complete. You can now evaluate your model's performance.**

Evaluate the trained model by having the agent race against the clock along a chosen track in simulation.  
See how your model performs in any environment.

Puede iniciar una evaluación después de que el estado de la tarea de entrenamiento cambie a Completed (Completado) o el estado del modelo cambie a Ready (Listo) si la tarea de entrenamiento no se ha completado.

Un modelo está preparado cuando se completa la tarea de entrenamiento. Si el entrenamiento no se completó, el modelo también puede estar en estado Ready (Listo) si está entrenado hasta el punto de falla.

- En la página Evaluar modelo dentro de Tipo de carrera, elija el tipo de carrera que eligió para entrenar al modelo.

Para la evaluación se puede elegir un tipo de carrera diferente al tipo de carrera utilizado en el entrenamiento. Por ejemplo, puede entrenar un modelo para head-to-bot las carreras y luego evaluarlo para las contrarreloj. En general, el modelo debe generalizarse bien si el tipo de carrera del entrenamiento difiere del tipo de carrera de la evaluación. Para su primera ejecución, debe usar el mismo tipo de carrera tanto para la evaluación como para el entrenamiento.

- En la página Evaluar modelo, dentro de Evaluar criterios, elija el número de pruebas que desea utilizar para evaluar el modelo.

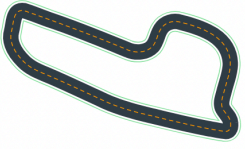
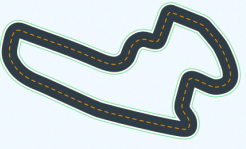

#### Evaluate criteria [Info](#)

Choose the track you want to use to evaluate your model.

Choose number of trials to evaluate your model

3 trials

Simulated environment emulates a track to train your model.

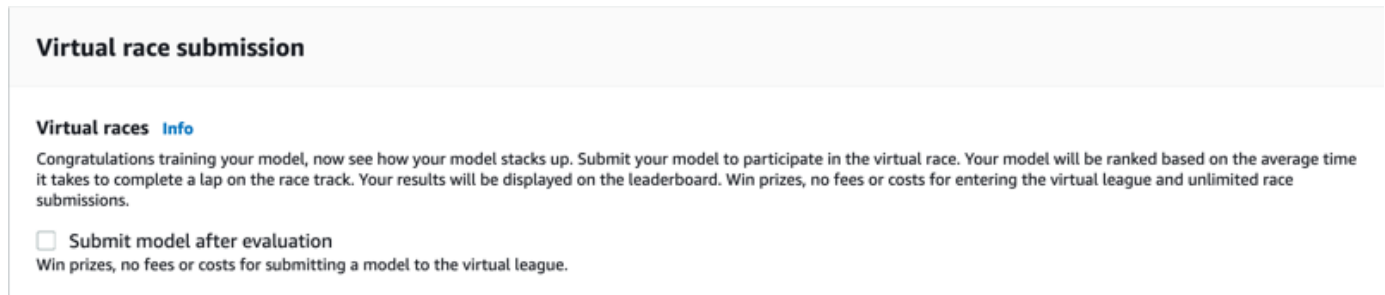
|   |   |   |
|---|---|---|
| <p><input type="radio"/> <b>Jennens Family Speedway</b><br/>The Jennens Family Speedway (49.56 m) is named in honor of the first ever racing family and 2021 re:Invent finalists James "JJ" and Timothy "Flatearth" Jennens. This track features two blistering fast drag strips right into unforgiving 90 degree sweeping turns that can spin out even the most skilled developers.</p>  <p><a href="#">Open division qualifier</a></p> | <p><input checked="" type="radio"/> <b>Jennens Super Speedway</b><br/>The Jennens Super Speedway (62.07 m) is named in honor of the first ever racing family and 2021 re:Invent finalists James "JJ" and Timothy "Flatearth" Jennens. Pros this month will need to navigate the technical section without off tracks, and apply top speeds on the drag strips to climb the leaderboard.</p>  <p><a href="#">Pro division qualifier</a></p> | <p><input type="radio"/> <b>2022 re:Invent Championship</b><br/>Get ready to rev your engines on the official 2022 re:Invent Championship track! This is an intensely difficult track (35.87 m) featuring a technical chicane section that will challenge even the most skilled developers.</p>  <p><a href="#">re:Invent track</a></p> |
|---|---|---|

[View more race track options](#)

Por norma general, es conveniente que elija una pista que sea igual o similar a la que utilizó en el [entrenamiento del modelo](#). Puede elegir cualquier pista para evaluar su modelo, sin embargo, que puede esperar el mejor rendimiento en la pista más parecida a la utilizada en el entrenamiento.

Para ver si su modelo generaliza bien, elija una pista de evaluación diferente a la utilizada en el entrenamiento.

7. En la página Evaluate model (Evaluar modelo) en Virtual Race Submission (Envío de carrera virtual), en el primer modelo, desactive la opción Submit model after evaluation (Enviar modelo después de la evaluación) . Más tarde, si quiere participar en un evento de carreras, deje esta opción encendida.



8. En la página Evaluar modelo elija Iniciar evaluación para empezar a crear e inicializar la tarea de evaluación.

El proceso de inicialización tarda 3 minutos en completarse.

9. A medida que avanza la evaluación, los resultados de la evaluación, incluido el tiempo de prueba y la tasa de finalización del seguimiento, se muestran en Detalles de evaluación después de cada prueba. En la ventana Simulation video stream (Secuencia de vídeo de la simulación) puede ver cómo funciona el agente en la pista elegida.

Puede detener una tarea de evaluación antes de que se complete. Para detener una tarea de evaluación, seleccione Stop evaluation (Detener evaluación) en la esquina superior derecha del panel Evaluation (Evaluación) y, a continuación, confirme para detener la evaluación.

10. Una vez completado la tarea de evaluación, examine las métricas de rendimiento de todos los ensayos bajo Resultados de evaluación. El flujo de vídeo de la simulación que lo acompaña ya no está disponible.

El historial de las evaluaciones de su modelo está disponible en el Selector de evaluaciones. Para ver los detalles de una evaluación específica, seleccione la evaluación en la lista del selector de evaluaciones y, a continuación, elija Cargar evaluación en la esquina superior derecha de la tarjeta de Selección de evaluaciones.


**Evaluation selector** (1/1)
Load evaluation

< 1 > ⚙

| Name        | Evaluation date | Lap time  | Track                  | Race type  |
|-------------|-----------------|-----------|------------------------|------------|
| Doc-Example | 11/14/2022      | 00:54.858 | Jennens Super Speedway | Time trial |

**Doc-Example evaluation details** [Info](#)
Download logs
Stop evaluation
Start new evaluation

Simulation video stream



Evaluation results

| Trial | Time (MM:SS.mmm) | Trial results (% track completed) | Status  |
|-------|------------------|-----------------------------------|---------|
| 1     | 00:54.858        | 100%                              | Lap com |
| 2     | 01:03.531        | 100%                              | Lap com |
| 3     | 01:03.132        | 100%                              | Lap com |

Para este trabajo de evaluación en particular, el modelo entrenado completa las pruebas con una importante penalización de tiempo fuera de lo previsto. En una primera carrera, esto no es inusual. Las posibles razones incluyen que el entrenamiento no converge y que el entrenamiento necesita más tiempo, que el espacio de acción necesita ser ampliado para dar al agente más espacio para reaccionar, o que la función de recompensa necesita ser actualizada para manejar diferentes entornos.

Puede seguir mejorando el modelo clonando un modelo entrenado previamente, cambiando la función de recompensa, ajustando los hiperparámetros y, a continuación, mediante la iteración del proceso hasta que la recompensa total converge y las métricas de rendimiento mejoran. Para obtener más información acerca de cómo mejorar el entrenamiento, consulte [Entrenamiento y evaluación de modelos](#).

Para transferir su modelo completamente entrenado a su DeepRacer dispositivo de AWS para conducir en un entorno físico, debe descargar los artefactos del modelo. Para hacerlo, elija Download model (Descargar modelo) en la página de detalles del modelo. Si su dispositivo DeepRacer físico de AWS no admite sensores nuevos y su modelo ha sido entrenado con los nuevos tipos de sensores,

recibirá un mensaje de error cuando utilice el modelo en su DeepRacer dispositivo de AWS en un entorno real. Para obtener más información sobre las pruebas de un DeepRacer modelo de AWS con un dispositivo físico, consulte [Operar su vehículo](#).

Una vez que haya entrenado su modelo en una pista idéntica o similar a la especificada en un evento de carreras de DeepRacer la Liga AWS o en una carrera de la DeepRacer comunidad de AWS, puede enviar el modelo a las carreras virtuales en la DeepRacer consola de AWS. Para ello, siga AWS Circuito virtual o Carreras comunitarias en el panel de navegación principal. Para obtener más información, consulte [Cómo unirse a una carrera](#).

Para entrenar a un modelo para evitar obstáculos o head-to-bot competir, es posible que necesite añadir nuevos sensores al modelo y al dispositivo físico. Para obtener más información, consulte [the section called “Comprensión de los tipos de carreras y habilitación de sensores”](#).

# Capacite y evalúe los DeepRacer modelos de AWS

Cuando su DeepRacer vehículo de AWS circula solo por una vía, captura los estados ambientales con la cámara montada en la parte delantera y toma medidas en respuesta a las observaciones. Su DeepRacer modelo de AWS es una función que asigna las observaciones y las acciones a la recompensa esperada. Entrenar al modelo consiste en encontrar o aprender la función que maximiza la recompensa prevista de manera que el modelo optimizado prescriba qué acciones (pares de velocidad y ángulo de dirección) puede realizar su vehículo para moverse por la pista de principio a fin.

En la práctica, la función se representa mediante una red neuronal y el entrenamiento de la red implica encontrar las ponderaciones de red óptimas dadas las secuencias de estados medioambientales observados y las acciones de respuesta del vehículo. Los criterios subyacentes óptimos se describen por la función de recompensas del modelo que anima al vehículo a realizar movimientos legales y productivos sin provocar accidentes de tráfico o infracciones. Una función de recompensa sencilla podría devolver una recompensa de 0 si el vehículo está en la pista, -1 si está fuera de la pista y +1 si alcanza la línea de meta. Con esta función de recompensa, el vehículo se penaliza al salirse de la pista y recibe una recompensa por llegar al destino. Esta puede ser una buena función de recompensa si el tiempo o la velocidad no es un problema.

Supongamos que le interesa que el vehículo conduzca lo más rápido posible sin salirse de una pista recta. A medida que la velocidad del vehículo aumenta y disminuye, el vehículo puede maniobrar hacia la izquierda o hacia la derecha para evitar obstáculos o para permanecer dentro. Un giro demasiado abierto a velocidad elevada podría provocar que el vehículo se saliera de la pista. Hacer un giro demasiado pequeño podría no ayudar a evitar una colisión contra un obstáculo u otro vehículo. En términos generales, las acciones óptimas serían realizar un giro mayor a una velocidad menor o maniobrar menos a lo largo de una curva más pronunciada. Para fomentar este comportamiento, su función de recompensa debe asignar una puntuación positiva para recompensar los giros más pequeños a una velocidad más alta y and/or una puntuación negativa para castigar los giros más grandes a una velocidad más alta. Del mismo modo, la función de recompensa puede devolver una recompensa positiva al acelerar por un trayecto más recto a reducir la velocidad cuando se acerca a un obstáculo.

La función de recompensas es una parte importante de su DeepRacer modelo de AWS. Debe proporcionarla cuando entrene su DeepRacer modelo de AWS. El entrenamiento implica episodios repetidos a lo largo de la pista de principio a fin. En un episodio el agente interactúa con la pista para realizar el recorrido de acciones óptimo maximizando la recompensa futura prevista. Al final,

el entrenamiento produce un modelo de aprendizaje por refuerzo. Después del entrenamiento, el agente ejecuta la conducción autónoma ejecutando inferencia en el modelo para que realice una acción óptima en cualquier estado dado. Esto se puede hacer en el entorno simulado con un agente virtual o en un entorno real con un agente físico, como un vehículo a DeepRacer escala de AWS.

Para entrenar un modelo de aprendizaje de refuerzo en la práctica, debe elegir un algoritmo de aprendizaje. Actualmente, la DeepRacer consola de AWS solo admite los algoritmos de optimización próxima de políticas ([PPO](#)) y soft actor crítico (SAC). A continuación, puede elegir un marco de aprendizaje profundo que admita el algoritmo elegido, a menos que desee escribir uno desde cero. AWS DeepRacer se integra con la SageMaker IA para que algunos marcos populares de aprendizaje profundo, por ejemplo [TensorFlow](#), estén disponibles en la DeepRacer consola de AWS. El uso de un marco de trabajo simplifica la configuración y ejecución de trabajos de entrenamiento y le permite centrarse en la creación y mejora de funciones de recompensa específicas de sus problemas.

El entrenamiento del modelo de aprendizaje de refuerzo es un proceso iterativo. En primer lugar, resulta complicado definir una función de recompensa que cubra todos los comportamientos importantes de un agente en un entorno a la vez. En segundo lugar, los hiperparámetros se suelen ajustar para garantizar un rendimiento de entrenamiento satisfactorio. Ambos requieren experimentación. Un enfoque prudente es comenzar con una función de recompensa sencilla y luego mejorarla progresivamente. AWS DeepRacer facilita este proceso iterativo al permitirle clonar un modelo entrenado y luego usarlo para iniciar la siguiente ronda de entrenamiento. En cada iteración puede introducir en la función de recompensa uno o varios tratamientos más sofisticados para tratar variables que se hayan pasado por alto con anterioridad o puede ajustar sistemáticamente los hiperparámetros hasta que el resultado converja.

Como práctica general en aprendizaje automático, debe evaluar un modelo de aprendizaje por refuerzo para determinar su eficacia antes de implementarlo en un agente físico para ejecutar inferencia en una situación del mundo real. Para conducción autónoma, la evaluación se puede basar en la frecuencia con la que un vehículo permanece en una determinada pista de principio a fin o la rapidez con que puede finalizar el recorrido sin salirse de la pista. La DeepRacer simulación de AWS le permite ejecutar la evaluación y publicar las métricas de rendimiento para compararlas con los modelos entrenados por otros DeepRacer usuarios de AWS en una [tabla de clasificación](#).

## Temas

- [Comprender los tipos de carreras y habilitar los sensores compatibles con AWS DeepRacer](#)
- [Entrene y evalúe DeepRacer los modelos de AWS mediante la DeepRacer consola de AWS](#)
- [Referencia de funciones de DeepRacer recompensas de AWS](#)

# Comprender los tipos de carreras y habilitar los sensores compatibles con AWS DeepRacer

En AWS DeepRacer League, puede participar en los siguientes tipos de eventos de carreras:

- Contrarreloj: corra contra el reloj en una pista sin obstáculos e intente obtener el tiempo de vuelta más rápido posible.
- Evasión de obstáculos: corra contra el reloj en una pista con obstáculos fijos e intente obtener el tiempo de vuelta más rápido posible.
- Head-to-bot carreras: compite contra uno o más vehículos en la misma pista y trata de cruzar la línea de meta antes que otros vehículos.

Actualmente, las carreras DeepRacer comunitarias de AWS solo admiten contrarreloj.

Deberías experimentar con diferentes sensores en tu DeepRacer vehículo de AWS para dotarlo de las capacidades suficientes para observar su entorno en un tipo de carrera determinado. En la siguiente sección, se describen los [sensores DeepRacer compatibles con AWS](#) que pueden habilitar los tipos compatibles de eventos de carreras autónomas.

## Temas

- [Elija sensores para los tipos de DeepRacer carreras de AWS](#)
- [Configurar el agente para entrenar DeepRacer modelos de AWS](#)
- [Personalice la DeepRacer formación de AWS para las contrarreloj](#)
- [Adapte la DeepRacer formación de AWS para las carreras de evitación de objetos](#)
- [Personalice el DeepRacer entrenamiento de AWS para head-to-bot las carreras](#)

## Elija sensores para los tipos de DeepRacer carreras de AWS

Su DeepRacer vehículo de AWS viene con una cámara monocular frontal como sensor predeterminado. Puede añadir otra cámara monocular frontal para crear cámaras estéreo frontales o para complementar la cámara monocular o las cámaras estéreo con una unidad LiDAR.

La siguiente lista resume las capacidades funcionales de los sensores DeepRacer compatibles con AWS, junto con breves cost-and-benefit análisis:

## Cámara frontal

Una cámara frontal monolente puede capturar imágenes del entorno frente al vehículo anfitrión, incluidos los bordes y las formas de la pista. Es el sensor menos caro y es adecuado para manejar las tareas de conducción autónomas más simples, como carreras contrarreloj sin obstáculos en pistas bien marcadas. Con el entrenamiento adecuado, puede esquivar obstáculos estacionarios en lugares fijos en la pista. Sin embargo, la información sobre la ubicación de los obstáculos está incorporada en el modelo entrenado y, como resultado, es probable que el modelo esté sobreajustado y no se generalice a otras colocaciones de obstáculos. Con objetos estacionarios colocados en lugares aleatorios u otros vehículos en movimiento en la pista, es poco probable que el modelo converja.

En el mundo real, el DeepRacer vehículo de AWS viene con una cámara frontal de un solo objetivo como sensor predeterminado. La cámara tiene una lente gran angular de 120 grados y captura imágenes RGB que luego se convierten en imágenes en escala de grises de 160 x 120 píxeles a 15 fotogramas por segundo (fps). Estas propiedades del sensor se conservan en el simulador para maximizar la posibilidad de que el modelo entrenado se transfiera bien de la simulación al mundo real.

## Cámara estéreo frontal

Una cámara estéreo tiene dos o más objetivos que capturan imágenes con la misma resolución y frecuencia. Las imágenes de ambas lentes se utilizan para determinar la profundidad de los objetos observados. La información de profundidad de una cámara estéreo es valiosa para el vehículo anfitrión para evitar chocar contra los obstáculos u otros vehículos por la parte delantera, especialmente en entornos más dinámicos. Sin embargo, la información de profundidad adicional hace que los entrenamientos converjan más lentamente.

En el vehículo DeepRacer físico de AWS, la cámara estéreo de doble objetivo se construye añadiendo otra cámara de objetivo único y montando cada cámara en los lados izquierdo y derecho del vehículo. El DeepRacer software AWS sincroniza las capturas de imágenes de ambas cámaras. Las imágenes capturadas se convierten a escala de grises, se apilan y se introducen en la red neuronal para su inferenciación. El mismo mecanismo se duplica en el simulador con el fin de entrenar el modelo para generalizar bien a un entorno del mundo real.

## Sensor LiDAR

Un sensor LiDAR utiliza láseres giratorios para enviar pulsos de luz fuera del espectro visible y calcular cuánto tarda cada pulso en volver. La dirección de y la distancia hasta los objetos a

los que golpea un pulso específico se registran como un punto en un mapa 3D grande centrado alrededor de la unidad LiDAR.

Por ejemplo, LiDAR ayuda a detectar puntos ciegos del vehículo anfitrión para evitar colisiones mientras el vehículo cambia de carril. Al combinar LiDAR con cámaras mono o estéreo, permite que el vehículo anfitrión capture suficiente información para tomar las medidas adecuadas. Sin embargo, un sensor LiDAR es más caro en comparación con las cámaras. La red neuronal debe aprender a interpretar los datos LiDAR. Por lo tanto, los entrenamientos tardarán más en converger.

En el vehículo DeepRacer físico de AWS, un sensor LiDAR está montado en la parte trasera e inclinado 6 grados hacia abajo. Gira a una velocidad angular de 10 rotaciones por segundo y tiene un rango de 15 cm a 2 m. Puede detectar objetos detrás y a los lados del vehículo anfitrión, así como objetos elevados no obstruidos por las piezas del vehículo en la parte delantera. El ángulo y el alcance se eligen para que la unidad LiDAR sea menos susceptible al ruido ambiental.

Puede configurar su DeepRacer vehículo de AWS con la siguiente combinación de sensores compatibles:

- Solo cámara frontal de un solo objetivo.

Esta configuración es buena para contrarreloj, así como para esquivar obstáculos con objetos en lugares fijos.

- Solo cámara estéreo frontal.

Esta configuración es buena para evitar obstáculos con objetos en ubicaciones fijas o aleatorias.

- Cámara frontal de un solo objetivo con LiDAR.

Esta configuración es adecuada para evitar obstáculos o head-to-bot competir en carreras.

- Cámara estéreo frontal con LiDAR.

Esta configuración es buena para evitar obstáculos o head-to-bot competir, pero probablemente no sea la más económica para las contrarreloj.

A medida que agrega más sensores para que su DeepRacer vehículo de AWS pase de las contrarreloj a la evasión de objetos y head-to-bot las carreras, el vehículo recopila más datos sobre el entorno para incorporarlos a la red neuronal subyacente durante el entrenamiento. Esto hace que el

entrenamiento sea más difícil porque se necesita que el modelo maneje mayores complejidades. Al final, sus tareas de aprendizaje para entrenar modelos se vuelven más exigentes.

Para aprender de forma progresiva, primero debe empezar a entrenarse para las contrarreloj antes de pasar a la evitación de objetos y, después, a las head-to-bot carreras. Encontrará recomendaciones más detalladas en la siguiente sección.

## Configurar el agente para entrenar DeepRacer modelos de AWS

Para entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo para que el DeepRacer vehículo de AWS compita evitando obstáculos o head-to-bot corriendo, debe configurar el agente con los sensores adecuados. Para pruebas contrarreloj sencillas, puede usar el agente predeterminado configurado con una cámara monolente. Al configurar el agente, puede personalizar el espacio de acción y elegir una topología de red neuronal para que funcione mejor con los sensores seleccionados y cumpla con los requisitos de conducción previstos. Además, puede cambiar la apariencia del agente para facilitar su identificación visual durante el entrenamiento.

Después de configurarlo, la configuración del agente se registra como parte de los metadatos del modelo para el entrenamiento y la evaluación. Para la evaluación, el agente recupera automáticamente la configuración registrada para utilizar los sensores especificados, el espacio de acción y la tecnología de red neuronal.

En esta sección se explican los pasos para configurar un agente en la DeepRacer consola de AWS.

Para configurar un DeepRacer agente de AWS en la DeepRacer consola de AWS

1. Inicie sesión en la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. En el panel de navegación principal, seleccione Garage (Garaje).
3. La primera vez que utilice Garage (Garaje), aparecerá el cuadro de diálogo WELCOME TO THE GARAGE (BIENVENIDO AL GARAJE) . Elija > o < consulte la introducción a los distintos sensores compatibles con el DeepRacer vehículo de AWS o seleccione X para cerrar el cuadro de diálogo. Puede encontrar esta información introductoria en el panel de ayuda en Garage (Garaje).
4. En la página Garage (Garaje) elija Build new vehicle (Construir un nuevo vehículo).
5. En la página Mod your own vehicle (Personalice su propio vehículo) en Mod specifications (Especificaciones de personalización), elija uno o más sensores para probar y aprender la mejor combinación que pueda satisfacer sus tipos de carreras previstos.

Para entrenarse para las pruebas contrarreloj de AWS para DeepRacer vehículos, elija Camera. Para evitar obstáculos o head-to-bot correr, querrá utilizar otros tipos de sensores. Para elegir Cámara estéreo, asegúrese de haber adquirido una cámara adicional de una sola lente. AWS DeepRacer convierte la cámara estéreo en dos cámaras de un solo objetivo. Puede tener una cámara monolente o una cámara estéreo de doble lente en un vehículo. En cualquier caso, puedes añadir un sensor LiDAR al agente si solo quieres que el modelo entrenado sea capaz de detectar y evitar puntos ciegos al evitar obstáculos o al correr. head-to-bot

6. En la página Garage (Garaje) y en Neural network topologies (Topologías de red neuronal), elija una topología de red compatible.

En general, una red neuronal más profunda (con más capas) es más adecuada para conducir en pistas más complicadas con curvas agudas y numerosos giros, para competir para evitar obstáculos estacionarios o para competir contra otros vehículos en movimiento. Pero resulta más caro entrenar una red neuronal más profunda y el modelo tarda más en converger. Por otro lado, una red menos profunda (con menos capas) cuesta menos y se tarda menos en entrenarla. El modelo entrenado es capaz de manejar condiciones de pista más simples o requisitos de conducción, como contrarreloj en una pista sin obstáculos sin competidores.

En concreto, AWS DeepRacer admite CNN de 3 capas o CNN de 5 capas.

7. En la página Garage (Garaje) seleccione Next (Siguiente) para continuar con la configuración del espacio de acción del agente.
8. En la página Action space (Espacio de acción) deje la configuración predeterminada para su primer entrenamiento. Para entrenamientos posteriores, experimente con diferentes ajustes para el ángulo de dirección, la velocidad máxima y sus granularidades. A continuación, elija Siguiente.
9. En la página Colorea tu vehículo para que destaque entre la multitud, escribe un nombre en Nombre tuyo DeepRacer y, a continuación, elige un color para el agente de la lista de colores del vehículo. A continuación, seleccione Submit (Enviar).
10. En la página Garage (Garaje) examine la configuración del nuevo agente. Para realizar más modificaciones, elija Mod vehicle (Personalizar vehículo) y repita los pasos anteriores comenzando por el paso 4.

Ahora, su agente está listo para entrenar.

## Personalice la DeepRacer formación de AWS para las contrarreloj

Si es la primera vez que utiliza AWS DeepRacer, debería empezar con una prueba contrarreloj sencilla para familiarizarse con el entrenamiento de los DeepRacer modelos de AWS para que conduzcan su vehículo. De esta manera, obtiene una introducción más suave a los conceptos básicos de función de recompensa, agente, medio ambiente, etc. Su objetivo es entrenar a un modelo para que el vehículo permanezca en la pista y termine una vuelta lo más rápido posible. A continuación, puede implementar el modelo entrenado en su DeepRacer vehículo de AWS para realizar una prueba de conducción en una pista física sin sensores adicionales.

Para preparar un modelo para este escenario, puede elegir el agente predeterminado en Garage en la DeepRacer consola de AWS. El agente predeterminado se ha configurado con una sola cámara frontal, un espacio de acción predeterminado y una topología de red neuronal predeterminada. Resulta útil empezar a entrenar un DeepRacer modelo de AWS con el agente predeterminado antes de pasar a otros más sofisticados.

Para entrenar su modelo con el agente predeterminado, siga las recomendaciones que se indican a continuación.

1. Empiece a entrenar a su modelo con una pista simple de formas más regulares y de giros menos abruptos. Utilice la función de recompensa predeterminada. Y entrene el modelo durante 30 minutos. Una vez completada la tarea de entrenamiento, evalúe su modelo en la misma pista para ver si el agente puede terminar una vuelta.
2. Obtenga más información sobre los [parámetros de la función de recompensa](#). Prosiga el entrenamiento con diferentes incentivos para recompensar al agente para que vaya más rápido. Alargue el tiempo de entrenamiento del siguiente modelo a 1 - 2 horas. Compare el gráfico de recompensas entre el primer entrenamiento y el segundo. Siga experimentando hasta que el gráfico de recompensas deje de mejorar.
3. Lea más sobre el [espacio de acción](#). Entrene el modelo la 3<sup>a</sup> vez aumentando la velocidad máxima (por ejemplo, 1 m/s). Para modificar el espacio de acción, debe construir un nuevo agente en Garage, cuando tenga la oportunidad de realizar la modificación. Cuando actualice la velocidad máxima de su agente, tenga en cuenta que cuanto mayor sea la velocidad máxima, más rápido podrá el agente completar la pista de evaluación y más rápido su DeepRacer vehículo de AWS podrá terminar una vuelta en una pista física. Sin embargo, una velocidad máxima más alta a menudo significa que el entrenamiento va a tardar más tiempo en converger, porque es más probable que el agente rebase una curva y, por lo tanto, se salga de la pista. Es posible que desee reducir las granularidades para dar al agente más espacios para acelerar o

- desacelerar y ajustar aún más la función de recompensa de otras maneras para ayudar a que el entrenamiento converja más rápido. Después de que el entrenamiento converja, evalúe el <sup>tercer</sup> modelo para ver si el tiempo de vuelta mejora. Siga explorando hasta que no haya más mejoras.
4. Elija una pista más complicada y repita el proceso del paso 1 al paso 3. Evalúe su modelo en una pista que sea diferente de la que utilizó para entrenar para ver cómo el modelo puede generalizar diferentes pistas virtuales y [generalizar entornos del mundo real](#).
  5. (Opcional) Experimente con diferentes valores de los [hiperparámetros](#) para mejorar el proceso de entrenamiento y repita el proceso del paso 1 al paso 3.
  6. (Opcional) Examine y analice los DeepRacer registros de AWS. Para ver un código de muestra que puede utilizar para analizar los registros, consulte <https://github.com/aws-samples/aws-deepracer-workshops/tree/master/log-analysis>.

## Adapte la DeepRacer formación de AWS para las carreras de evitación de objetos

Después de familiarizarse con las contrarreloj y haber entrenado algunos modelos convergentes, pase al siguiente desafío, algo más exigente: esquivar obstáculos. Aquí, su objetivo es entrenar a un modelo que pueda completar una vuelta lo más rápido posible sin salir de la pista, evitando al mismo tiempo chocar contra los objetos colocados en la pista. Obviamente, este es un problema con un aprendizaje más complicado para el agente, y el entrenamiento tarda más en converger.

La DeepRacer consola de AWS admite dos tipos de entrenamiento para evitar obstáculos: los obstáculos se pueden colocar en ubicaciones fijas o aleatorias a lo largo de la pista. Con ubicaciones fijas, los obstáculos permanecen fijos en el mismo lugar durante toda la tarea de entrenamiento. Con ubicaciones aleatorias, los obstáculos cambian sus respectivos lugares al azar de un episodio a otro.

Es más fácil para los entrenamientos converger a la hora de evitar obstáculos de ubicación fija porque el sistema tiene menos grados de libertad. Sin embargo, los modelos pueden sobreajustarse cuando la información de ubicación está integrada en los modelos entrenados. Como resultado, los modelos pueden estar sobrecargados y pueden no generalizarse bien. A la hora de esquivar obstáculos posicionados aleatoriamente, es más difícil que los entrenamientos converjan porque el agente debe seguir aprendiendo a evitar chocar contra obstáculos en lugares que no ha visto antes. Sin embargo, los modelos entrenados con esta opción tienden a generalizarse mejor y transferirse bien a las carreras del mundo real. Para empezar, coloque obstáculos en ubicaciones fijas, familiarícese con los comportamientos y, a continuación, aborde las ubicaciones aleatorias.

En el DeepRacer simulador de AWS, los obstáculos son cajas en forma de cubo con las mismas dimensiones (9.5 pulgadas (largo) x 15.25 pulgadas (ancho) x 10/5 pulgadas (alto)) que la caja del paquete del vehículo de AWS. DeepRacer Esto hace que sea más fácil transferir el modelo entrenado del simulador al mundo real si coloca la caja de embalaje como un obstáculo en la pista física.

Para experimentar con la esquivada de obstáculos, siga la práctica recomendada que se describe en los pasos siguientes:

1. Utilice el agente predeterminado o experimente con nuevos sensores y espacios de acción personalizando un agente existente o creando uno nuevo. Debe limitar la velocidad máxima a menos de 0,8 m/s y la granularidad de la velocidad a 1 o 2 niveles.

Comience a entrenar un modelo durante aproximadamente 3 horas con 2 objetos en ubicaciones fijas. Utilice la función de compensación de ejemplo y entrene al modelo en la pista en la que vaya a correr o en una pista similar. El circuito AWS DeepRacer Smile Speedway (intermedio) es sencillo, lo que lo convierte en una buena opción para prepararse para las carreras de cumbre. A continuación, evalúe el modelo en la misma pista con el mismo número de obstáculos. Vea cómo converge la recompensa total esperada, en caso de que sea posible.

2. Obtenga más información sobre los [parámetros de la función de recompensa](#). Experimente con variaciones de su función de recompensa. Aumente el número de obstáculos a 4. Capacite al agente para ver si el entrenamiento converge en la misma cantidad de tiempo de entrenamiento. Si no lo hace, vuelva a ajustar su función de recompensa, reduzca la velocidad máxima o reduzca el número de obstáculos, y vuelva a entrenar al agente. Repita la experimentación hasta que ya no haya mejoras relevantes.
3. Ahora, pasemos al entrenamiento esquivando obstáculos en lugares aleatorios. Deberá configurar el agente con sensores adicionales, que están disponibles en Garage en la DeepRacer consola de AWS. Puede usar una cámara estéreo. También puede combinar una unidad LiDAR con una cámara monolente o una cámara estéreo, pero debería esperar un tiempo de entrenamiento más largo. Configure el espacio de acción con una velocidad máxima relativamente baja (por ejemplo 2 m/s) para que el entrenamiento converja más rápidamente. Para la arquitectura de red, utilice una red neuronal superficial, que resulta suficiente para esquivar obstáculos.
4. Comience a entrenar durante 4 horas el nuevo agente para esquivar obstáculos con 4 objetos colocados aleatoriamente en una pista simple. Luego evalúe su modelo en la misma pista para ver si puede terminar vueltas con obstáculos posicionados aleatoriamente. Si no es así, es posible que desee ajustar su función de recompensa, probar diferentes sensores y tener más

tiempo de entrenamiento. Como otro consejo, puede intentar clonar un modelo ya existente para continuar el entrenamiento y aprovechar la experiencia adquirida previamente.

5. (Opcional) Elija una velocidad máxima más alta para el espacio de acción o coloque más obstáculos aleatoriamente a lo largo de la pista. Experimente con diferentes combinaciones de sensores y ajuste las funciones de recompensa y los valores de hiperparámetros. Experimente con la topología de red CNN de 5 capas. Luego, vuelva a entrenar el modelo para determinar cómo afectan a la convergencia del entrenamiento.

## Personalice el DeepRacer entrenamiento de AWS para head-to-bot las carreras

Tras realizar un entrenamiento para evitar obstáculos, ya estás preparado para afrontar el siguiente nivel de desafío: los modelos de entrenamiento para head-to-bot las carreras. A diferencia de los eventos para evitar obstáculos, head-to-bot las carreras tienen un entorno dinámico con vehículos en movimiento. Su objetivo es entrenar modelos para su DeepRacer vehículo de AWS para que compitan contra otros vehículos en movimiento y llegar primero a la línea de meta sin salirse de la pista ni chocar contra ningún otro vehículo. En la DeepRacer consola de AWS, puede entrenar un modelo de head-to-bot carreras haciendo que su agente compita contra 1 a 4 vehículos robot. En términos generales, usted debe tener más obstáculos colocados en una pista más larga.

Cada vehículo robot sigue un camino predefinido a velocidad constante. Puede habilitarlo para cambiar de carril o permanecer en su carril inicial. De forma similar al entrenamiento para esquivar obstáculos, puede tener los vehículos robot distribuidos uniformemente por la pista en ambos carriles. La consola le permite tener hasta 4 vehículos bot en la pista. Tener más vehículos de la competencia en la pista proporciona al agente de aprendizaje más oportunidades para encontrar situaciones más variadas con los otros vehículos. De esta manera, aprende más en una tarea de entrenamiento y el agente aprende más rápido. Sin embargo, es probable que cada entrenamiento tarde más tiempo en converger.

Para entrenar a un agente con vehículos robot, debe establecer la velocidad máxima del espacio de acción del agente como más alta que la velocidad (constante) de los vehículos robot para que el agente tenga más oportunidades de paso durante el entrenamiento. Como buen punto de partida, deberías fijar la velocidad máxima del agente en 0,8 m/s y la velocidad de movimiento del vehículo robot en 0,4 m/s. Si habilita a los robots para cambiar de carril, el entrenamiento se vuelve más desafiante porque el agente debe aprender no sólo a evitar chocar contra un vehículo en movimiento delante de él en el mismo carril, sino también cómo evitar chocar contra otro vehículo en movimiento delante de él en el otro carril. Puede configurar los robots para cambiar de carril a

intervalos aleatorios. La duración de un intervalo se selecciona al azar a partir de un rango de tiempo (por ejemplo de 1 s a 5 s) que usted especifica antes de iniciar el trabajo de entrenamiento. Este comportamiento al cambiar de carril es más parecido al de las head-to-bot carreras del mundo real, y el agente entrenado debería generar mejor comportamiento. Sin embargo, se tarda más tiempo en entrenar al modelo para converger.

Sigue estos pasos sugeridos para repetir tu entrenamiento de cara a las carreras: head-to-bot

1. En Garage of the AWS DeepRacer console, cree un nuevo agente de entrenamiento configurado con cámaras estéreo y una unidad LiDAR. Es posible entrenar un modelo relativamente bueno usando solo una cámara estéreo contra vehículos robot. LiDAR ayuda a reducir los puntos ciegos cuando el agente cambia de carril. No establezca una velocidad máxima demasiado elevada. Un buen punto de partida es 1 m/s.
2. Para entrenarte para head-to-bot las carreras, comienza con dos vehículos robot. Establezca la velocidad de movimiento del bot por debajo de la velocidad máxima de su agente (por ejemplo, 0,5 m/s si la velocidad máxima del agente es de 1 m/s). Deshabilite la opción de cambio de carril y, a continuación, elija el agente de entrenamiento que acaba de crear. Utilice uno de los ejemplos de funciones de recompensa o realice las modificaciones mínimas necesarias, y luego entrene durante 3 horas. Use la pista en la que va a competir o una pista similar. El circuito AWS DeepRacer Smile Speedway (intermedio) es sencillo, lo que lo convierte en una buena opción para prepararse para las carreras de cumbre. Una vez completado el entrenamiento, evalúe el modelo entrenado en la misma pista.
3. Para tareas más desafiantes, clone su modelo entrenado para crear un segundo modelo head-to-bot de carreras. Proceda a experimentar con más vehículos robot o active las opciones de cambio de carril. Comience con operaciones de cambio de carril lento a intervalos aleatorios de más de 2 segundos. Es posible que también desee experimentar con funciones de recompensa personalizadas. En general, su lógica de función de recompensa personalizada puede ser similar a la de esquivar obstáculos, si no tiene en cuenta el equilibrio entre superar a otros vehículos y mantenerse en la pista. Dependiendo de lo bueno que sea su modelo anterior, es posible que necesite entrenar otras 3 a 6 horas. Evalúe los modelos y vea cómo funciona el modelo.

# Entrene y evalúe DeepRacer los modelos de AWS mediante la DeepRacer consola de AWS

Para entrenar un modelo de aprendizaje por refuerzo, puede utilizar la DeepRacer consola de AWS. En la consola, cree un trabajo de entrenamiento, elija un marco compatible y un algoritmo disponible, añada una función de recompensa y configure los ajustes de entrenamiento. También puede ver el procedimiento de entrenamiento en un simulador. Puede encontrar las step-by-step instrucciones [en the section called “Entrenar su primer modelo”](#).

En esta sección se explica cómo entrenar y evaluar un DeepRacer modelo de AWS. También se muestra cómo crear y mejorar una función de recompensa, cómo un espacio de acción afecta al rendimiento del modelo y cómo afectan los hiperparámetros al rendimiento del entrenamiento. Asimismo, puede aprender a clonar un modelo de entrenamiento para ampliar una sesión de entrenamiento, cómo utilizar el simulador para evaluar el rendimiento del entrenamiento y cómo abordar algunos de los retos que plantea el paso de la simulación a la vida real.

## Temas

- [Creación de su función de recompensa](#)
- [Exploración del espacio de acción para entrenar un modelo sólido](#)
- [Ajuste sistemático de hiperparámetros](#)
- [Examine el progreso del trabajo DeepRacer de formación de AWS](#)
- [Clonación de un modelo entrenado para comenzar un nuevo paso de entrenamiento](#)
- [Evalúe DeepRacer los modelos de AWS en simulaciones](#)
- [Optimice los DeepRacer modelos de AWS de entrenamiento para entornos reales](#)

## Creación de su función de recompensa

Una [función de recompensa](#) describe la retroalimentación inmediata (como puntuación de recompensa o penalización) cuando su DeepRacer vehículo de AWS se mueve de una posición en la pista a otra nueva. El objetivo de la función es fomentar que el vehículo se mueva por la pista para llegar rápidamente a un destino sin sufrir accidentes ni cometer infracciones. Si el movimiento que realiza el vehículo es deseable, se obtiene una puntuación más alta por la acción o el estado de destino. Si, por el contrario, el movimiento no está permitido o es innecesario, la puntuación obtenida es más baja. Al entrenar un DeepRacer modelo de AWS, la función de recompensa es la única parte específica de la aplicación.

Por lo general, la función de recompensa se diseña para que sirva como plan de incentivos. Según la estrategia de incentivos que se diseñe, el comportamiento del vehículo será diferente. Para que el vehículo vaya más rápido, la función debe recompensar que el vehículo siga la pista. Por otra parte, la función tiene que sancionar al vehículo cuando este tarda demasiado en finalizar una vuelta o se sale de la pista. Para evitar un patrón de conducción en zigzag, la función puede premiar que el vehículo se mueva con menos vaivenes cuando está en las rectas de la pista. La función de recompensa puede puntuar positivamente que el vehículo cumpla determinados hitos, medidos por [waypoints](#). Esto puede compensar las esperas o conducir en la dirección equivocada. También es probable que cambie la función de recompensa para tener en cuenta las condiciones de la pista. Sin embargo, cuanta más información específica del entorno tenga en cuenta la función, más probable será que el modelo esté excesivamente especializado y sea menos general. Para que la aplicación de su modelo sea más general, puede explorar el [espacio de acción](#).

Si un plan de incentivos no se sopesa con cuidado, es posible que [se obtengan consecuencias inesperadas no deseadas](#). Esto se debe a que la valoración inmediata es una condición necesaria pero no suficiente para el aprendizaje por refuerzo. En sí misma, una recompensa individual inmediata no puede determinar si el movimiento es deseable o no. En una posición determinada, un movimiento puede obtener una puntuación alta, mientras que el movimiento siguiente puede salirse de la pista y obtener una mala puntuación. En tal caso, el vehículo debe evitar el movimiento de alta puntuación en dicha posición. Solo cuando todos los movimientos posteriores realizados a partir de una determinada posición obtengan una puntuación de promedio alto, deberá considerarse deseable el movimiento a la siguiente posición. Las valoraciones futuras se descuentan a una velocidad que permite incluir solo un pequeño número de movimientos o posiciones en el cálculo promedio de recompensa.

Una buena práctica para crear una [función de recompensa](#) consiste en comenzar con una función sencilla que cubra situaciones básicas. Puede mejorar la función para que incluya más acciones. Veamos ahora algunas funciones de recompensa sencillas.

## Temas

- [Ejemplos de funciones de recompensa sencillas](#)
- [Mejora para su función de recompensa](#)

## Ejemplos de funciones de recompensa sencillas

Podemos comenzar a crear la función de recompensa abordando primero la situación más básica. Se trata de conducir en una pista recta, desde principio a fin, sin salirse de la vía. En este caso, la

lógica de la función de recompensa depende solo de `on_track` y `progress`. Como ensayo, puede comenzar con la lógica siguiente:

```
def reward_function(params):
    if not params["all_wheels_on_track"]:
        reward = -1
    else if params["progress"] == 1 :
        reward = 10
    return reward
```

Con esta lógica, se penaliza al agente cuando este se sale de la pista y se le premia cuando llega a la línea de meta. Es una lógica razonable para lograr el objetivo marcado. Sin embargo, el agente deambula libremente entre el punto de inicio y la línea de meta, y esto incluye la posibilidad de circular marcha atrás en la pista. Con ello vemos que el entrenamiento no solo puede tardar mucho tiempo en completarse sino que, además, el modelo entrenado tendría una conducción menos eficiente cuando se implementase en el vehículo real.

En la práctica, un agente aprende de forma más eficaz si puede hacerlo bit-by-bit a lo largo de la formación. Esto implica que una función de recompensa debe dar recompensas menores paso a paso a lo largo de la pista. Para que el agente circule en la pista recta, podemos mejorar la función de recompensa del siguiente modo:

```
def reward_function(params):
    if not params["all_wheels_on_track"]:
        reward = -1
    else:
        reward = params["progress"]
    return reward
```

Con esta función, el agente consigue mayor recompensa cuando más se acerca a la línea de meta. Esto debería reducir o eliminar los ensayos improductivos de conducir marcha atrás. En general, queremos que la función de recompensa distribuya la recompensa de forma más uniforme en el espacio de acción. Crear una función de recompensa que sea efectiva puede suponer un verdadero desafío. Debe comenzar por una función de recompensa que sea sencilla y luego ir la mejorando progresivamente. A través de la experimentación sistemática, la función puede ir adquiriendo mayor solidez y eficacia.

## Mejora para su función de recompensa

Una vez que haya entrenado correctamente su DeepRacer modelo de AWS para que sea sencillo y recto, el DeepRacer vehículo de AWS (virtual o físico) podrá conducirse solo sin salirse de la pista. Si deja que el vehículo circule en una pista en bucle, no se mantendrá en la pista. La función de recompensa ha pasado por alto las acciones para hacer giros para seguir la pista.

Para que el vehículo pueda ejecutar estas acciones, tendrá que mejorar la función de recompensa. La función tiene que recompensar al agente cuanto este toma una curva que está permitida y penalizarlo si toma una curva no permitida. Después ya estará listo para comenzar otra ronda de entrenamiento. Para aprovechar el entrenamiento anterior, puede comenzar el nuevo entrenamiento clonando el modelo entrenado anteriormente y, de esta forma, transmitir los conocimientos aprendidos con anterioridad. Puede seguir este patrón para añadir gradualmente más funciones a la función de recompensa para que su DeepRacer vehículo de AWS pueda conducir en entornos cada vez más complejos.

Para obtener más funciones de recompensa avanzadas, consulte los siguientes ejemplos:

- [the section called “Ejemplo 1: seguir la línea central en contrarreloj”](#)
- [the section called “Ejemplo 2: permanecer dentro de los límites en contrarreloj”](#)
- [the section called “Ejemplo 3: evitar zigzaguar en las contrarreloj”](#)
- [the section called “Ejemplo 4: permanecer en un carril sin chocar con obstáculos estacionarios ni vehículos en movimiento”](#)

## Exploración del espacio de acción para entrenar un modelo sólido

Por regla general, entrene el modelo para que sea lo más sólido posible para que pueda aplicarlo a tantos entornos como pueda. Por modelo sólido se entiende un modelo que se puede aplicar a una amplia gama de formas y condiciones de pista. En términos generales, un modelo sólido no es "inteligente" porque su función de recompensa no tiene la capacidad para contener conocimientos explícitos sobre el entorno. De lo contrario, el modelo probablemente solo se pueda aplicar a un entorno similar al del entrenamiento.

incorporar explícitamente información específica del entorno a la función de recompensa equivale a ingeniería de funciones. La ingeniería de funciones ayuda a reducir el tiempo de entrenamiento y puede resultar útil en soluciones que se crean específicamente para un entorno determinado. Sin embargo, para entrenar un modelo que se pueda aplicar en general, debe abstenerse de intentar introducir una gran cantidad de ingeniería de funciones.

Por ejemplo, cuando entrene un modelo en una pista circular, no puede esperar obtener un modelo entrenado que se pueda aplicar a cualquier pista que no sea circular si tiene tales propiedades geométricas incorporadas explícitamente en la función de recompensa.

¿Qué puede hacer para entrenar un modelo que sea lo más sólido posible y que al mismo tiempo tenga una función de recompensa que sea también lo más sencilla posible? Una solución es explorar el espacio de acción que abarca las acciones que puede ejecutar su agente. Otra solución consiste en experimentar con [hiperparámetros](#) del algoritmo de entrenamiento subyacente. A menudo, usará ambas soluciones. Aquí, nos centramos en cómo explorar el espacio de acción para entrenar un modelo robusto para su DeepRacer vehículo de AWS.

Al entrenar un DeepRacer modelo de AWS, una acción ( $a$ ) es una combinación de velocidad (metros por segundo) y ángulo de giro (en grados). El espacio de acción del agente define los intervalos de velocidad y el ángulo de dirección el agente puede tomar. Para un espacio de acción discreto con un número  $m$  de velocidades ( $v_1, \dots, v_n$ ) y un número  $n$  de ángulos de dirección ( $s_1, \dots, s_m$ ), existen  $m \cdot n$  posibles acciones en el espacio de acción:

```

a1:          (v1, s1)
...
an:          (v1, sn)

...
a(i-1)*n+j: (vi, sj)
...

a(m-1)*n+1: (vm, s1)
...
am*n:       (vm, sn)

```

Los valores reales de  $(v_i, s_j)$  dependen de los intervalos de  $v_{\max}$  y  $|s_{\max}|$ , y no se distribuyen de manera uniforme.

Cada vez que comience a entrenar o iterar su DeepRacer modelo de AWS  $nm$ ,  $v_{\max}$  primero debe especificar los valores predeterminados  $|s_{\max}|$  o aceptar su uso. En función de su elección, el DeepRacer servicio de AWS genera las acciones disponibles que su agente puede elegir durante la formación. Las acciones generadas no se distribuyen de manera uniforme por el espacio de acción.

En general, cuanto mayor sea el número de acciones y los intervalos de acción, su agente tendrá más espacio u opciones para reaccionar a más condiciones de pista diferentes, como una pista con curvas y ángulos de giro o direcciones irregulares. Cuantas más acciones tenga el agente a su

disposición, más fácilmente podrá gestionar las variaciones de pista. Como resultado, puede esperar que el modelo entrenado se aplique de forma más amplia, incluso cuando se utiliza una sencilla función de recompensa.

Por ejemplo, su agente puede aprender rápidamente a circular por pistas rectas mediante un espacio de acción general con un número pequeño de velocidades y ángulos de dirección. En una pista con curvas, este espacio de acción general probablemente hará que el agente se exceda y se salga de la pista al girar. Esto se debe a que no hay suficientes opciones a su disposición para ajustar su velocidad o dirección. Aumente el número de velocidades o el número de ángulos de dirección o ambos. El agente debe ser más capaz de maniobrar en las curvas y mantenerse en la pista. Del mismo modo, si su agente se desplaza en zigzag, puede intentar aumentar el número de intervalos de dirección para reducir los giros drásticos en cualquier paso determinado.

Cuando el espacio de acción es demasiado grande, el rendimiento del entrenamiento puede verse afectado, ya que tarda más tiempo en explorar el espacio de acción. Asegúrese de equilibrar los beneficios de la capacidad de aplicación general de un modelo con los requisitos de rendimiento del entrenamiento. Esta optimización requiere una experimentación sistemática.

## Ajuste sistemático de hiperparámetros

Una forma de mejorar el rendimiento de su modelo es poner en práctica un proceso de entrenamiento mejor o más efectivo. Por ejemplo, para obtener un modelo sólido, el entrenamiento tiene que proporcionar a su agente un muestreo distribuido de forma más o menos uniforme en el espacio de acción del agente. Para ello se necesita una combinación de exploración y explotación adecuada. Entre las variables que afectan a esta combinación figuran la cantidad de datos de entrenamiento usados (`number of episodes between each training` y `batch size`), la rapidez de aprendizaje del agente (`learning rate`), la parte de exploración (`entropy`). Para que el entrenamiento sea práctico, puede interesarle acelerar el proceso de aprendizaje. Las variables que afectan a este proceso son `learning rate`, `batch size`, `number of epochs` y `discount factor`.

Las variables que afectan al proceso de entrenamiento se conocen como hiperparámetros de entrenamiento. Estos atributos de algoritmo no son propiedades del modelo subyacente. Desgraciadamente, los hiperparámetros son empíricos. Sus valores óptimos no se conocen para todos los efectos prácticos y requieren una experimentación sistemática para realizar deducciones.

Antes de analizar los hiperparámetros que se pueden ajustar para ajustar el rendimiento del entrenamiento de su DeepRacer modelo de AWS, definamos la siguiente terminología.

## Punto de datos

Un punto de datos, también conocido como una experiencia, es una tupla de  $(s, a, r, s')$ , donde  $s$  significa una observación o estado capturado por la cámara,  $a$  se utiliza para una acción realizada por el vehículo,  $r$  se refiere a la recompensa esperada a la que lleva dicha acción y  $s'$  se utiliza para la nueva observación después de la acción.

## Episodio

Un episodio es un período en el que el vehículo comienza desde un determinado punto de partida y acaba completando la pista o saliéndose de ella. Contiene una secuencia de experiencias. La longitud puede variar en función del episodio.

## Búfer de experiencia

Un búfer de experiencia consiste en una serie de puntos de datos ordenados recopilados durante un número fijo de episodios de diferentes longitudes durante el entrenamiento. En el caso de AWS DeepRacer, corresponde a las imágenes capturadas por la cámara montada en su DeepRacer vehículo de AWS y a las acciones realizadas por el vehículo, y sirve como fuente de la que se extraen los datos para actualizar las redes neuronales subyacentes (políticas y valores).

## Lote

Un lote es una lista ordenada de experiencias que representa una parte de la simulación a lo largo de un periodo de tiempo y que se utiliza para actualizar las ponderaciones de red de la política. Se trata de un subconjunto del búfer de experiencia.

## Datos de entrenamiento

Los datos de entrenamiento son un conjunto de lotes muestreados al azar de un búfer de experiencia y utilizados para el entrenamiento de ponderaciones de red de política.

## Hiperparámetros algorítmicos y sus efectos

| Hiperparámetros                           | Description (Descripción)  |
|---|--|
| Tamaño del lote de descenso de gradientes | El número de experiencias del vehículo recientes muestreadas al azar de un búfer de experiencia que se utiliza para actualizar las ponderaciones de red neuronal de aprendizaje profundo subyacentes. El muestreo aleatorio ayuda a reducir las correlaciones inherentes a los datos de entrada. Utilice un tamaño de lote |

| Hiperparámetros            | Description (Descripción)  |
|----------------------------|--|
|                            | <p>más grande para fomentar actualizaciones más estables y sin obstáculos de las ponderaciones de red neuronal; no obstante, tenga en cuenta que es posible que el entrenamiento se alargue o se ralentice.</p> <p>Obligatorio</p> <p>Sí</p> <p>Valores válidos</p> <p>Entero positivo de ( 32, 64, 128, 256, 512 )</p> <p>Predeterminado</p> <p>64</p>  |
| Número de fechas de inicio | <p>El número de pases a través de los datos de entrenamiento necesarios para actualizar las ponderaciones de redes neuronales durante el descenso de gradientes. Los datos de entrenamiento corresponden a muestras aleatorias del búfer de experiencia. Utilice un mayor número de fechas de inicio si desea fomentar actualizaciones más estables, pero tenga en cuenta que el entrenamiento será más lento. Cuando el tamaño del lote es pequeño, puede utilizar un menor número de fechas de inicio</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>Entero positivo entre [ 3 - 10 ]</p> <p>Predeterminado</p> <p>3</p> |

| Hiperparámetros     | Description (Descripción)  |
|---------------------|--|
| Tasa de aprendizaje | <p>En cada actualización, una parte de la nueva ponderación puede provenir del descenso (o ascenso) de gradientes, mientras que el resto puede provenir del valor de ponderación existente. La tasa de aprendizaje controla el grado de contribución de la actualización del descenso (o ascenso) de gradientes a las ponderaciones de red. Utilice un mayor índice de aprendizaje si desea incluir más contribuciones de descenso de gradientes para un entrenamiento más rápido, aunque debe tener en cuenta la posibilidad de que la recompensa esperada no se consiga si el índice de aprendizaje es demasiado elevado.</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>Número real entre <math>0.00000001</math> (o <math>10^{-8}</math>) y <math>0.001</math> (o <math>10^{-3}</math>)</p> <p>Predeterminado</p> <p><math>0.0003</math></p> |
| <b>Entropy</b>      | <p>Grado de incertidumbre que se utiliza para determinar cuándo se debe agregar aleatoriedad a la distribución de política. La incertidumbre adicional ayuda al DeepRacer vehículo de AWS a explorar el espacio de acción de manera más amplia. Un valor de entropía más alto hará que el vehículo explore el espacio de acción con más detalle.</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>Número real entre <math>0</math> y <math>1</math>.</p> <p>Predeterminado</p> <p><math>0.01</math></p>  |

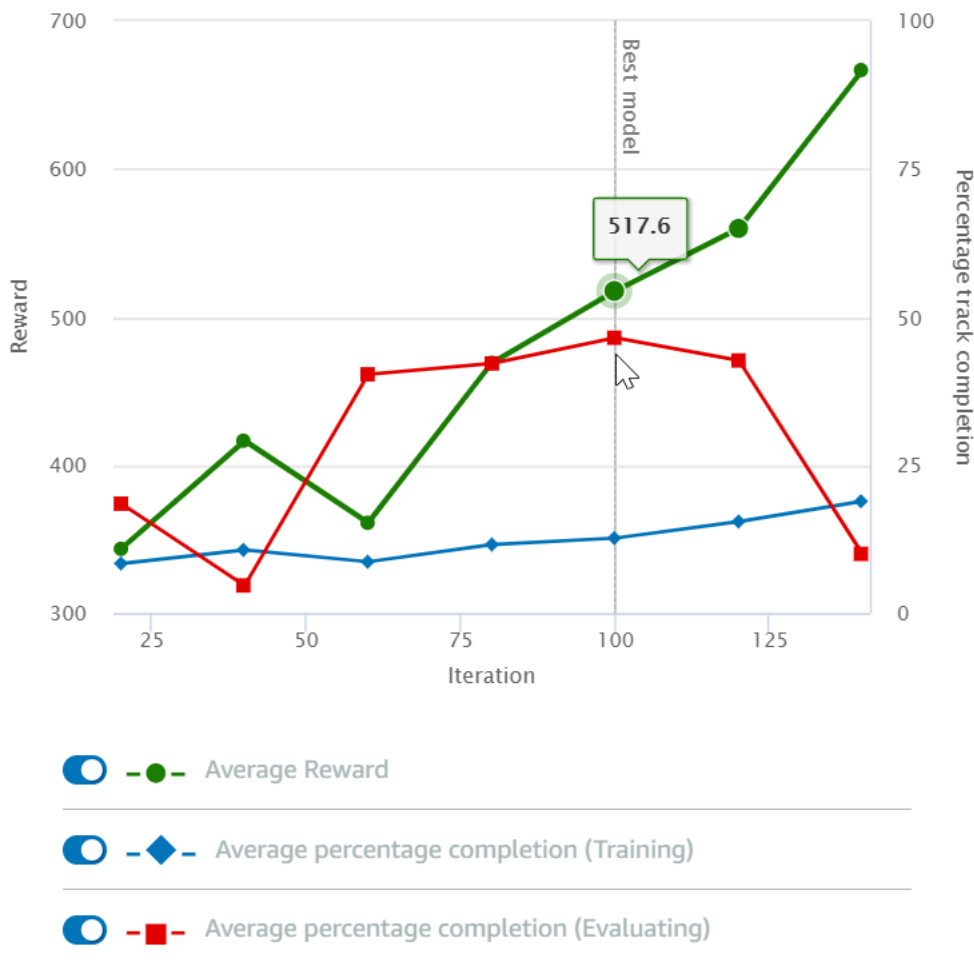
| Hiperparámetros                       | Description (Descripción)   |
|---------------------------------------|---|
| Discount factor (Factor de descuento) | <p>Un factor sirve para especificar en qué grado contribuyen las recompensas futuras a la recompensa esperada. Cuanto más elevado sea el valor del factor de descuento, más contribuciones valorará el vehículo para hacer un movimiento y más lento será el entrenamiento. Si el factor de descuento es de 0,9, el vehículo tendrá en cuenta las recompensas de alrededor de 10 pasos futuros para hacer un movimiento. Si el factor de descuento es de 0,999, el vehículo considerará descuentos de alrededor de 1000 pasos futuros para hacer un movimiento. Los valores recomendados para el factor de descuento son 0,99, 0,999 y 0,9999.</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>Número real entre 0 y 1.</p> <p>Predeterminado</p> <p>0.999</p> |

| Hiperparámetros             | Description (Descripción)  |
|-----------------------------|--|
| Loss type (Tipo de pérdida) | <p>Tipo de la función objetivo utilizada para utilizar las ponderaciones de red. Un buen algoritmo de entrenamiento debería hacer cambios incrementales en la estrategia del agente para que pase gradualmente de realizar acciones aleatorias a realizar acciones estratégicas para mejorar la recompensa. Pero si hace un cambio demasiado grande, entonces el entrenamiento se vuelve inestable y el agente termina por no aprender. Los tipos <a href="#">Huber loss (Pérdida de Huber)</a> y <a href="#">Mean squared error loss (Pérdida de error cuadrático medio)</a> se comportan de forma similar para pequeñas actualizaciones. Pero, a medida que las actualizaciones se hacen más grandes, Huber loss (Pérdida de Huber) realiza incrementos más pequeños en comparación con Mean squared error loss (Pérdida de error cuadrático medio). Si tiene problemas de convergencia, utilice el tipo Huber loss (Pérdida de Huber). Cuando la convergencia es buena y desea entrenar más rápido, utilice el tipo Mean squared error loss (Pérdida de error cuadrático medio).</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>(Huber loss (Pérdida de Huber), Mean squared error loss (Pérdida de error cuadrático medio))</p> <p>Predeterminado</p> <p>Huber loss (Pérdida de Huber)</p> |

| Hiperparámetros   | Description (Descripción)   |
|---|---|
| Number of experience episodes between each policy-updating iteration (Número de episodios de experiencia entre cada iteración de actualización de política) | <p>Tamaño del búfer de experiencia del que se extraen los datos de entrenamiento para las ponderaciones de red de la política de aprendizaje. Un episodio de experiencia es un período en el que el agente comienza desde un punto de partida determinado y termina completando la pista o saliéndose de la pista. Se compone de una secuencia de experiencias. La longitud puede variar en función del episodio. Para problemas de aprendizaje por refuerzo sencillos, puede bastar con un pequeño búfer de experiencia y el aprendizaje es rápido. Si los problemas son más complejos y tienen más máximos locales, se necesitará un búfer de experiencia más grande para proporcionar más puntos de datos sin correlacionar. En este caso, el entrenamiento es más lento pero más estable. Los valores recomendados son 10, 20 y 40.</p> <p>Obligatorio</p> <p>No</p> <p>Valores válidos</p> <p>Entero entre 5 y 100</p> <p>Predeterminado</p> <p>20</p> |

## Examine el progreso del trabajo DeepRacer de formación de AWS

Después de iniciar el trabajo de entrenamiento, puede examinar las métricas de entrenamiento de recompensas y lo que se ha completado la pista por episodio para determinar el rendimiento del trabajo de entrenamiento del modelo. En la DeepRacer consola de AWS, las métricas se muestran en el gráfico de recompensas, como se muestra en la siguiente ilustración.

Reward graph [Info](#)

Puede optar por ver la recompensa ganada por episodio, la recompensa media por iteración, el progreso por episodio, el progreso medio por iteración o cualquier combinación de ellos. Para ello, cambie los conmutadores Reward (Episode, Average) [Recompensa (Episodio, media)] o Progress (Episode, Average) [Progreso (Episodio, media)] en la parte inferior del Reward graph (Gráfico de recompensa). La recompensa y el progreso por episodio se muestran como gráficos de dispersión en colores diferentes. La recompensa media y la finalización de pista se muestran mediante gráficos de líneas y comienzan después de la primera iteración.

El rango de recompensas se muestra en el lado izquierdo del gráfico y el rango de progreso (0-100) está en el lado derecho. Para leer el valor exacto de una métrica de entrenamiento, mueva el ratón cerca del punto de datos en el gráfico.

Los gráficos se actualizan automáticamente cada 10 segundos mientras el entrenamiento está en curso. Puede elegir el botón de actualización para actualizar manualmente la visualización de métricas.

Un trabajo de entrenamiento es bueno si la recompensa media y la finalización de pista muestran tendencias que convergen. En concreto, es probable que el modelo haya convergido si el progreso por episodio alcanza continuamente el 100 % y las recompensas se estabilizan. De lo contrario, clone el modelo y vuelva a entrenarlo.

## Clonación de un modelo entrenado para comenzar un nuevo paso de entrenamiento

Si clona un modelo entrenado previamente para que sea el punto de partida de una nueva ronda de entrenamiento, puede mejorar la eficacia del entrenamiento. Para ello, modifique los hiperparámetros para utilizar el conocimiento ya aprendido.

En esta sección, aprenderá a clonar un modelo entrenado mediante la DeepRacer consola de AWS.

Para iterar el entrenamiento del modelo de aprendizaje por refuerzo mediante la consola de AWS DeepRacer

1. Inicie sesión en la DeepRacer consola de AWS si aún no lo ha hecho.
2. En la página Models (Modelos), elija un modelo entrenado y, a continuación, elija Clone (Clonar) en la lista de menú desplegable Action (Acción).
3. En Model details (Detalles de modelo), haga lo siguiente:
  - a. Escriba `RL_model_1` en Model name (Nombre de modelo), si no desea que se genere un nombre para el modelo clonado.
  - b. Si lo desea, proporcione una descripción del to-be-cloned modelo en Descripción del modelo (opcional).
4. En Simulación de entorno, elija otra opción de pista.
5. En Función de recompensa, elija uno de los ejemplos de recompensa disponibles. Modifique la función de recompensa. Por ejemplo, considere la dirección.
6. Expanda la configuración del algoritmo y pruebe otras opciones. Por ejemplo, cambie el valor del tamaño de lote del descenso de gradiente de 32 a 64 o aumente el Learning rate (Tasa de aprendizaje) para acelerar el entrenamiento.
7. Experimente con distintas opciones de las Stop conditions (Condiciones de detención).

8. Elija Start training (Comenzar entrenamiento) para empezar una nueva ronda de entrenamiento.

Al igual que con el entrenamiento de un modelo de aprendizaje automático sólido en general, es importante que lleve a cabo una experimentación sistemática para obtener la mejor solución.

## Evalúe DeepRacer los modelos de AWS en simulaciones

Evaluar un modelo consiste en probar el rendimiento de un modelo entrenado. En AWS DeepRacer, la métrica de rendimiento estándar es el tiempo medio al terminar tres vueltas consecutivas. Con esta métrica, de los dos modelos, uno es mejor que el otro si puede hacer que el agente vaya más rápido en la misma pista.

En general, la evaluación de un modelo incluye las siguientes tareas:

1. Configurar y comenzar un trabajo de evaluación.
2. Observar la evaluación en curso mientras se está ejecutando el trabajo. Esto se puede hacer en el DeepRacer simulador de AWS.
3. Inspeccionar el resumen de la evaluación después de haber realizado el trabajo de evaluación. Puede terminar un trabajo de evaluación en curso en cualquier momento.

### Note

El tiempo de evaluación depende de los criterios que seleccione. Si su modelo no satisface los criterios de evaluación, la evaluación se seguirá ejecutando hasta que alcance el tope de 20 minutos.

4. Si lo desea, envíe el resultado de la evaluación a una [DeepRacer tabla de clasificación de AWS](#) que cumpla los requisitos. La clasificación de la tabla de clasificación le permite informarse del rendimiento de su modelo en comparación con otros participantes.

Pruebe un DeepRacer modelo de AWS con un DeepRacer vehículo de AWS que circule por una pista física, consulte [Operar su vehículo](#).

## Optimice los DeepRacer modelos de AWS de entrenamiento para entornos reales

Muchos factores influyen en el rendimiento real de un modelo entrenado, como la elección del [espacio de acción](#), la [función de recompensa](#), los [hiperparámetros](#) utilizados en el entrenamiento

y la [calibración del vehículo](#) así como las condiciones de la [pista en tiempo real](#). Además, la simulación es solo una aproximación (a menudo general) del mundo real. Todo esto hace que sea un verdadero desafío entrenar un modelo en simulación, aplicarlo en el mundo real y conseguir un buen rendimiento.

Entrenar un modelo para que tenga un rendimiento sólido en el mundo real a menudo requiere numerosas iteraciones de exploración de la [función de recompensa](#), [los espacios de acción](#), [los hiperparámetros](#) y [la evaluación](#) en simulación, y luego [realizar pruebas](#) en un entorno real. El último paso implica la llamada transferencia simulation-to-real del mundo (sim2real) y puede resultar difícil de manejar.

Para abordar los desafíos que plantea el sim2real, tenga en cuenta las siguientes consideraciones:

- Asegúrese de que el vehículo esté bien calibrado.

Esto es importante porque es muy probable que el entorno simulado sea solo una representación parcial del entorno real. Además, en cada paso, el agente ejecuta una acción en la condición actual de la pista, tal como se ha tomado en una imagen de la cámara. No puede ver con suficiente perspectiva para planificar su ruta a alta velocidad. Para dar cabida a estos factores, la simulación impone límites a la velocidad y la dirección. Para garantizar que el modelo entrenado funcione en el mundo real, el vehículo tiene que calibrarse correctamente para adaptarse a estas condiciones y otros ajustes de simulación. Para obtener más información para calibrar su vehículo, consulte [the section called “Calibración de su vehículo”](#).

- Pruebe su vehículo primero con el modelo predeterminado.

Su DeepRacer vehículo de AWS viene con un modelo previamente entrenado cargado en su motor de inferencias. Antes de probar su propio modelo en el mundo real, compruebe que el vehículo funcione razonablemente bien con el modelo predeterminado. Si no es así, compruebe la configuración de la pista física. Probar un modelo en una pista física creada incorrectamente probablemente dé lugar a un mal rendimiento. En estos casos, vuelva a configurar o repare la pista antes de comenzar o reanudar las pruebas.

#### Note

Al ejecutar su DeepRacer vehículo de AWS, las acciones se deducen de acuerdo con la red de políticas entrenada sin invocar la función de recompensa.

- Asegúrese de que el modelo funcione en simulación.

Si el modelo no funciona bien en el mundo real, es posible que el modelo o la pista sea defectuoso. Para averiguar la causa inicial, en primer lugar debe [evaluar el modelo en simulaciones](#) para comprobar si el agente simulado puede finalizar al menos una vuelta sin salirse de la pista. Puede hacerlo inspeccionando la convergencia de las recompensas al mismo tiempo que observa la trayectoria del agente en el simulador. Si la recompensa llega al máximo cuando el agente simulado completa una vuelta sin errores, probablemente el modelo es bueno.

- No entrene en exceso el modelo.

Si sigue entrenando el modelo después de que este haya completado la pista de simulación correctamente causará un ajuste excesivo del modelo. Un modelo entrenado en exceso no funcionará bien en el mundo real, ya que no puede gestionar incluso pequeñas variaciones entre la pista simulada y el entorno real.

- Utilice varios modelos de diferentes iteraciones.

Normalmente, en una sesión de entrenamiento típica se generan varios modelos que van desde modelos insuficientemente ajustados a modelos ajustados en exceso. Como no existen criterios a priori para determinar un modelo que sea adecuado, debe elegir varios modelos candidatos entre el momento en que el agente completa una única vuelta en el simulador y el momento en que realiza las vueltas de forma correcta.

- Comience lentamente y luego vaya aumentando gradualmente la velocidad de conducción en las pruebas.

Al probar el modelo implementado en su vehículo, comience con un valor de velocidad máxima que sea pequeño. Por ejemplo, puede establecer el límite de velocidad de la prueba en <10 % del límite de velocidad de entrenamiento. Luego incremente gradualmente el límite de velocidad de prueba hasta que el vehículo comience a moverse. Puede establecer el límite de velocidad de prueba al calibrar el vehículo mediante la consola de control del dispositivo. Si el vehículo va demasiado rápido, por ejemplo, la si velocidad supera aquellas observadas durante el entrenamiento en simulador, es probable que el modelo no tenga un buen rendimiento en la pista real.

- Pruebe un modelo con su vehículo en diferentes posiciones de partida.

El modelo aprende a tomar una ruta determinada en la simulación y puede ser sensible a su posición en la pista. Debe comenzar las pruebas del vehículo con diferentes posiciones en la pista (de la izquierda al centro y luego a la derecha) para ver si el modelo tiene un buen rendimiento desde determinadas posiciones. La mayoría de los modelos tienden a dejar el vehículo cerca

de uno de los laterales de las líneas blancas. Para ayudar a analizar la ruta del vehículo, trace las posiciones del vehículo (x, y) paso a paso desde la simulación para identificar las rutas que probablemente tomará el vehículo en un entorno real.

- Comience las pruebas con una pista recta.

Una pista recta es mucho más fácil de recorrer que una pista con curvas. Comenzar la prueba con una pista recta es útil para descartar modelos deficientes rápidamente. Si el vehículo no puede seguir una pista recta la mayor parte del tiempo, tampoco tendrá un buen rendimiento en las pistas con curvas.

- Observe si el comportamiento del vehículo permite un solo tipo de acción.

Si su vehículo solo puede ejecutar un tipo de acción como, por ejemplo, dirigir el vehículo únicamente hacia la izquierda, es probable que el modelo sobremodele o inframodelo los datos. Con determinados parámetros de modelo, demasiadas iteraciones en el entrenamiento pueden hacer que el modelo esté excesivamente ajustado. También puede darse el caso de que si las iteraciones son escasas, el modelo esté insuficientemente ajustado.

- Observe si el vehículo tiene capacidad para corregir su ruta a lo largo del límite de una pista.

Un buen modelo hará que el vehículo se corrija a sí mismo cuando se acerque a los límites de la pista. La mayoría de los modelos bien entrenados tienen esta capacidad. Si el vehículo se puede corregir a sí mismo en ambos límites de la pista, se considerará que el modelo es más sólido y de mayor calidad.

- Observe si el vehículo tiene un comportamiento incoherente.

Un modelo de política representa una distribución de probabilidad para ejecutar una acción en un determinado estado. Con el modelo entrenado cargado en el motor de inferencia, un vehículo elegirá la acción más probable, paso a paso, de acuerdo con lo que indica el modelo. Si las probabilidades de acción están distribuidas de forma uniforme, el vehículo puede ejecutar cualquiera de las acciones de probabilidades que sean iguales o muy parecidas. Esto dará lugar a un comportamiento de conducción errático. Por ejemplo, cuando el vehículo a veces sigue una trayectoria recta (por decir, la mitad del tiempo) y realiza giros innecesarios en otras ocasiones, el modelo sobremodela o inframodela los datos..

- Preste atención a un solo tipo de giro (a la izquierda o a la derecha) realizado por el vehículo.

Si el vehículo gira muy bien a la izquierda, pero le falla la dirección a la derecha, o viceversa, si el vehículo solo gira bien hacia la derecha, pero no hacia la izquierda, tendrá que calibrar o volver a calibrar cuidadosamente la dirección del vehículo. De forma alternativa, puede intentar utilizar un

modelo que se entrena con una configuración muy parecida a la configuración física que se está probando.

- Preste atención a si el vehículo realiza giros repentinos y se sale de la trayectoria.

Si el vehículo sigue la ruta correctamente la mayor parte del tiempo, pero de repente se desvía fuera de la pista, es probable que se deba a distracciones en el entorno. Las distracciones más frecuentes suelen ser reflejos de luz inesperados o no deseados. En tales casos, utilice barreras en torno a la pista u otros medios para reducir las luces brillantes.

## Referencia de funciones de DeepRacer recompensas de AWS

La siguiente es la referencia técnica de la función de DeepRacer recompensas de AWS.

Temas

- [Parámetros de entrada de la función de DeepRacer recompensas de AWS](#)
- [Ejemplos de funciones de DeepRacer recompensa de AWS](#)

## Parámetros de entrada de la función de DeepRacer recompensas de AWS

La función de DeepRacer recompensa de AWS toma un objeto de diccionario como entrada.

```
def reward_function(params) :  
  
    reward = ...  
  
    return float(reward)
```

El objeto del diccionario params contiene los siguientes pares de clave-valor:

```
{  
    "all_wheels_on_track": Boolean,          # flag to indicate if the agent is on the  
    track  
    "x": float,                             # agent's x-coordinate in meters  
    "y": float,                             # agent's y-coordinate in meters  
    "closest_objects": [int, int],          # zero-based indices of the two closest  
    objects to the agent's current position of (x, y).  
    "closest_waypoints": [int, int],       # indices of the two nearest waypoints.  
    "distance_from_center": float,        # distance in meters from the track center
```

```

    "is_crashed": Boolean,           # Boolean flag to indicate whether the agent
has crashed.
    "is_left_of_center": Boolean,   # Flag to indicate if the agent is on the
left side to the track center or not.
    "is_offtrack": Boolean,        # Boolean flag to indicate whether the agent
has gone off track.
    "is_reversed": Boolean,        # flag to indicate if the agent is driving
clockwise (True) or counter clockwise (False).
    "heading": float,              # agent's yaw in degrees
    "objects_distance": [float, ], # list of the objects' distances in meters
between 0 and track_length in relation to the starting line.
    "objects_heading": [float, ],  # list of the objects' headings in degrees
between -180 and 180.
    "objects_left_of_center": [Boolean, ], # list of Boolean flags indicating whether
elements' objects are left of the center (True) or not (False).
    "objects_location": [(float, float),], # list of object locations [(x,y), ...].
    "objects_speed": [float, ],     # list of the objects' speeds in meters per
second.
    "progress": float,              # percentage of track completed
    "speed": float,                 # agent's speed in meters per second (m/s)
    "steering_angle": float,        # agent's steering angle in degrees
    "steps": int,                   # number steps completed
    "track_length": float,          # track length in meters.
    "track_width": float,           # width of the track
    "waypoints": [(float, float), ] # list of (x,y) as milestones along the
track center
}

```

A continuación, se incluye una referencia técnica más detallada de los parámetros de entrada.

## all\_wheels\_on\_track

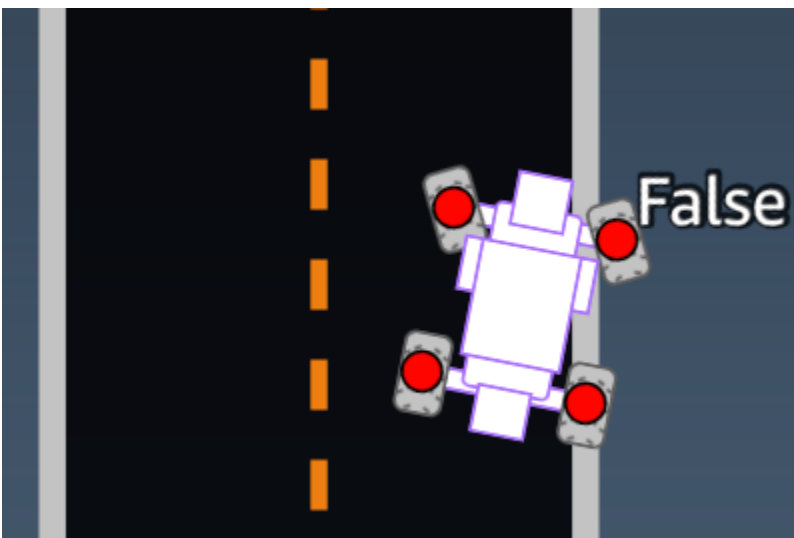
Tipo: Boolean

Rango: (True:False)

Una marca Boolean para indicar si el agente está en la pista o fuera de la pista. Está fuera de la pista (False) si cualquiera de sus ruedas están fuera de los límites de la pista. Está en la pista (True) si todas las ruedas están dentro de los dos límites de la pista. La siguiente ilustración muestra que el vehículo está dentro de la pista.



La siguiente ilustración muestra que el agente está fuera de la pista.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *all\_wheels\_on\_track*.

```
def reward_function(params):  
    #####  
    '''  
    Example of using all_wheels_on_track and speed  
    '''  
  
    # Read input variables
```

```

all_wheels_on_track = params['all_wheels_on_track']
speed = params['speed']

# Set the speed threshold based your action space
SPEED_THRESHOLD = 1.0

if not all_wheels_on_track:
    # Penalize if the car goes off track
    reward = 1e-3
elif speed < SPEED_THRESHOLD:
    # Penalize if the car goes too slow
    reward = 0.5
else:
    # High reward if the car stays on track and goes fast
    reward = 1.0

return float(reward)

```

## closest\_waypoints

Tipo: [int, int]

Rango: [(0:Max-1), (1:Max-1)]

Los índices de base cero de los dos waypoint más cercanos a la posición actual (x, y) del agente. La distancia se mide por la distancia euclidiana desde el centro del agente. El primer elemento se refiere al punto de ruta más cercano detrás del agente y el segundo elemento hace referencia al punto de ruta más cercano delante del agente. Max es la longitud de la lista de puntos de ruta. En la ilustración que se muestra en [waypoints](#), los `closest_waypoints` serían [16, 17].

Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro `closest_waypoints`.

En el siguiente ejemplo, se muestra cómo utilizar la función de recompensa `waypoints` y `closest_waypoints`, así como `heading` para calcular las recompensas inmediatas.

AWS DeepRacer admite las siguientes bibliotecas: `math`, `NumPy`, `SciPy`, `random` y `Shapely`. Para utilizarlas, añade una declaración de importación, `import supported library`, sobre la definición de la función, `def function_name(parameters)`.

```

# Place import statement outside of function (supported libraries: math, random, numpy,
# scipy, and shapely)
# Example imports of available libraries

```

```
#
# import math
# import random
# import numpy
# import scipy
# import shapely

import math

def reward_function(params):
    #####
    '''
    Example of using waypoints and heading to make the car point in the right direction
    '''

    # Read input variables
    waypoints = params['waypoints']
    closest_waypoints = params['closest_waypoints']
    heading = params['heading']

    # Initialize the reward with typical value
    reward = 1.0

    # Calculate the direction of the center line based on the closest waypoints
    next_point = waypoints[closest_waypoints[1]]
    prev_point = waypoints[closest_waypoints[0]]

    # Calculate the direction in radius, arctan2(dy, dx), the result is (-pi, pi) in
    radians
    track_direction = math.atan2(next_point[1] - prev_point[1], next_point[0] -
    prev_point[0])
    # Convert to degree
    track_direction = math.degrees(track_direction)

    # Calculate the difference between the track direction and the heading direction of
    the car
    direction_diff = abs(track_direction - heading)
    if direction_diff > 180:
        direction_diff = 360 - direction_diff

    # Penalize the reward if the difference is too large
    DIRECTION_THRESHOLD = 10.0
    if direction_diff > DIRECTION_THRESHOLD:
        reward *= 0.5
```

```
return float(reward)
```

## closest\_objects

Tipo: [int, int]

Rango: [(0:len(objects\_location)-1), (0:len(objects\_location)-1)]

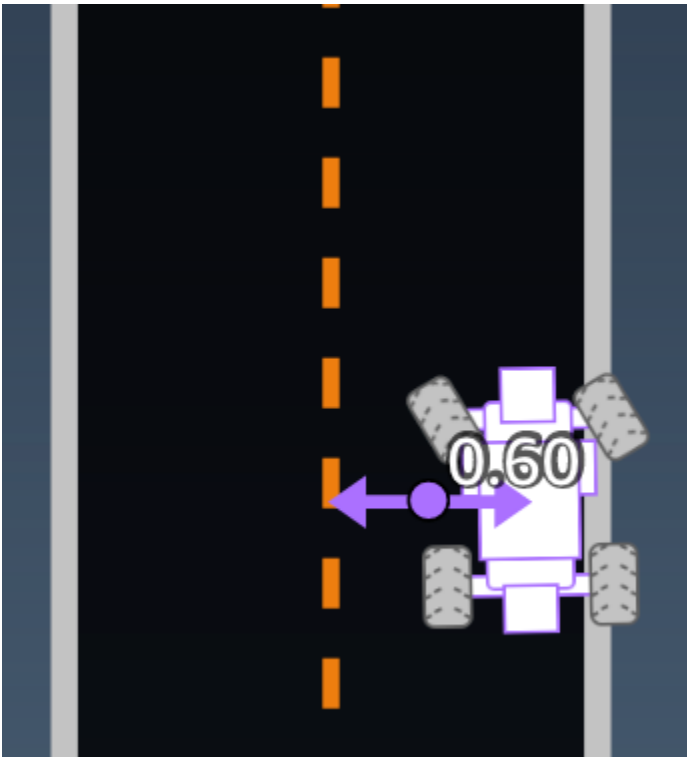
Índices basados en cero de los dos objetos más cercanos a la posición actual (x,y) del agente. El primer índice hace referencia al objeto más cercano situado detrás del agente, mientras que el segundo índice hace referencia al objeto más cercano situado delante. Si solo hay un objeto, ambos índices serán 0.

## distance\_from\_center

Tipo: float

Rango: 0:~track\_width/2

Desplazamiento, en metros, entre el centro del agente y el centro de la pista. El desplazamiento máximo observable se produce cuando cualquiera de las ruedas del agente están fuera del límite de la pista y, en función de la anchura de la pista, puede ser ligeramente más pequeña o más grande que la mitad de track\_width.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *distance\_from\_center*.

```
def reward_function(params):
    #####
    ...
    Example of using distance from the center
    ...

    # Read input variable
    track_width = params['track_width']
    distance_from_center = params['distance_from_center']

    # Penalize if the car is too far away from the center
    marker_1 = 0.1 * track_width
    marker_2 = 0.5 * track_width

    if distance_from_center <= marker_1:
        reward = 1.0
    elif distance_from_center <= marker_2:
        reward = 0.5
    else:
        reward = 1e-3 # likely crashed/ close to off track

    return float(reward)
```

## heading

Tipo: float

Rango: -180:+180

La dirección hacia la que se dirige, en grados, del agente con respecto al eje x del sistema de coordenadas.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *heading*.

Para obtener más información, consulte [closest\\_waypoints](#).

## is\_crashed

Tipo: Boolean

Rango: (True:False)

Indicador booleano para indicar si el agente ha chocado contra otro objeto (True) o no (False) como estado de terminación.

## is\_left\_of\_center

Tipo: Boolean

Rango: [True : False]

Una marca Boolean para indicar si el agente se encuentra en el lado izquierdo con respecto al centro de la pista (True) o en el lado derecho (False).

is\_offtrack

Tipo: Boolean

Rango: (True:False)

Indicador booleano para indicar si el agente tiene un estado de fuera de la pista (Verdadero) o no (False) como estado de terminación.

is\_reversed

Tipo: Boolean

Rango: [True:False]

Un indicador booleano para indicar si el agente está conduciendo en sentido horario (True) o antihorario (False).

Se utiliza cuando se habilita el cambio de dirección para cada episodio.

objects\_distance

Tipo: [float, ... ]

Rango: [(0:track\_length), ... ]

Lista de las distancias entre objetos del entorno en relación con la línea de salida. El elemento  $i^{\text{th}}$  mide la distancia en metros entre el objeto  $i^{\text{th}}$  y la línea de salida a lo largo de la línea central de la pista.

#### Note

$\text{abs} | (\text{var1}) - (\text{var2}) |$  = a qué distancia está el coche de un objeto, WHEN  $\text{var1} = [\text{"objects\_distance"}][\text{index}]$  y  $\text{var2} = \text{params}[\text{"progress"}] * \text{params}[\text{"track\_length"}]$   
Para obtener el índice del objeto más cercano que hay delante del vehículo y del objeto más cercano que hay detrás del vehículo, utilice el parámetro «closest\_objects».

## objects\_heading

Tipo: [float, ... ]

Rango: [(-180:180), ... ]

Lista de los encabezados de los objetos en grados. El elemento  $i^{\text{th}}$  mide el encabezado del objeto  $i^{\text{th}}$ . Para los objetos estacionarios, los encabezados son 0. Para un vehículo robot, el valor del elemento correspondiente es el ángulo de rumbo del vehículo.

## objects\_left\_of\_center

Tipo: [Boolean, ... ]

Rango: [True|False, ... ]

Lista de banderas booleanas. El valor del elemento  $i^{\text{th}}$  indica si el objeto  $i^{\text{th}}$  está en el lado izquierdo (True) o derecho (False) del centro de la pista.

## objects\_location

Tipo: [(x,y), ... ]

Rango: [(0:N,0:N), ... ]

Lista de todas las ubicaciones de objetos, cada ubicación es una tupla de [\(x, y\)](#).

El tamaño de la lista es igual al número de objetos en la pista. Tenga en cuenta que el objeto podría ser los obstáculos estacionarios, vehículos robot en movimiento.

## objects\_speed

Tipo: [float, ... ]

Rango: [(0:12.0), ... ]

Lista de velocidades (metros por segundo) para los objetos en la pista. En objetos estacionarios, las velocidades son 0. En un vehículo robot, el valor es la velocidad que se establece en el entrenamiento.

## avance

Tipo: float

Rango: 0:100

Porcentaje de pista completado.

Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *progress*.

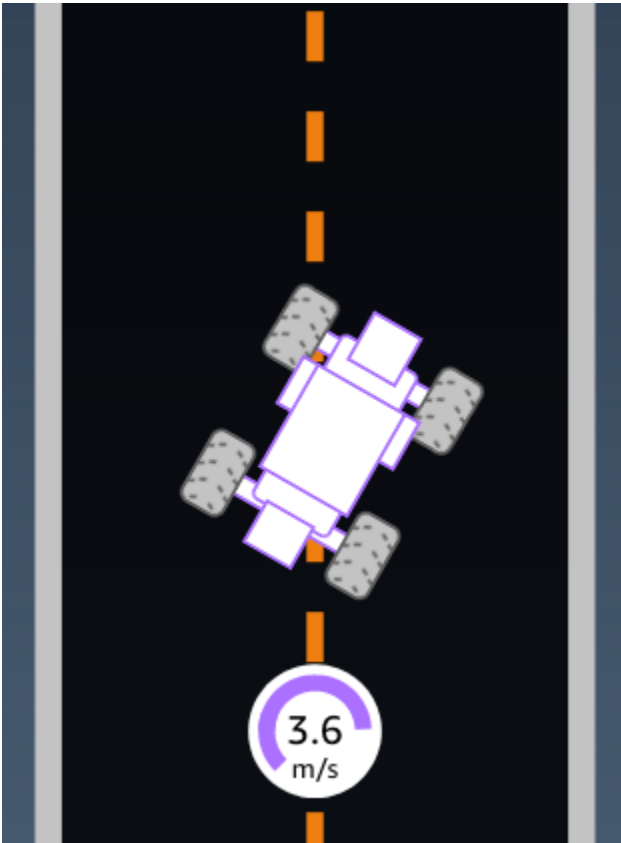
Para obtener más información, consulte [pasos](#).

**speed**

Tipo: float

Rango: 0.0:5.0

La velocidad observada del agente, en metros por segundo (m/s).



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *speed*.

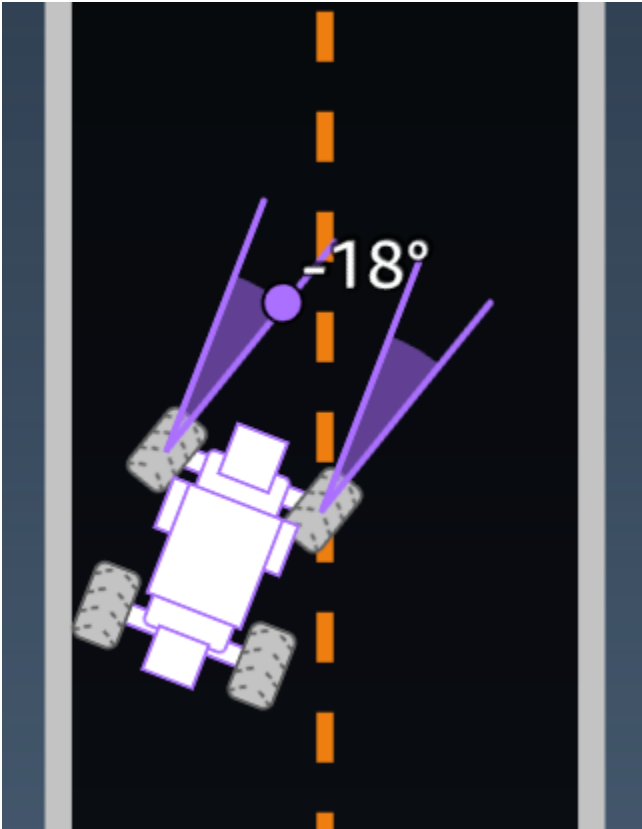
Para obtener más información, consulte la sección [all\\_wheels\\_on\\_track](#).

**steering\_angle**

Tipo: float

Rango: -30:30

Ángulo de dirección, en grados, de las ruedas delanteras desde la línea central del agente. El signo negativo (-) significa maniobrar hacia la derecha y el signo positivo (+) significa maniobrar hacia la izquierda. La línea central del agente no tiene que estar necesariamente paralela a la línea central paralela tal y como se muestra en la siguiente ilustración.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *steering\_angle*.

```
def reward_function(params):  
    ...  
    Example of using steering angle  
    ...  
  
    # Read input variable  
    abs_steering = abs(params['steering_angle']) # We don't care whether it is left or  
    right steering  
  
    # Initialize the reward with typical value  
    reward = 1.0  
  
    # Penalize if car steer too much to prevent zigzag
```

```
ABS_STEERING_THRESHOLD = 20.0
if abs_steering > ABS_STEERING_THRESHOLD:
    reward *= 0.8

return float(reward)
```

## pasos

Tipo: int

Rango:  $0:N_{\text{step}}$

Número de pasos completados. Un paso corresponde a una acción realizada por el agente siguiendo la política actual.

Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *steps*.

```
def reward_function(params):
    #####
    ...
    Example of using steps and progress
    ...

    # Read input variable
    steps = params['steps']
    progress = params['progress']

    # Total num of steps we want the car to finish the lap, it will vary depends on the
    track length
    TOTAL_NUM_STEPS = 300

    # Initialize the reward with typical value
    reward = 1.0

    # Give additional reward if the car pass every 100 steps faster than expected
    if (steps % 100) == 0 and progress > (steps / TOTAL_NUM_STEPS) * 100 :
        reward += 10.0

    return float(reward)
```

## track\_length

Type (Tipo): float

Rango:  $[0:L_{\max}]$

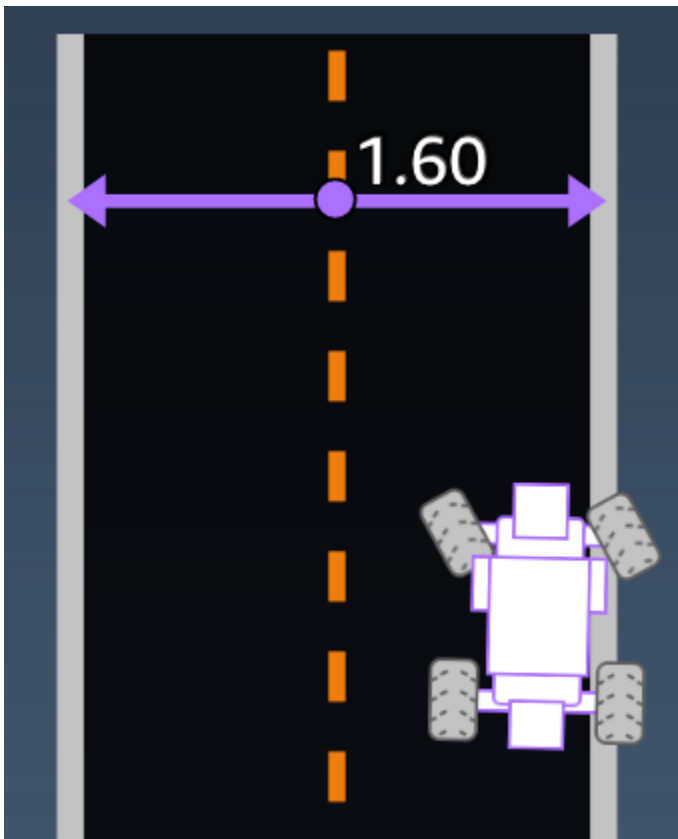
La longitud de la pista en metros.  $L_{\max}$  is track-dependent.

## track\_width

Tipo: float

Rango:  $0:D_{\text{track}}$

Ancho de la pista en metros.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *track\_width*.

```
def reward_function(params):  
    #####  
    ...
```

```
Example of using track width
'''

# Read input variable
track_width = params['track_width']
distance_from_center = params['distance_from_center']

# Calculate the distance from each border
distance_from_border = 0.5 * track_width - distance_from_center

# Reward higher if the car stays inside the track borders
if distance_from_border >= 0.05:
    reward = 1.0
else:
    reward = 1e-3 # Low reward if too close to the border or goes off the track

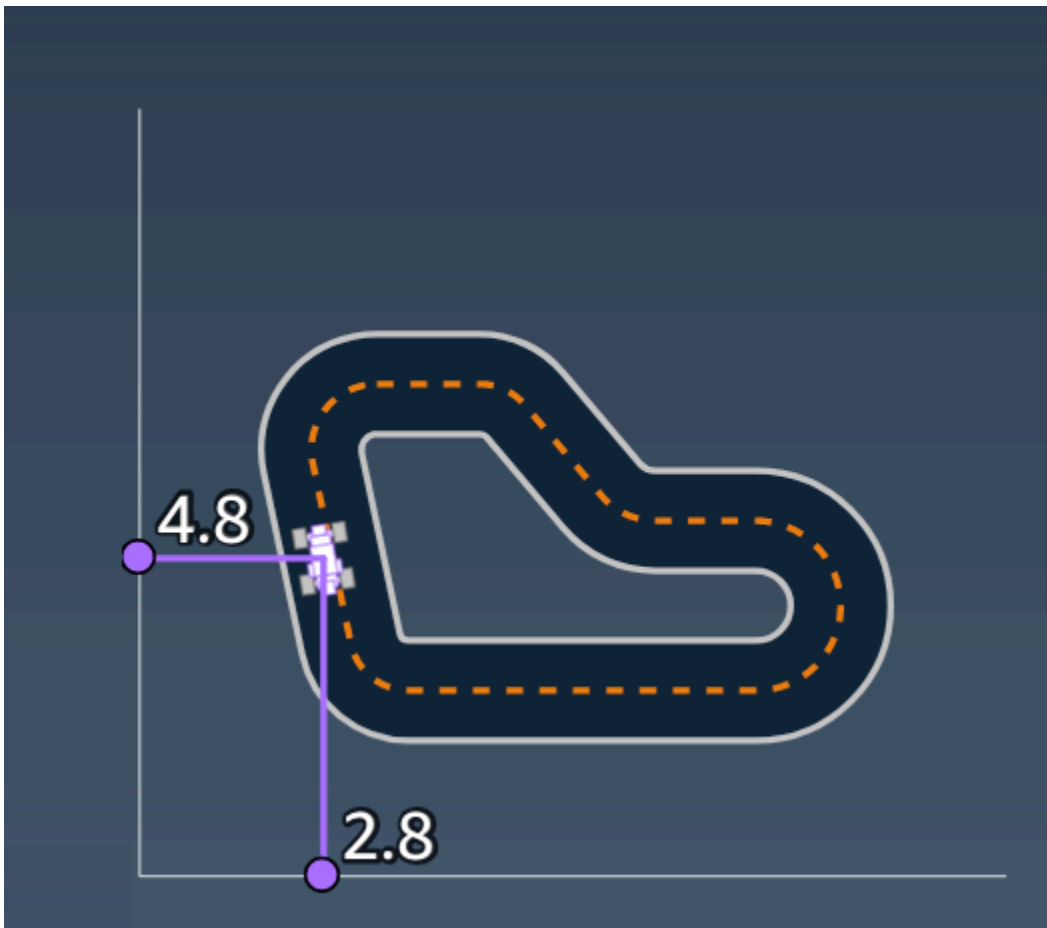
return float(reward)
```

**x, y**

Tipo: float

Rango: 0:N

Ubicación, en metros, del centro del agente a lo largo de los ejes x e y, del entorno simulado que contiene la pista. El origen se encuentra en el ángulo inferior izquierdo del entorno simulado.

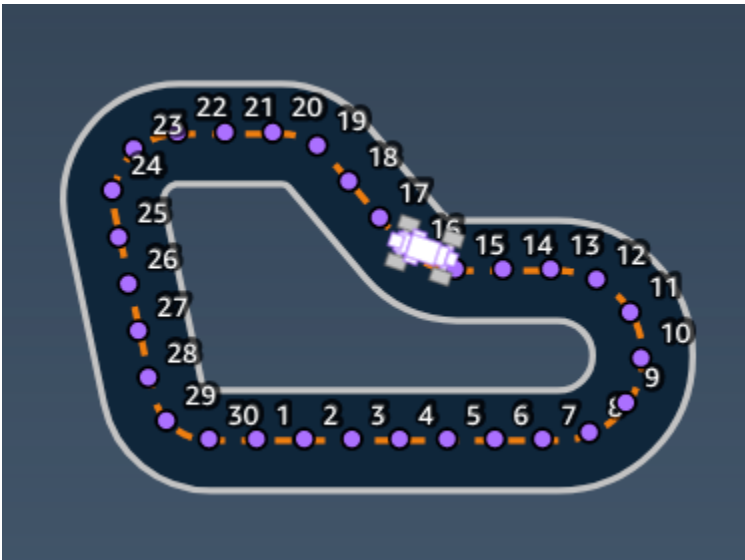


## waypoints

Tipo: list de [float, float]

Rango:  $[[x_{w,0}, y_{w,0}] \dots [x_{w,Max-1}, y_{w,Max-1}]]$

Una lista ordenada de hitos  $Max$  dependientes de la pista a lo largo del centro de la pista. Cada hito se describe mediante una coordenada de  $(x_{w,i}, y_{w,i})$ . Para una pista en bucle, el primer y el último señalador son los mismos. Para una pista recta u otra pista no en bucle, el primer y el último señalador son distintos.



Ejemplo: una función de recompensa utilizando el parámetro *waypoints*.

Para obtener más información, consulte [closest\\_waypoints](#).

## Ejemplos de funciones de DeepRacer recompensa de AWS

A continuación se enumeran algunos ejemplos de la función de DeepRacer recompensas de AWS.

### Temas

- [Ejemplo 1: seguir la línea central en contrarreloj](#)
- [Ejemplo 2: permanecer dentro de los límites en contrarreloj](#)
- [Ejemplo 3: evitar zigzaguear en las contrarreloj](#)
- [Ejemplo 4: permanecer en un carril sin chocar con obstáculos estacionarios ni vehículos en movimiento](#)

### Ejemplo 1: seguir la línea central en contrarreloj

En este ejemplo se determina a qué distancia está el agente de la línea central y se otorga una mayor recompensa si está más cerca del centro de la pista, animando al agente a seguir de cerca la línea central.

```
def reward_function(params):
    """
    Example of rewarding the agent to follow center line
    """
```

```

# Read input parameters
track_width = params['track_width']
distance_from_center = params['distance_from_center']

# Calculate 3 markers that are increasingly further away from the center line
marker_1 = 0.1 * track_width
marker_2 = 0.25 * track_width
marker_3 = 0.5 * track_width

# Give higher reward if the car is closer to center line and vice versa
if distance_from_center <= marker_1:
    reward = 1
elif distance_from_center <= marker_2:
    reward = 0.5
elif distance_from_center <= marker_3:
    reward = 0.1
else:
    reward = 1e-3 # likely crashed/ close to off track

return reward

```

## Ejemplo 2: permanecer dentro de los límites en contrarreloj

Este ejemplo simplemente da grandes recompensas si el agente permanece dentro de los límites, y deja que el agente descubra cuál es el mejor camino para terminar una vuelta. Es fácil de programar y entender, pero probablemente tarde más en converger.

```

def reward_function(params):
    """
    Example of rewarding the agent to stay inside the two borders of the track
    """

    # Read input parameters
    all_wheels_on_track = params['all_wheels_on_track']
    distance_from_center = params['distance_from_center']
    track_width = params['track_width']

    # Give a very low reward by default
    reward = 1e-3

    # Give a high reward if no wheels go off the track and
    # the car is somewhere in between the track borders

```

```
if all_wheels_on_track and (0.5*track_width - distance_from_center) >= 0.05:
    reward = 1.0

# Always return a float value
return reward
```

### Ejemplo 3: evitar zigzaguar en las contrarreloj

Este ejemplo incentiva al agente a seguir la línea central, pero le penaliza con una recompensa menor si vira demasiado, lo que ayuda a prevenir el zigzaguo. El agente aprende a conducir sin zigzaguar en el simulador y probablemente mantendrá el mismo comportamiento cuando se implemente al vehículo físico.

```
def reward_function(params):
    """
    Example of penalize steering, which helps mitigate zig-zag behaviors
    """

    # Read input parameters
    distance_from_center = params['distance_from_center']
    track_width = params['track_width']
    abs_steering = abs(params['steering_angle']) # Only need the absolute steering
    angle

    # Calculate 3 marks that are farther and father away from the center line
    marker_1 = 0.1 * track_width
    marker_2 = 0.25 * track_width
    marker_3 = 0.5 * track_width

    # Give higher reward if the car is closer to center line and vice versa
    if distance_from_center <= marker_1:
        reward = 1.0
    elif distance_from_center <= marker_2:
        reward = 0.5
    elif distance_from_center <= marker_3:
        reward = 0.1
    else:
        reward = 1e-3 # likely crashed/ close to off track

    # Steering penalty threshold, change the number based on your action space setting
    ABS_STEERING_THRESHOLD = 15

    # Penalize reward if the car is steering too much
```

```
if abs_steering > ABS_STEERING_THRESHOLD:
    reward *= 0.8

return float(reward)
```

## Ejemplo 4: permanecer en un carril sin chocar con obstáculos estacionarios ni vehículos en movimiento

Esta función de recompensa premia al agente por permanecer dentro de los límites de la pista y penaliza al agente por acercarse demasiado al objeto que tiene delante. El agente puede moverse de carril en carril para evitar accidentes. La recompensa total es una suma ponderada de la recompensa y la penalización. El ejemplo da más peso a la penalización para centrarse más en la seguridad evitando accidentes. Experimente con diferentes pesos promedios para entrenarse y obtener diferentes resultados de comportamiento.

```
import math
def reward_function(params):
    """
    Example of rewarding the agent to stay inside two borders
    and penalizing getting too close to the objects in front
    """
    all_wheels_on_track = params['all_wheels_on_track']
    distance_from_center = params['distance_from_center']
    track_width = params['track_width']
    objects_location = params['objects_location']
    agent_x = params['x']
    agent_y = params['y']
    _, next_object_index = params['closest_objects']
    objects_left_of_center = params['objects_left_of_center']
    is_left_of_center = params['is_left_of_center']
    # Initialize reward with a small number but not zero
    # because zero means off-track or crashed
    reward = 1e-3
    # Reward if the agent stays inside the two borders of the track
    if all_wheels_on_track and (0.5 * track_width - distance_from_center) >= 0.05:
        reward_lane = 1.0
    else:
        reward_lane = 1e-3
    # Penalize if the agent is too close to the next object
    reward_avoid = 1.0
```

```
# Distance to the next object
next_object_loc = objects_location[next_object_index]
distance_closest_object = math.sqrt((agent_x - next_object_loc[0])**2 + (agent_y -
next_object_loc[1])**2)
# Decide if the agent and the next object is on the same lane
is_same_lane = objects_left_of_center[next_object_index] == is_left_of_center
if is_same_lane:
    if 0.5 <= distance_closest_object < 0.8:
        reward_avoid *= 0.5
    elif 0.3 <= distance_closest_object < 0.5:
        reward_avoid *= 0.2
    elif distance_closest_object < 0.3:
        reward_avoid = 1e-3 # Likely crashed
# Calculate reward by putting different weights on
# the two aspects above
reward += 1.0 * reward_lane + 4.0 * reward_avoid
return reward
```

# Importación y exportación de modelos en la DeepRacer consola de AWS

Hay situaciones en las que puede que necesite importar o exportar un DeepRacer modelo de AWS. Los corredores que participan en un evento patrocinado por el empleador pueden exportar sus modelos para no perder el acceso a ellos, y los administradores de la carrera pueden proporcionar modelos previamente entrenados para que los asistentes los importen y utilicen durante el evento. Utilice la página Sus modelos para importar y exportar DeepRacer modelos de AWS a la consola.

## Temas

- [Copie su DeepRacer modelo de AWS a Amazon S3](#)
- [Importe su DeepRacer modelo de AWS a la consola](#)
- [Resolución de problemas](#)

## Copie su DeepRacer modelo de AWS a Amazon S3

Para copiar un DeepRacer modelo de AWS a Amazon S3

1. Inicie sesión en la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. En Aprendizaje por refuerzo del panel de navegación, elija Sus modelos.
3. Para elegir el modelo que quiere importar, marque la casilla situada junto al nombre del modelo. Solo puede copiar un modelo a la vez a Amazon S3 desde la consola.
4. Seleccione el menú desplegable del botón Acciones y, a continuación, seleccione Copiar a S3.

Se abrirá una nueva página de Copiar a Amazon S3.

5. En la página Copiar a Amazon S3, utilice el selector desplegable de buckets Amazon S3 para seleccionar un bucket de Amazon S3 al que exportar el modelo. Los buckets de AWS DeepRacer S3 deben incluir deepacer en el nombre.
  - Si no tiene un bucket de Amazon S3 válido, cree uno desde Crear un bucket nuevo. El selector desplegable rellenará el nombre de un bucket con el siguiente formato `aws-deepracer-assets-XXXXXXXX-XXXX-XXXX-XXXX-XXXXXXXXXXXX`.
6. Agregue un prefijo de carpeta opcional al objeto de Amazon S3 en el campo de prefijo del objeto S3.

7. Una vez que haya configurado el bucket S3, seleccione los activos que desee incluir. Debe seleccionar al menos un tipo de activo para continuar.
  - Modelo: la carpeta del modelo contiene todos los archivos necesarios para la importación de un modelo.
  - Registros: copia los registros de formación y evaluación del modelo. Esta opción incluye las carpetas `logs/`, `metrics/` y `sim-trace/`.
  - Video: esta opción copia la carpeta de videos en el bucket de Amazon S3. La carpeta de videos contiene las carpetas `evaluation/` y `training/`. Estas carpetas incluyen videos con vista superior, vista desde un ángulo de 45 grados y vista desde un ángulo de 45 grados con la consola para mostrar la ubicación del coche en la pista.
8. Tras presionar Copiar, aparecerá una ventana emergente en la que se le informará que usted es responsable de los costes de almacenamiento de datos de Amazon S3. Si está de acuerdo con los términos, pulse el botón Copiar de la ventana emergente.
9. Cuando se inicie el proceso de copia, volverá a la página Sus modelos de la consola. Un banner en la parte superior de la página mostrará el estado actual. Cuando finalice el proceso de exportación, el banner confirmará que la exportación se ha realizado correctamente.

### Archivos necesarios para la importación de modelos

Para cargar una carpeta de modelos para un modelo entrenado fuera de la consola, siga los pasos de la página [Carga de objetos](#) de la documentación de Amazon S3. En la siguiente tabla se incluye una lista de los archivos necesarios para la importación del modelo. Si falta alguno de los archivos necesarios, no se podrá importar el modelo.

Los modelos entrenados en la DeepRacer consola de AWS tienen el formato de nombre de carpeta `DAY/MONTH/YEAR/TIME GMT`. Nuestro modelo de ejemplo se exportó el 30 de noviembre de 2023 y el nombre de la carpeta es `Thu, 30 Nov 2023 19:01:24 GMT`. En este ejemplo, nos referimos a esta carpeta como `root`.

### Archivos necesarios para las importaciones de modelos

| Nombre de archivo              | Ruta de la carpeta       | Description (Descripción)  |
|--------------------------------|--------------------------|--|
| <code>.coach_checkpoint</code> | <code>root/model/</code> | El archivo del punto de control del entrenamiento contiene la clave del punto de |

| Nombre de archivo   | Ruta de la carpeta | Description (Descripción)   |
|---------------------|--------------------|---|
|                     |                    | control modelo utilizado en la importación.   |
| archivos ckpt       | root/model/        | Los archivos de puntos de control son instantáneas de los pesos de los modelos tomadas en diferentes etapas del entrenamiento. Los archivos <code>ckpt.index</code> , <code>ckpt.data</code> y <code>ckpt.meta</code> . |
| model_metadata.json | root/              | El archivo de metadatos del modelo contiene ajustes que incluyen las definiciones del espacio de acción, la configuración del sensor y la selección del algoritmo de entrenamiento.                                     |
| reward_function.py  | root/              | Un archivo de python que contiene la función de recompensa utilizada para entrenar el modelo.   |

Los archivos de métricas no son necesarios para importar el modelo. Si no se incluyen estos archivos, las métricas de entrenamiento y el gráfico de recompensas del modelo no estarán disponibles en la consola.

#### Archivos opcionales para la importación de modelos

| Nombre de archivo    | Ruta de la carpeta | Description (Descripción)  |
|----------------------|--------------------|--|
| training_params.yaml | root/              | El archivo <code>training_params</code> contiene datos del trabajo de entrenamiento, que incluyen información sobre las pistas |

| Nombre de archivo    | Ruta de la carpeta     | Description (Descripción)   |
|----------------------|------------------------|---|
|                      |                        | y los vehículos, los nombres de los pilotos y modelos y las rutas de las carpetas para los artefactos de entrenamiento.                           |
| hyperparameters.json | root/ip/               | Contiene la información de hiperparámetros del modelo, como el tamaño del lote, el tipo de pérdida, la tasa de aprendizaje y el número de épocas. |
| training-*.json      | root/metrics/training/ | Se utiliza para visualizar las métricas de entrenamiento del modelo en la DeepRacer consola de AWS.   |

## Importe su DeepRacer modelo de AWS a la consola


En esta sección, se explica el proceso de importación de un DeepRacer modelo de AWS a la consola. Antes de poder importar un modelo, debe copiar la URL de Amazon S3 de la carpeta del modelo.

Copie la URL del bucket de AWS DeepRacer Amazon S3

1. Inicie sesión en la [consola Amazon S3](#) y vaya a la página Buckets.
2. Seleccione el depósito de Amazon S3 que creó para su DeepRacer modelo de AWS pulsando el enlace que aparece en el nombre del depósito. El formato de los buckets S3 creados en la DeepRacer consola de AWS es `saws-deepracer-assets-XXXXXXXX-XXXX-XXXX-XXXX-XXXXXXXXXXXX`.
3. En la pestaña Objetos del DeepRacer bucket de AWS:
  - a. Seleccione el modelo que desee importar presionando el enlace con el nombre del objeto del modelo en el campo Nombre.

Aparecerá una lista de subcarpetas.

- b. Seleccione la raíz de la carpeta del modelo marcando la casilla de verificación situada junto al nombre de la carpeta. Los modelos entrenados en la DeepRacer consola de AWS tienen el formato de nombre de carpeta DAY/MONTH/YEAR/TIME GMT.
4. Cuando vaya a la raíz de la carpeta del modelo, seleccione el botón Copiar la URL de S3. Los botones Copiar URL s3, Copiar URL, Abrir y Eliminar aparecerán atenuados hasta que seleccione la casilla de verificación situada junto al nombre del modelo.

 Note

Si agregó un prefijo durante el proceso de copiar a S3, por ejemplo *my\_model/version\_2*, la ruta de la carpeta del modelo es `deep_racer_bucket/model_name/my_model/version_2/root/`.

### Importe su modelo a la DeepRacer consola de AWS

1. En la [DeepRacer consola de AWS](#), vaya a la página Sus modelos.
2. Seleccione el botón Importar modelo en el contenedor de modelos.

Aparecerá la página de importación del modelo.

3. En la sección Importación:
  - Introduzca la URL de Amazon S3 de la carpeta del modelo que desee importar. La URL de Amazon S3 tiene el formato `s3://deep_racer_bucket/model_name/prefix/root`.
4. En la sección de Detalles:
  - a. Ingrese el nombre del modelo.
  - b. Agregue una descripción opcional para el modelo.
  - c. Si utiliza una cuenta de administrador en el modo multiusuario, elija el usuario para el que va a importar el modelo en el selector desplegable.
5. En la parte inferior de la pantalla, presione el botón Importar.
6. Cuando se inicie el proceso de importación, volverá a la página Sus modelos en la consola. Un banner en la parte superior de la página mostrará el estado actual y el modelo aparecerá en su lista de modelos con la opción Importar como estado. Cuando finalice el proceso de importación, el banner confirmará que la importación se ha realizado correctamente y el estado del modelo cambiará de Importado a Listo.

# Resolución de problemas

## Error al copiar el modelo

No hemos podido copiar su modelo a pesar de haber hecho varios intentos. Si el modelo sigue en su bucket S3, vuelva a intentar importarlo. Para ello, seleccione el modelo en la tabla Errores del modelo, elija Actualizar y, a continuación, seleccione Importar. O bien, si tiene una copia local del modelo, puede importarla manualmente siguiendo los pasos de la página [Carga de objetos](#) de la documentación de Amazon S3.

## El bucket de Amazon S3 no existe

No hemos podido copiar el modelo porque se ha eliminado el bucket S3 en el que estaba almacenado este modelo. Si tiene una copia del modelo, colóquela en un bucket S3 con `deepracer` en su nombre e intente importarla de nuevo siguiendo los pasos de la sección [Importe su DeepRacer modelo de AWS a la consola](#).

## No se puede acceder al bucket de Amazon S3

Los permisos del bucket de Amazon S3 en el que se almacena este modelo han cambiado, por lo que no hemos podido copiar el modelo. Esto puede ocurrir por dos motivos: editó directamente los permisos en AWS DeepRacer S3 o la política de roles de DeepRacer servicio de AWS. Si editó directamente los permisos en su bucket de AWS DeepRacer S3, restaure los permisos del bucket siguiendo los pasos de la página de la [política Añadir un bucket mediante la consola de Amazon S3](#) y utilizando la siguiente política:

JSON

```
{
  "Version": "2012-10-17",
  "Statement": [
    {
      "Sid": "Stmt1586917903457",
      "Effect": "Allow",
      "Principal": {
        "Service": "deepracer.amazonaws.com"
      },
      "Action": [
        "s3:GetObjectAcl",

```

```
        "s3:GetObject",
        "s3:PutObject",
        "s3:PutObjectAcl"
    ],
    "Resource": [
        "arn:aws:s3:::your-bucket-name",
        "arn:aws:s3:::your-bucket-name/*"
    ]
}
]
```

Para importar el modelo después de restaurar los permisos del bucket, seleccione el modelo en la tabla Errores del modelo y elija Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar.

### El archivo del modelo no existe

No podemos copiar el modelo porque se ha eliminado del bucket de Amazon S3. Si aún tienes el archivo, intenta restaurarlo en tu DeepRacer bucket de AWS, selecciona el modelo en la tabla de errores del modelo y selecciona Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar. Si tiene una copia local del modelo, puede importar los archivos manualmente siguiendo los pasos de la página [Carga de objetos](#) de la documentación de Amazon S3.

### El archivo de entrenamiento no existe

No podemos copiar el modelo porque los metadatos del punto de control del entrenamiento se han eliminado del bucket de Amazon S3. Si aún tienes el archivo, intenta restaurarlo en tu DeepRacer bucket de AWS, selecciona el modelo en la tabla de errores del modelo y selecciona Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar. Si tiene una copia local del modelo, puede importar los archivos manualmente siguiendo los pasos de la página [Carga de objetos](#) de la documentación de Amazon S3.

### El archivo Checkpoint no existe

No podemos copiar el modelo porque los archivos de puntos de control se han eliminado del bucket de Amazon S3. Si aún tiene los archivos, intente restaurarlos en su DeepRacer bucket de AWS y, a continuación, seleccione el modelo en la tabla de errores del modelo y elija Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar. Si tiene una copia local de los

archivos, puede importarlos manualmente siguiendo los pasos de la página [Carga de objetos](#) de la documentación de Amazon S3.

### El archivo del modelo es demasiado grande

El archivo de modelo supera el límite de tamaño de archivo de 1 GB que el servicio puede crear, por lo que su archivo fue editado. Este modelo no se importará. Para eliminar este mensaje, seleccione el modelo en la tabla Errores del modelo y elija Eliminar.

### El archivo de puntos de control es demasiado grande

El archivo de puntos de control supera el límite de tamaño de archivo de 1 GB que el servicio puede crear, por lo que se ha editado. Este modelo no se importará. Para eliminar este mensaje, seleccione el modelo en la tabla Errores del modelo y elija Eliminar.

### El archivo de metadatos es demasiado grande

El archivo YAML supera el límite de 10 MB que puede crear el servicio, por lo que su archivo se ha editado. Este modelo no se importará. Para eliminar este mensaje, seleccione el modelo en la tabla Errores del modelo y elija Eliminar.

### El modelo no es válido

No podemos validar su modelo porque se ha editado. Si tiene una copia del modelo, intente sustituirla en su bucket de AWS DeepRacer S3 y, a continuación, seleccione el modelo en la tabla de errores del modelo y elija Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar.

### Permisos faltantes o incorrectos

No hemos podido copiar el modelo porque se han eliminado los permisos que estaban disponibles en AWS DeepRacer cuando lo entrenó. Para autorizar a AWS DeepRacer a volver a crear los permisos necesarios, elija el modelo en la tabla de errores del modelo y, a continuación, elija Actualizar. Cuando aparezca la página Importación del modelo, seleccione Importar. AWS DeepRacer volverá a crear los permisos y, a continuación, copiará el modelo.

# Opere su DeepRacer vehículo de AWS

Cuando termine de entrenar y evaluar un DeepRacer modelo de AWS en el DeepRacer simulador de AWS, podrá implementar el modelo en su DeepRacer vehículo de AWS. Puede configurar el vehículo para conducir en una pista y evaluar el rendimiento del módulo en un entorno físico. Esto imita una carrera autónoma del mundo real.

Antes de conducir el vehículo por primera vez, debe configurar el vehículo, instalar las actualizaciones de software y calibrar el sistema secundario de la cadena de transmisión.

Para conducir su vehículo en una pista física, debe disponer de una pista. Para obtener más información, consulte [Crear una pista física](#)

## Temas

- [Conozca su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Elija una red Wi-Fi para su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Inicie la consola del dispositivo del DeepRacer vehículo AWS](#)
- [Calibre su vehículo de AWS DeepRacer](#)
- [Cargue un modelo a su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Inspeccione y gestione la configuración de sus DeepRacer vehículos de AWS](#)
- [Vea los registros de sus DeepRacer vehículos de AWS](#)

## Conozca su DeepRacer vehículo de AWS

Su DeepRacer vehículo de AWS es un modelo a Wi-Fi-connected escala 1/18 con tracción en las cuatro ruedas y equipado con aprendizaje automático, alimentado por batería y equipado con una cámara frontal de 4 megapíxeles y un módulo de cómputo basado en Ubuntu.

El vehículo puede conducir de manera autónoma ejecutando inferencia basada en un modelo de aprendizaje por refuerzo en su módulo informático. También puede conducir el vehículo de forma manual, sin implementar ningún modelo de aprendizaje por refuerzo. Si aún no ha adquirido un DeepRacer vehículo de AWS, puede [solicitarlo aquí](#).

El DeepRacer vehículo de AWS funciona con un motor con escobillas. La velocidad de conducción se controla mediante un regulador de tensión que controla la velocidad a la que gira el motor. El

[servomecanismo \(servo\)](#) que opera el sistema de dirección está protegido por la cubierta negra del chasis del vehículo de AWS. DeepRacer

## Temas

- [Inspeccione su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Cargue e instale DeepRacer las baterías de AWS](#)
- [Pruebe su módulo de DeepRacer cómputo de AWS](#)
- [Apague su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Indicadores LED DeepRacer para vehículos de AWS](#)
- [Piezas de repuesto para DeepRacer dispositivos AWS](#)

## Inspeccione su DeepRacer vehículo de AWS

Al abrir la caja de su DeepRacer vehículo de AWS, encontrará los siguientes componentes y accesorios:



| Componentes   | Comentarios   |
|---|---|
| Bastidor del vehículo [1]                           | Incluye una cámara frontal para capturar las experiencias de conducción del vehículo y el módulo informático para conducción autónoma. Puede ver las imágenes captadas por la cámara como un vídeo en streaming en la consola del dispositivo del vehículo. El bastidor incluye un motor eléctrico con escobilla, un controlador de velocidad electrónico (ESC) y un servomecanismo (servo) |
| Carrocería del vehículo [2]                         | Quitar esto al configurar el vehículo.  |
| Cable micro USB a USB-A [3]                         | Utilice esto para compatibilidad con la funcionalidad <a href="#">USB-OTG</a> .   |
| Batería del computador [4]                          | Úselo para impulsar el módulo de cómputo que ejecuta inferencias en un modelo de aprendizaje DeepRacer reforzado de AWS descargado.   |
| Cable del conector de la batería del computador [5] | Utilice este cable USB-C a USB-C para conectar el módulo informático a la batería. Si tiene una batería Dell, este cable será más largo.  |
| Cable de alimentación [6a]                          | Utilice este cable para conectar el adaptador de corriente a una toma de corriente.   |
| Adaptador de corriente [6b]                         | Utilice este adaptador para cargar la batería del computador y el módulo informático.   |
| Pines (piezas de repuesto) [7]                      | Permiten unir el módulo informático al chasis del vehículo. Son extras.   |
| Batería del vehículo [8]                            | Un paquete de LiPo baterías de 7,4 V para alimentar el motor.   |

| Componentes  | Comentarios   |
|--|---|
| Adaptador de carga de la batería del vehículo [9a] | Utilícelo para cargar la batería del vehículo que suministra energía a la cadena de transmisión del vehículo. |
| Cable de carga de la batería del vehículo [9b]     | Utilícelo para conectar el cargador de batería del vehículo a una toma de corriente.                          |
| Cable de desbloqueo de la batería [10]             | Utilícelo si la batería entra en estado de bloqueo.   |

Para configurar su DeepRacer vehículo de AWS, también debe tener preparados los siguientes elementos:

- Un equipo con un puerto USB y acceso a Internet.
- Una red wifi conectada a Internet.
- Una cuenta AWS.

Ahora, siga las instrucciones que se describen en la [siguiente sección](#) para asegurarse de que la batería del vehículo y el banco de alimentación estén cargados.

## Cargue e instale DeepRacer las baterías de AWS

Su DeepRacer vehículo de AWS tiene dos fuentes de alimentación: la batería del vehículo y el banco de energía del módulo de cómputo.

El banco de alimentación mantiene el módulo informático en funcionamiento. El módulo de cómputo mantiene la conexión Wi-Fi, realiza inferencias con respecto a un DeepRacer modelo de AWS implementado y emite un comando para que el vehículo realice una acción.

La batería del vehículo suministra energía al motor para mover el vehículo. Tiene dos juegos de cables. El juego de dos cables de color rojo y negro se utiliza para conectar al ESC del vehículo y los cables triples azul (o negro), blanco y rojo se conectan al cargador. Para conducir, solo debe estar conectado al vehículo el juego de dos cables.

Una vez que esté completamente cargado, la tensión de la batería disminuirá a medida que las pilas se descargan. Cuando la tensión disminuye, el par disponible también disminuye. Como

consecuencia, la misma configuración de velocidad dará lugar a una velocidad más lenta en la pista. Cuando la batería está completamente descargada, el vehículo deja de moverse. Para conducción autónoma en condiciones normales, la batería suele durar entre 15 y 25 minutos. Para garantizar un comportamiento coherente, se recomienda que cargue la batería después de cada 15 minutos de uso.

Para instalar y cargar la batería del vehículo y el banco de alimentación, siga los pasos que se indican a continuación.

1. Extraiga la carcasa de su DeepRacer vehículo de AWS.
2. Retire las cuatro patillas del bastidor del vehículo. Levante con cuidado el bastidor del vehículo al tiempo que mantiene los cables conectados.
3. Para cargar e instalar la batería del vehículo, haga lo siguiente:
  - a. Para cargar la batería, conecte el conjunto de cable triple desde la batería al cargador para conectar la batería al adaptador de alimentación y, a continuación, conecte el adaptador a una toma de corriente o a un puerto USB si se utiliza un cable USB para cargar la batería.

Para ver una ilustración gráfica de cómo cargar la batería del vehículo mediante el cargador incluido, consulte [the section called “Cómo cargar la batería del módulo motriz del vehículo”](#).

- b. Una vez cargada la batería, conecte el juego de dos cables del cable de la batería del vehículo al conector rojo y negro del vehículo.
  - c. Para asegurar la batería del vehículo, ate la batería bajo el bastidor del vehículo con las bridas incluidas.

Asegúrese de mantener todos los cables dentro del vehículo.

- d. Para comprobar si la batería del vehículo está cargada, haga lo siguiente:
      - i. Deslice el conmutador de alimentación del vehículo para activar el vehículo.
      - ii. Escuche si se producen dos pitidos cortos.

Si no oye los pitidos, el vehículo no se ha cargado. Extraiga la batería del vehículo y repita el paso 1 anterior para volver a cargar la batería.


- iii. Cuando no utilice el vehículo, deslice de nuevo el interruptor de alimentación del vehículo para apagar la batería del vehículo.

4. Para comprobar el nivel de carga del banco de alimentación, haga lo siguiente:

- a. Pulse el botón de encendido situado en el banco de alimentación.
- b. Compruebe las cuatro luces LED junto al botón de encendido para determinar el nivel de carga.

Si los cuatro LED están iluminados, el banco de alimentación está totalmente cargado. Si ninguno de los LED están iluminados, hay que cargar el banco de alimentación.

- c. Para cargar el banco de alimentación, inserte la toma del USB C del adaptador de alimentación al puerto USB C del banco de alimentación. El banco de alimentación tarda un tiempo en cargarse por completo. Cuando esté cargado, repita el Paso 4 para confirmar que el banco de alimentación está completamente cargado.
5. Para instalar el banco de alimentación, haga lo siguiente:
- a. Inserte el banco de alimentación en su soporte con el botón de encendido y puerto USB C orientado hacia la parte posterior del vehículo.
  - b. Utilice la correa para atar el banco de alimentación al bastidor del vehículo de forma segura.

 Note

No conecte el banco de alimentación al módulo informático en este paso.

## Pruebe su módulo de DeepRacer cómputo de AWS

Pruebe el módulo informático para comprobar que puede arrancarse correctamente. Para probar el módulo mediante el uso de una fuente de alimentación externa, siga los pasos que se describen a continuación:

Para probar el módulo informático del vehículo

1. Conecte el módulo informático a una fuente de alimentación. Conecte el cable de alimentación al adaptador de corriente, conecte el cable de alimentación a una toma de corriente e inserte la toma USB C de adaptador de corriente al puerto USB C en el módulo informático.
2. Encienda el módulo informático del vehículo pulsando el botón de encendido situado en el módulo informático.
3. Para verificar el estado del módulo informático, compruebe que las luces LED se muestran como se indica a continuación:

- Azul estático

El módulo informático se inicia, conectado al wifi especificado, y está listo para funcionar.

En este estado, puede iniciar sesión en el módulo informático después de conectarlo a un monitor con un cable HDMI, un ratón y un teclado USB. Para el primer inicio de sesión, utilice `deep_racer` para nombre de usuario y contraseña. A continuación, se le pedirá que restablezca la contraseña para futuros inicios de sesión. Por motivos de seguridad, elija una frase de contraseña segura para la contraseña nueva.

- Rojo intermitente

El módulo informático está en modo de configuración.

- Amarillo estático

El módulo informático se está inicializando.

- Rojo estático

El módulo informático no ha podido conectar a la red wifi.

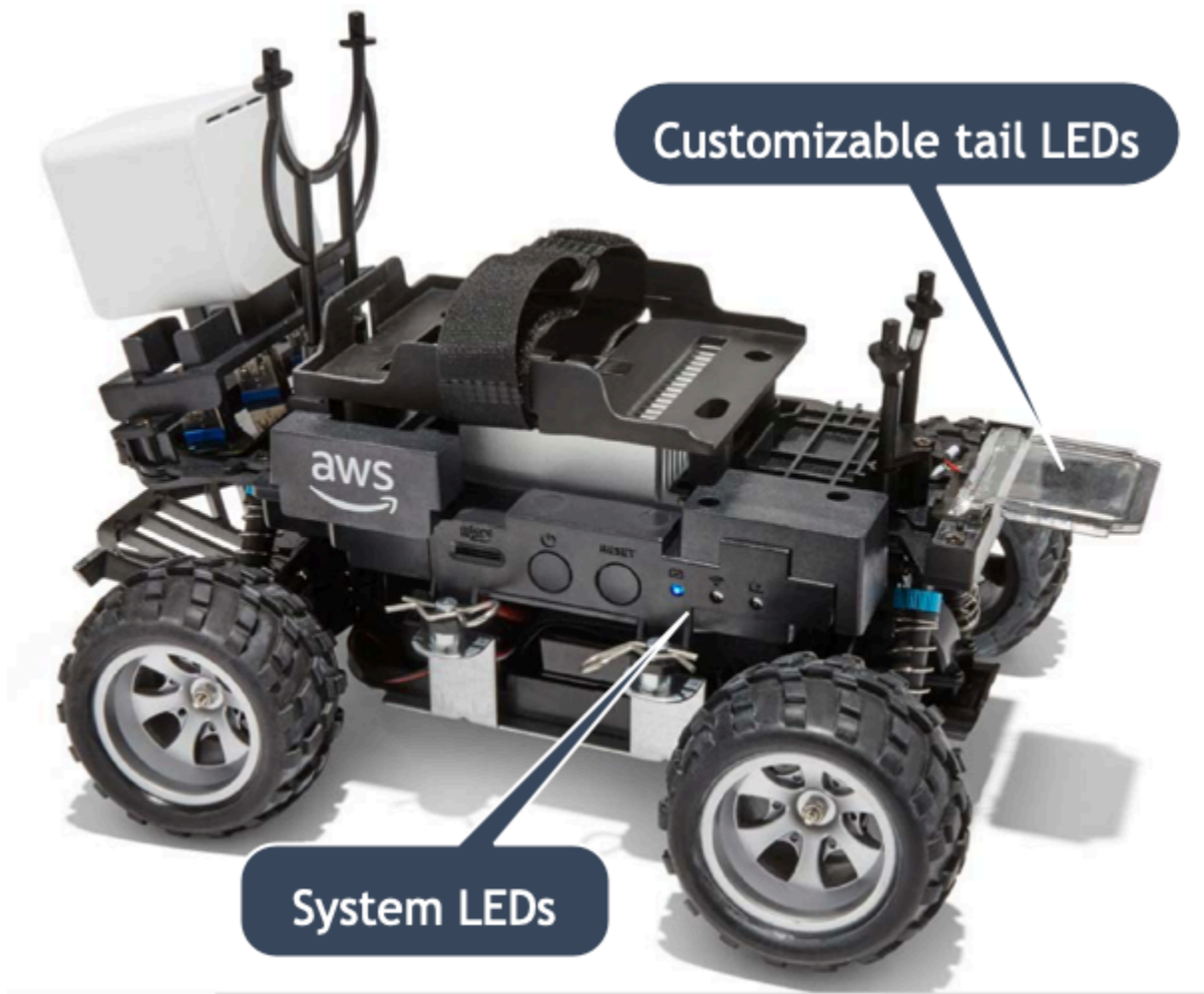
4. Cuando haya terminado la prueba, pulse el botón de encendido situado en el módulo informático para desactivarlo y, a continuación, desenchúfelo de la fuente de alimentación externa.

## Apague su DeepRacer vehículo de AWS

Para apagar el DeepRacer vehículo de AWS, desconéctelo de la fuente de alimentación externa. También puede pulsar el botón de encendido situado en el dispositivo hasta que el indicador de alimentación se apague.

## Indicadores LED DeepRacer para vehículos de AWS

Su DeepRacer vehículo de AWS tiene dos conjuntos de indicadores LED para el estado del vehículo y para la identificación visual personalizable del vehículo, respectivamente.



Los detalles se explican a continuación.

#### Temas

- [Indicadores LED DeepRacer del sistema de vehículos AWS](#)
- [Identificación de DeepRacer vehículos de AWS LEDs](#)

### Indicadores LED DeepRacer del sistema de vehículos AWS

Los indicadores LED del sistema AWS para DeepRacer vehículos se encuentran en el lado izquierdo del chasis del vehículo cuando el vehículo está en la posición delantera frente a usted.

Los tres sistemas LEDs se colocan después del botón RESET. El primer LED (en el lado izquierdo de su campo de visión) indica el estado de la alimentación del sistema. El segundo LED (situado en medio) está reservado para usarse en el futuro. El último LED (derecho) indica el estado de la conexión wifi.

| Tipo de LED  | Color   | Status  |
|--------------|---|---|
| Alimentación | Desactivado                                     | No hay fuente de alimentación.  |
|              | Amarillo intermitente                           | Se está cargando el BIOS y el sistema operativo.                          |
|              | Amarillo fijo                                   | El sistema operativo está cargado.  |
|              | Azul fijo                                       | Hay una aplicación en ejecución.  |
|              | Azul parpadeante                                | Hay una actualización de software en curso.                               |
| Wifi         | Rojo fijo                                       | Se ha producido un error al arrancar el sistema o iniciar una aplicación. |
|              | Desactivado                                     | No hay conexión wifi.   |
|              | Azul parpadeante                                | El vehículo se está conectando a la red wifi.                             |
|              | Rojo fijo durante 2 segundos y después se apaga | Se ha producido un error en la conexión wifi.                             |
|              | Azul fijo                                       | Se ha establecido la conexión wifi.                                       |

## Identificación de DeepRacer vehículos de AWS LEDs

Los DeepRacer vehículos personalizados de AWS LEDs se encuentran en la parte trasera del vehículo. Se utilizan para ayudar a identificar el vehículo en las carreras cuando hay varios vehículos presentes. Puede usar la consola de DeepRacer dispositivos de AWS para [configurarlos en el color compatible](#) que prefiera.

## Piezas de repuesto para DeepRacer dispositivos AWS

### Note

El DeepRacer dispositivo AWS utiliza el chasis de los [WLToys automóviles con control remoto \(RC\) A949 y A979](#). Para ver una lista actualizada de las piezas disponibles para su DeepRacer dispositivo de AWS, visite la [DeepRacer tienda de AWS](#).

### Piezas de repuesto DeepRacer para dispositivos AWS

| Parte  | Name   |
|--|--|
|  | <a href="#">Batería del computador de repuesto</a> |








| Parte  | Name   |
|--|--|
|  | <p><a href="#"><u>Batería del computador de repuesto</u></a></p> |

| Parte  | Name  |
|--|---|
|  | <a href="#"><u>Batería del computador de repuesto</u></a> |



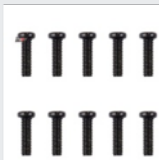
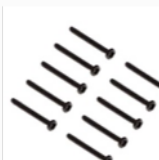
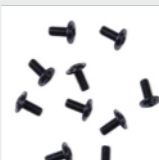
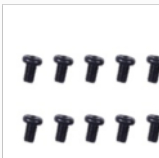
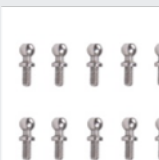


| Parte   | Name   |
|---|--|
|    | <a href="#"><u>Brazo de la suspensión</u></a>      |
|    | <a href="#"><u>Varilla de tracción</u></a>         |
|    | <a href="#"><u>Asiento estilo C</u></a>            |
|   | <a href="#"><u>Eje de transmisión</u></a>          |
|  | Tornillo de cabeza redonda de nivel M2* de 17,5 mm |
|  | <a href="#"><u>Parte inferior del bastidor</u></a> |
|  | <a href="#"><u>Asiento giratorio</u></a>           |





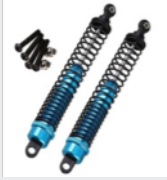

| Parte   | Name   |
|---|--|
|    | Cuadro con suspensión trasera                      |
|    | Juego de combinadores hexagonales de metal         |
|    | <a href="#">Caja de cambios</a>                    |
|   | <a href="#">Carcasa de la caja del diferencial</a> |
|  | <a href="#">Taza del diferencial</a>               |
|  | Protección delantera trasera                       |
|  | <a href="#">Asiento con servo</a>                  |

| Parte   | Name                                       |
|---|--|
|    | <a href="#">Eje de conducción central</a>  |
|    | Cuadro de choque                           |
|    | Brazo con servo                            |
|   | <a href="#">Mecanismo diferencial</a>      |
|  | <a href="#">Engranaje reductor</a>         |
|  | <a href="#">Soporte del motor</a>          |
|  | <a href="#">Motor de dirección de 17 g</a> |

| Parte   | Name   |
|---|--|
|    | <a href="#">Junta de tuerca para motor fija</a>        |
|    | <a href="#">Motor 390</a>                              |
|    | Conector hexagonal de 4 x 8 x 3 mm                     |
|   | Conector hexagonal de 4 x 8 x 3,5 mm                   |
|  | <a href="#">Rodamiento de bolas de 7 x 11 x 3 mm</a>   |
|  | <a href="#">Rodamiento de bolas de 8 x 12 x 3,5 mm</a> |
|  | Placa disco eje central                                |

| Parte   | Name  |
|---|---|
|    | Tornillo de rosca de 2,6 x 6 mm                 |
|    | Tornillo de rosca de 2 x 7 mm                   |
|    | Tornillo de rosca de 2,5 x 8 mm                 |
|   | <a href="#">Tornillo de rosca de 2 x 16 mm</a>  |
|  | Tornillo de rosca de 2,5 x 6 x 6 mm             |
|  | <a href="#">Tornillo de rosca de M3 x 5 mm</a>  |
|  | <a href="#">Husillo de bolas de 10,8 x 4 mm</a> |

| Parte   | Name  |
|---|---|
|    | <a href="#">Tornillo de rosca de 2 x 6 mm</a> |
|    | Tornillo de rosca de 2 x 9,5 mm               |
|    | <a href="#">Contratuerca M3</a>               |
|   | <a href="#">Bisagra de eje central</a>        |
|  | Eje motor                                     |
|  | <a href="#">Clip del brazo oscilante</a>      |
|  | Tornillo de rosca de 2 x 29 KM                |

| Parte   | Name   |
|---|--|
|    | <a href="#">Clip</a>                                   |
|    | <a href="#">Amortiguador delantero</a>                 |
|    | <a href="#">Cargador</a>                               |
|   | <a href="#">Engranaje metálico del piñón del motor</a> |
|  | <a href="#">Amortiguador trasero</a>                   |
|  | <a href="#">ESC</a>                                    |

## Elija una red Wi-Fi para su DeepRacer vehículo de AWS

La primera vez que abra su DeepRacer vehículo de AWS, deberá configurarlo para que se conecte a una red Wi-Fi. Complete esta configuración para obtener la actualización de software del vehículo y la dirección IP para poder acceder a la consola del dispositivo del vehículo.

En esta sección se detallan los pasos para la realización de las siguientes tareas:

- Conecte su equipo portátil o de sobremesa a su vehículo.
- Configure la conexión wifi del vehículo.
- Actualice el software del vehículo.
- Obtenga la dirección IP del vehículo.
- Realice una prueba de conducción.

Utilice un portátil o un equipo de sobremesa para realizar las tareas de configuración. Nos referiremos a este equipo de configuración como su equipo, para evitar posibles confusiones con el módulo informático del vehículo, que está ejecutando el sistema operativo Ubuntu.

Después de la configuración inicial de la conexión wifi, puede seguir las mismas instrucciones para elegir otra red wifi.

### Note

AWS DeepRacer no admite redes Wi-Fi que requieran una verificación de [captcha](#) activa para iniciar sesión.

### Temas

- [Prepárese para configurar la conexión Wi-Fi para su DeepRacer vehículo de AWS](#)
- [Configure la conexión Wi-Fi y actualice el software de su DeepRacer vehículo de AWS](#)

## Prepárese para configurar la conexión Wi-Fi para su DeepRacer vehículo de AWS

Para configurar la conexión Wi-Fi de su vehículo, conecte un ordenador portátil o de sobremesa al módulo informático del vehículo mediante el cable USB-to-USB C incluido.

Para conectar su equipo al módulo informático del vehículo, siga los pasos que se indican a continuación.

1. Asegúrese de que su ordenador esté desconectado de la red wifi antes de conectar el dispositivo.
2. Inserta el extremo USB del cable USB-to-USB C en el puerto USB del ordenador.
3. Inserte el extremo del USB C del cable en el puerto USB D de su vehículo.

Ya está preparado para continuar con la configuración de la conexión wifi del vehículo.

## Configure la conexión Wi-Fi y actualice el software de su DeepRacer vehículo de AWS

Antes de seguir los pasos que se indican a continuación para configurar la conexión wifi, asegúrese de que completa los pasos que se describen en [the section called “ Preparación para configurar la conexión wifi ”](#).

1. Observe la parte inferior de su vehículo y tome nota de la contraseña impresa bajo Nombre de host. La necesitará para iniciar sesión en la consola de control del dispositivo para realizar la configuración.
2. En su equipo, vaya a `https://deepracer.aws` para lanzar la consola de control del dispositivo de su vehículo.
3. Cuando vea un mensaje en el que se indique que la conexión no es segura o privada, realice una de las siguientes operaciones.
  - a. En Chrome, selecciona Avanzado y, a continuación, selecciona Proceder a **<device\_console\_ip\_address>** (no seguro).
  - b. En Safari, elija Detalles, siga el enlace visite este sitio web y elija Visite sitios web. Si se le pide la contraseña para actualizar la configuración de confianza del certificado, escriba la contraseña y haga clic en Actualizar contraseña.
  - c. En Opera, elija Continuar de todos modos cuando se le advierta que el certificado no es válido.
  - d. En Edge, elija Detalles y haga clic en Acceder a la página web (no recomendado).
  - e. En Firefox, elija Avanzado, seleccione Agregar excepción y, a continuación, Confirmar excepción de seguridad.

4. En Desbloquear su DeepRacer vehículo de AWS, introduzca la contraseña indicada en el paso 1 y, a continuación, seleccione Acceder al vehículo.
5. En el panel Conecte el vehículo a la red wifi, elija el nombre de la red wifi en el menú desplegable Nombre de la red wifi (SSID), escriba la contraseña de su red wifi bajo Contraseña wifi y seleccione Conectar.
6. Espere hasta que el estado de conexión wifi cambie de Conexión a la red wifi a Conectado. A continuación, elija Siguiente.
7. En el panel Actualización de software, si es necesario realizar una actualización de software, encienda el módulo informático del vehículo con el cable de alimentación incluido y el adaptador de corriente y, a continuación, elija Instalar actualización de software.

Proporcionar energía al vehículo con una fuente de energía externa ayuda a evitar la interrupción de la actualización de software si el banco de alimentación del módulo informático se descarga.

8. Espere hasta que el estado de la actualización de software cambie de Instalación de actualización de software a Actualización de software instalada correctamente.
9. Tenga en cuenta la dirección IP que se muestra bajo Detalles de la red wifi. La necesitará para abrir la consola de control del dispositivo del vehículo después de la configuración inicial y cualquier modificación posterior de la configuración de la red wifi.

## Inicie la consola del dispositivo del DeepRacer vehículo AWS

Después de configurar la conexión wifi del vehículo y de instalar las actualizaciones de software necesarias, debe abrir la consola del dispositivo para verificar si la conexión de red del vehículo funciona. Posteriormente, puede lanzar la consola del dispositivo para inspeccionar, calibrar y administrar el resto de ajustes del vehículo. Para realizar este proceso, es necesario iniciar sesión en la consola del dispositivo del vehículo utilizando la dirección IP del vehículo.

La consola de control del dispositivo se aloja en el vehículo y se obtiene acceso a ella con la dirección IP que obtuvo al final de la sección de [configuración de wifi](#).

Para acceder a la consola del dispositivo de su DeepRacer vehículo de AWS a través de la conexión Wi-Fi

1. Para obtener acceso a la consola del dispositivo de su vehículo, abra un navegador web en el equipo, tableta o un teléfono inteligente y escriba la dirección IP del vehículo en la barra de direcciones.

Puede obtener esta dirección IP al [configurar la conexión wifi del vehículo](#). Con fines ilustrativos, utilizamos 10.92.206.61 como ejemplo.

Si se muestra un cuadro de advertencia que indica que la conexión no es segura o privada, haga caso omiso al mensaje y continúe para conectarse a la consola del dispositivo.

2. En Desbloquear su DeepRacer vehículo de AWS, escriba la contraseña de la consola del dispositivo en Contraseña y, a continuación, seleccione Acceder al vehículo.




## Unlock your AWS DeepRacer vehicle

The default AWS DeepRacer password can be found printed on the bottom of your vehicle.

Password

Access vehicle

[Forgot password](#) 

Puede encontrar la contraseña predeterminada impresa en la parte inferior del vehículo (bajo Host Name (Nombre de host)).

3. Cuando haya iniciado sesión correctamente, verá la página de inicio de la consola del dispositivo, tal y como se indica a continuación.

Ya está listo para calibrar y operar el vehículo. Si es la primera vez que opera el vehículo, inicie la [calibración del vehículo](#) ahora.

## Calibre su vehículo de AWS DeepRacer

Para lograr el mejor rendimiento, es esencial que calibre algunas partes físicas de su DeepRacer vehículo de AWS. Si utiliza un vehículo no calibrado, puede añadir incertidumbre al probar su modelo. Si las prestaciones del vehículo no son óptimas, es posible que se vea tentado a adaptar únicamente el código del modelo de aprendizaje profundo. Sin embargo, no podrá mejorar el desempeño del vehículo si la causa es mecánica. Ajuste los mecanismos mediante la calibración.

Para calibrar su DeepRacer vehículo de AWS, defina el rango del [ciclo](#) de trabajo para el sistema de control electrónico (ECS) y su servomecanismo (servo) del vehículo, respectivamente. Tanto el servo como el ECS aceptan las señales de la [modulación por ancho de pulsos \(PWM\)](#) como entrada de control del módulo de cómputo del vehículo. El módulo de cómputo ajusta tanto la velocidad como el ángulo de giro del vehículo cambiando los ciclos de trabajo de las señales de la PWM.

La velocidad máxima y ángulo de giro definen la extensión del espacio de acción. Puede especificar la velocidad máxima y el ángulo de giro máximo durante el entrenamiento en la simulación. Al implementar el modelo entrenado en su DeepRacer vehículo de AWS para conducir en una pista real, la velocidad máxima y el ángulo de dirección del vehículo deben calibrarse para que coincidan con los utilizados en el entrenamiento de simulación.

Para asegurarse de que las experiencias en el mundo real coincidan con las experiencias simuladas, debe calibrar el vehículo para que los valores de velocidad máxima y ángulo de giro máximo coincidan en la simulación y en el mundo real. En general, hay dos formas de calibrar:

- Definir el espacio de acción en el entrenamiento y calibrar el vehículo físico para que coincida con la configuración.
- Medir el desempeño real del vehículo y cambiar la configuración del espacio de acción en la simulación.

Un modelo sólido puede gestionar determinadas diferencias entre la simulación y el mundo real. Sin embargo, debería probar ambos enfoques e iterar para lograr los mejores resultados.

Antes de comenzar con la calibración, active el módulo de cómputo. Cuando esté activo y el LED muestre un color azul sólido, encienda la batería del vehículo. Después de oír dos pitidos cortos y uno largo, ya podrá empezar con la calibración.

Para calibrar su DeepRacer vehículo de AWS para que coincida con la configuración de entrenamiento:

1. Siga [estas instrucciones](#) para acceder a su vehículo y abra la consola de control del dispositivo.
2. Seleccione Calibración en el panel de navegación principal.

**Calibration**

Calibrate your vehicle to improve its accuracy, reliability and driving behaviors. [Learn more](#)

| Steering |                             |                              | Calibrate |
|----------|-----------------------------|------------------------------|-----------|
| Center   | Maximum left steering angle | Maximum right steering angle |           |
| -2       | 22                          | -19                          |           |

| Speed   |                       |                        | Calibrate |
|---------|-----------------------|------------------------|-----------|
| Stopped | Maximum forward speed | Maximum backward speed |           |
| -3      | 36                    | -42                    |           |

3. En la página Calibración, seleccione Calibrar en Dirección y luego siga los pasos que se indican a continuación para calibrar los ángulos de giro del vehículo.
  - a. Ponga el vehículo en el suelo u otra superficie dura donde pueda ver las ruedas durante la calibración de la dirección. Elija Siguiente.

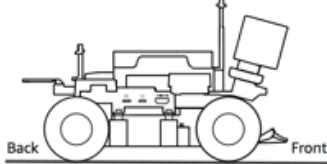
Calibration > Calibrate steering angle

Step 1  
Set your vehicle on the ground

### Calibrate steering angle

**Set vehicle on the ground**

Place your vehicle on the ground or other hard surface within eyesight. You must be able to see the wheels during steering calibration.



Cancel **Next**

Al dirigir un vehículo por una pista, se requieren unos ángulos de giro mucho más estrechos que al girar las ruedas en el aire. Para medir los ángulos de giro reales de las ruedas, es importante que coloque el vehículo sobre la superficie de la pista.

- b. En Dirección central, mueva gradualmente el control deslizante o pulse sobre la flecha hacia la izquierda o la derecha hasta llegar a la posición en la que al menos una de las ruedas delanteras esté alineada con la rueda trasera del mismo lado. Elija Siguiente.

Calibration > Calibrate steering angle

Step 1  
Set your vehicle on the ground

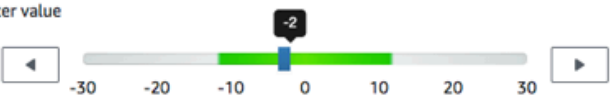
Step 2  
Calibrate center

### Calibrate steering angle

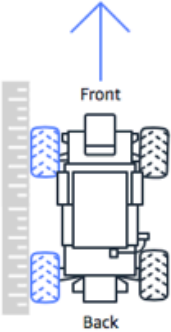
**Center steering**

Increase or decrease the **Center value** to center your vehicle. It is centered when any of the wheels points forward. Use a ruler or straight edge to ensure it is aligned with the rear wheel.

Center value



ⓘ The front wheels may not be perfectly aligned to each other -- it is important for one front wheel to be facing forward. DeepRacer uses Ackermann steering.



Cancel Previous **Next**

AWS DeepRacer utiliza la [dirección de las ruedas delanteras de Ackermann](#) para girar las ruedas dentro y fuera de una curva. Esto significa que las ruedas delanteras izquierda y derecha, por lo general, giran en ángulos diferentes. En AWS DeepRacer, la calibración se realiza en el valor central. Por lo tanto, debe ajustar las ruedas del lado elegido para que queden alineadas formando una línea recta.

### Note

Asegúrese de [calibrar bien su DeepRacer vehículo de AWS](#) para que pueda mantener la dirección central lo más recta posible. Puede probar esto de forma manual empujando el vehículo para comprobar si va en línea recta.

- c. En Giro máximo a la izquierda, mueva gradualmente el control deslizante hacia la izquierda o pulse sobre la flecha hacia la izquierda hasta que las ruedas delanteras del vehículo dejen de girar hacia la izquierda. Oirá un ruido amortiguado. Si oye un ruido fuerte, habrá ido demasiado lejos. La posición se corresponde con el ángulo de giro máximo hacia la izquierda. Si ha limitado su ángulo de giro en el espacio de acción simulado, indique el valor correspondiente aquí. Elija Siguiente.

Calibration > Calibrate steering angle

Step 1  
Set your vehicle on the ground

Step 2  
Calibrate center

Step 3  
Calibrate maximum left steering

Step 4  
Calibrate maximum right steering

### Calibrate steering angle

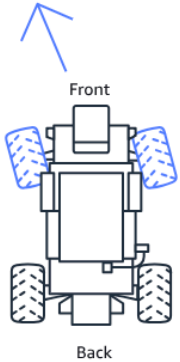
**Maximum left steering**

Increase the Value to turn the front wheels to the left until they stop turning.

Value

50 40 30 20 10 0 -10

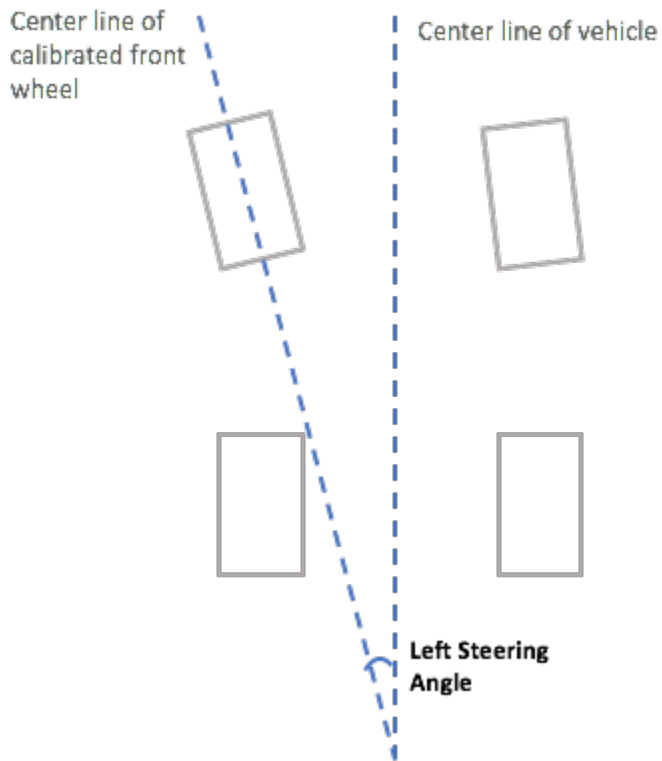
Estimated angle: 26-32°



Cancel Previous Next

Para medir el ángulo de giro máximo real hacia la izquierda, dibuje una línea central para el vehículo, marque los dos extremos de la rueda delantera seleccionada para la calibración y dibuje la línea central de dicha rueda delantera hasta que se cruce con la línea central del vehículo. Utilice un transportador para medir el ángulo. Consulte la imagen que sigue.

Si desea que el ángulo real coincida con el del entrenamiento, puede establecer el mismo valor en el espacio de acción en su próximo trabajo de entrenamiento.



- d. En Giro máximo a la derecha, mueva gradualmente el control deslizante hacia la derecha hasta que las ruedas delanteras elegidas dejen de girar hacia la derecha. Oirá un ruido amortiguado. Si oye un ruido fuerte, habrá ido demasiado lejos. La posición se corresponde con el ángulo de giro máximo hacia la derecha. Si ha limitado su ángulo de giro en el espacio de acción simulado, indique el valor correspondiente aquí. Seleccione Listo.

Calibration > Calibrate steering angle

Step 1  
Set your vehicle on the ground

Step 2  
Calibrate center

Step 3  
Calibrate maximum left steering

Step 4  
Calibrate maximum right steering

## Calibrate steering angle

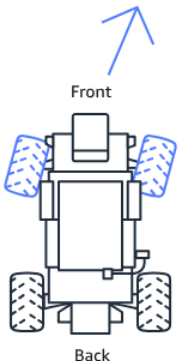
### Maximum right steering

Decrease the **Value** to turn the front wheels to the right until they stop turning.

Value

10 0 -10 -20 -30 -40 -50

Estimated angle: 26-32°



Front

Back

Cancel Previous Done

Para medir el ángulo de giro máximo real hacia la derecha, siga los pasos que son similares a los utilizados para medir el ángulo de giro máximo hacia la izquierda.

Con esto finaliza la calibración de la dirección de su DeepRacer vehículo de AWS.

4. Para calibrar la velocidad máxima del vehículo, en la página Calibración, seleccione Calibrar en Velocidad y siga los siguientes pasos.
  - a. Levante el vehículo para que las ruedas puedan girar libremente. Elija Siguiente en la consola de control del dispositivo.

Calibration > Calibrate speed

Step 1  
Raise your vehicle

Step 2  
Calibrate stopped speed

Step 3  
Set forward direction

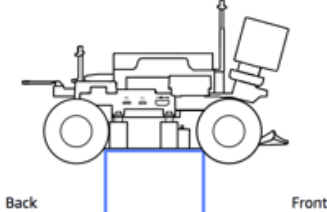
Step 4  
Calibrate maximum forward speed

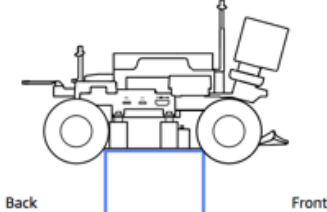
Step 5  
Calibrate maximum backward speed

## Calibrate speed

### Raise vehicle

Raise your vehicle to keep wheels from touching the ground and to key them moving freely.

 **Wheels spin at high speeds**  
Raise your vehicle on a stable surface when calibrating speed



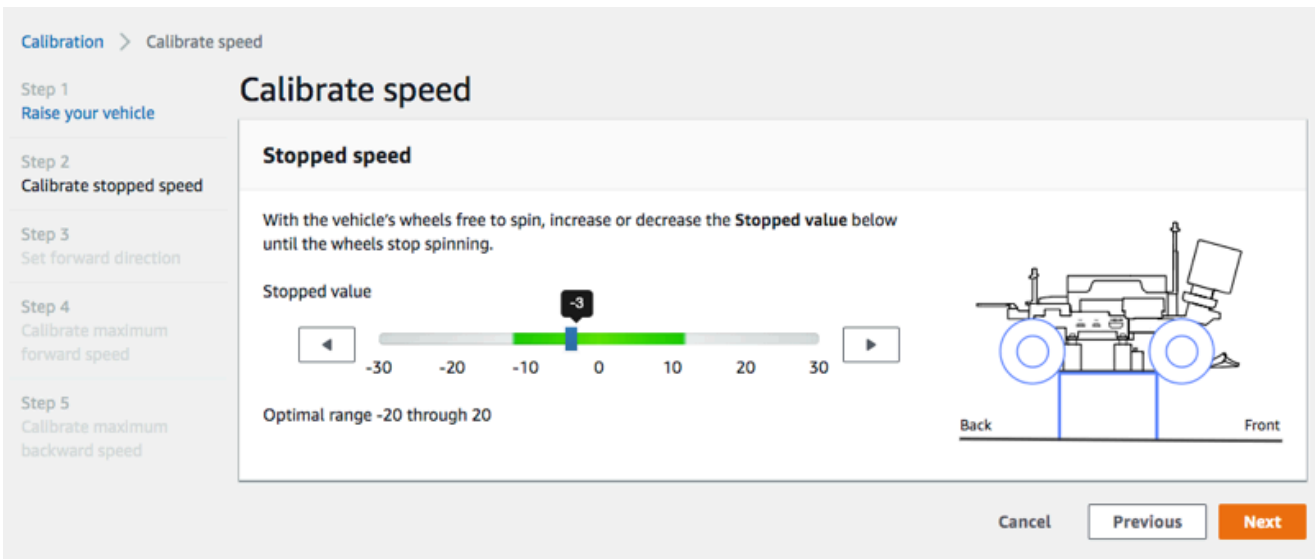
Back Front

Cancel Next

### Note

Si la velocidad del vehículo es demasiado alta, puede ir demasiado rápido durante la calibración y provocar daños en el entorno, en el vehículo o a la gente que esté presente. Debe aumentar la velocidad del vehículo, tal como se indica aquí, pero no debe sujetarlo con las manos.

- b. Para calibrar la velocidad de parada, pulse sobre la flecha hacia la izquierda o la derecha para modificar gradualmente el Valor de parada bajo Velocidad de parada en la consola de control del dispositivo hasta que las ruedas dejen de rodar. Elija Siguiente.



Calibration > Calibrate speed

Step 1  
Raise your vehicle

Step 2  
Calibrate stopped speed

Step 3  
Set forward direction

Step 4  
Calibrate maximum forward speed

Step 5  
Calibrate maximum backward speed

### Calibrate speed

#### Stopped speed

With the vehicle's wheels free to spin, increase or decrease the **Stopped** value below until the wheels stop spinning.

Stopped value

Optimal range -20 through 20

Back Front

Cancel Previous Next

### Note

Al pulsar sobre el Valor de parada más hacia la izquierda o hacia la derecha del valor empezará a oír un ruido que significa que las ruedas empezarán a girar. El punto de aceleración cero ideal es el punto medio entre los dos valores. Por ejemplo, si empieza a oír un ruido con el valor 16 a la izquierda y -4 a la derecha, el valor de parada óptimo debería ser 10.

- c. Para establecer la dirección hacia delante del vehículo, colóquelo tal y como se muestra en la pantalla y la imagen y, a continuación, pulse sobre la flecha hacia la izquierda o la derecha para hacer girar las ruedas. Si las ruedas giran en el sentido de las agujas del reloj, se habrá establecido la dirección hacia delante. De lo contrario, mueva el control deslizante Invertir dirección. Elija Siguiente.

Calibration > Calibrate speed

Step 1  
Raise your vehicle

Step 2  
Calibrate stopped speed

Step 3  
Set forward direction

Step 4  
Calibrate maximum forward speed

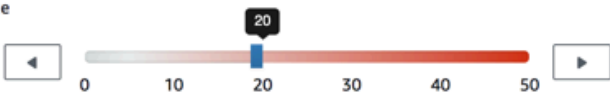
Step 5  
Calibrate maximum backward speed

## Calibrate Speed

### Set forward direction

Point the vehicle's front to the right as shown in the diagram. Push the left or right arrow to make the wheels turn. The vehicle will drive forward if the wheels turns clock-wise.

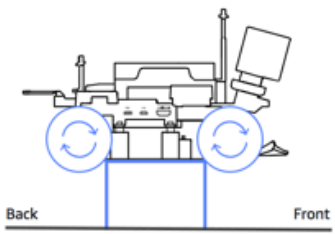
Value



0 10 20 30 40 50

**⚠ If the wheels turn counter clock-wise, toggle on Reverse direction.**

Reverse direction



Back Front

Cancel Previous Next

**Note**

Es posible que los vehículos distribuidos en AWS re:Invent 2018 tengan la dirección de avance invertida. En ese caso, mueva el control deslizante Invertir dirección.

- d. Para calibrar la velocidad máxima hacia delante, en Velocidad máxima hacia delante, mueva el control deslizante suavemente hacia la izquierda o la derecha para ajustar el número del Valor de la velocidad máxima hacia delante gradualmente hasta alcanzar un valor positivo de Velocidad estimada que sea igual o similar a la velocidad máxima indicada en la simulación. Elija Siguiente.

Calibration > Calibrate speed

Step 1  
Raise your vehicle

Step 2  
Calibrate stopped speed

Step 3  
Set forward direction

Step 4  
Calibrate maximum forward speed

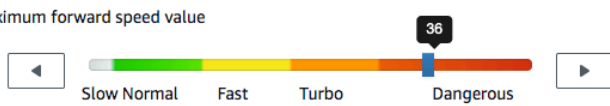
Step 5  
Calibrate maximum backward speed

## Calibrate speed

### Maximum forward speed

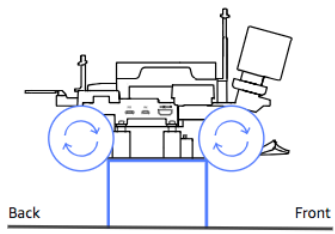
Move the slider to set the maximum forward speed on the vehicle so that the **Estimated speed** value matches, precisely or approximately, the value specified in training the model that is or will be loaded to the vehicle's inference engine.

Maximum forward speed value



Slow Normal Fast Turbo Dangerous

Estimated speed:  
1.6 - 2.1 meters/second



Back Front

Cancel Previous Next

### Note

La velocidad máxima real de su vehículo dependerá de la fricción de la superficie de la pista, así como del nivel de carga de la batería del vehículo. Para que sea flexible, puede configurar el límite de aceleración del vehículo entre un 20 y un 30 % superior a la velocidad máxima especificada para el entrenamiento durante la simulación. En términos generales, el valor de velocidad máxima debería estar dentro del área verde. Encima, es probable que el vehículo vaya demasiado rápido por lo que se puede romper. Además, el espacio de acción para el entrenamiento no admite una velocidad máxima de más de 2 m/s.

- e. Para calibrar la velocidad máxima marcha atrás Velocidad máxima marcha atrás, mueva el control deslizante suavemente hacia la izquierda o la derecha para ajustar el número del Valor de la velocidad máxima marcha atrás gradualmente hasta alcanzar un valor negativo de EVelocidad estimada que sea igual o similar a la velocidad máxima indicada en la simulación. Seleccione Listo.

The screenshot shows the 'Calibrate speed' interface in the AWS DeepRacer console. The page title is 'Calibrate speed' and the breadcrumb is 'Calibration > Calibrate speed'. On the left, there is a sidebar with five steps: Step 1 (Raise your vehicle), Step 2 (Calibrate stopped speed), Step 3 (Set forward direction), Step 4 (Calibrate maximum forward speed), and Step 5 (Calibrate maximum backward speed). The main content area is titled 'Calibrate speed' and has a sub-heading 'Maximum backward speed'. Below this, there is a text instruction: 'Move the slider to set the maximum backward speed on the vehicle so that the Estimated speed value matches, precisely or approximately, the value specified in training the model that is or will be loaded to the vehicle's inference engine.' A slider is shown with a value of -42. The slider has five segments: Dangerous (red), Turbo (orange), Fast (yellow), Normal (green), and Slow (grey). Below the slider, the 'Estimated speed' is shown as '1.6 - 2.1 meters/second'. To the right of the slider is a diagram of a vehicle with arrows indicating rotation. At the bottom right, there are three buttons: 'Cancel', 'Previous', and 'Done'.

### Note

El DeepRacer vehículo de AWS no utiliza la velocidad de retroceso en el modo de conducción autónoma. Puede establecer la velocidad marcha atrás en cualquier valor con el que pueda controlar cómodamente el modo de conducción manual del vehículo.

Con esto concluye la calibración de la velocidad máxima de su DeepRacer vehículo de AWS.

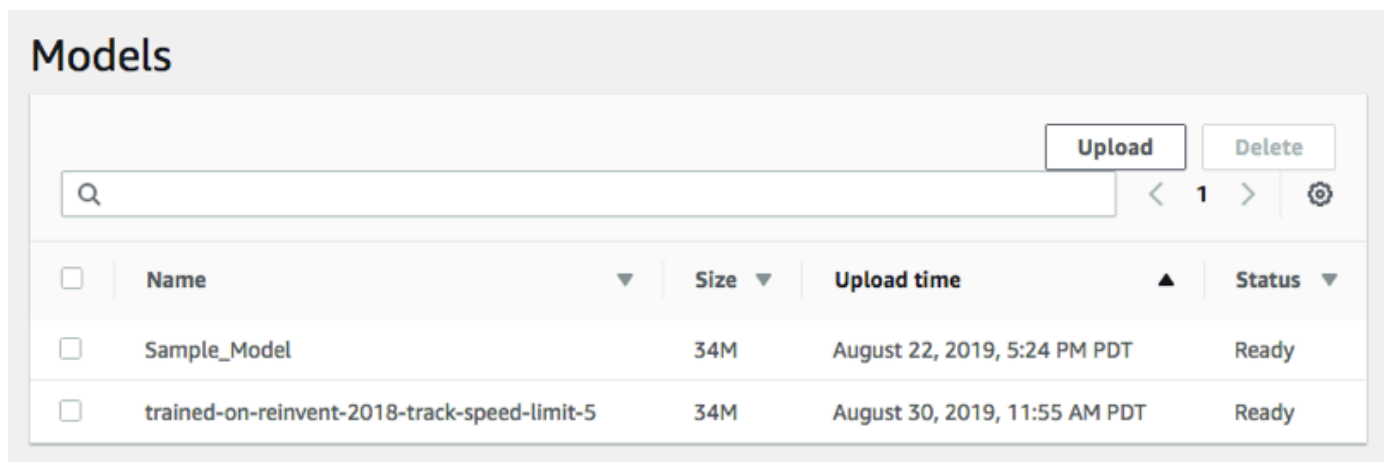
## Cargue un modelo a su DeepRacer vehículo de AWS

Para iniciar la conducción autónoma de su DeepRacer vehículo de AWS, debe haber cargado al menos un DeepRacer modelo de AWS en su DeepRacer vehículo de AWS.

Para cargar un modelo, tiene que haber [entrenado y evaluado el modelo](#). Puede entrenar el modelo mediante la DeepRacer consola de AWS. Después de eso, tiene que descargar artefactos de modelos de su almacenamiento de Amazon S3 a una unidad (local o red) a la que pueda acceder desde su equipo.

Para cargar un modelo entrenado a su vehículo

1. Elija Modelos desde el panel de navegación principal de la consola del dispositivo.



2. En la página Modelos, elija Cargar por encima de la lista Modelos.
3. En el selector de archivos, vaya a la unidad o recurso compartido donde ha descargado los artefactos del modelo y elija el archivo de modelo comprimido (de la extensión \*.tar.gz) que desea cargar.

Solo se añadirá a la lista Modelos un modelo cargado correctamente, que está disponible para que pueda cargarlo en el motor de inferencia del vehículo en el modo de conducción autónoma. Para ver instrucciones sobre cómo cargar un modelo en el motor de inferencia del vehículo, consulte [Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS de forma autónoma](#).

# Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS

Tras [configurar su DeepRacer vehículo de AWS](#), puede empezar a conducirlo manualmente o dejar que conduzca de forma autónoma mediante la consola del dispositivo del vehículo.

Para la conducción autónoma, debe haber entrenado un DeepRacer modelo de AWS e implementar los artefactos del modelo entrenado en el vehículo. En el modo de carreras autónomas, el modelo que ejecuta el motor de inferencia controla las direcciones y la velocidad del vehículo. Sin un modelo entrenado descargado en el vehículo, puede utilizar la consola de dispositivo del vehículo para conducir el vehículo manualmente.

Muchos factores afectan al rendimiento del vehículo en conducción autónoma. Incluyen el modelo entrenado, la calibración del vehículo, las condiciones de la pista, como fricciones de la superficie, contrastes de color y reflejos de luz, etc. Para que su vehículo logre un rendimiento óptimo, debe asegurarse de que la transferencia de modelo desde la simulación al mundo real es igual de precisa, relevante y significativa. Para obtener más información, consulte [the section called “Optimización del entrenamiento de modelos reales”](#).

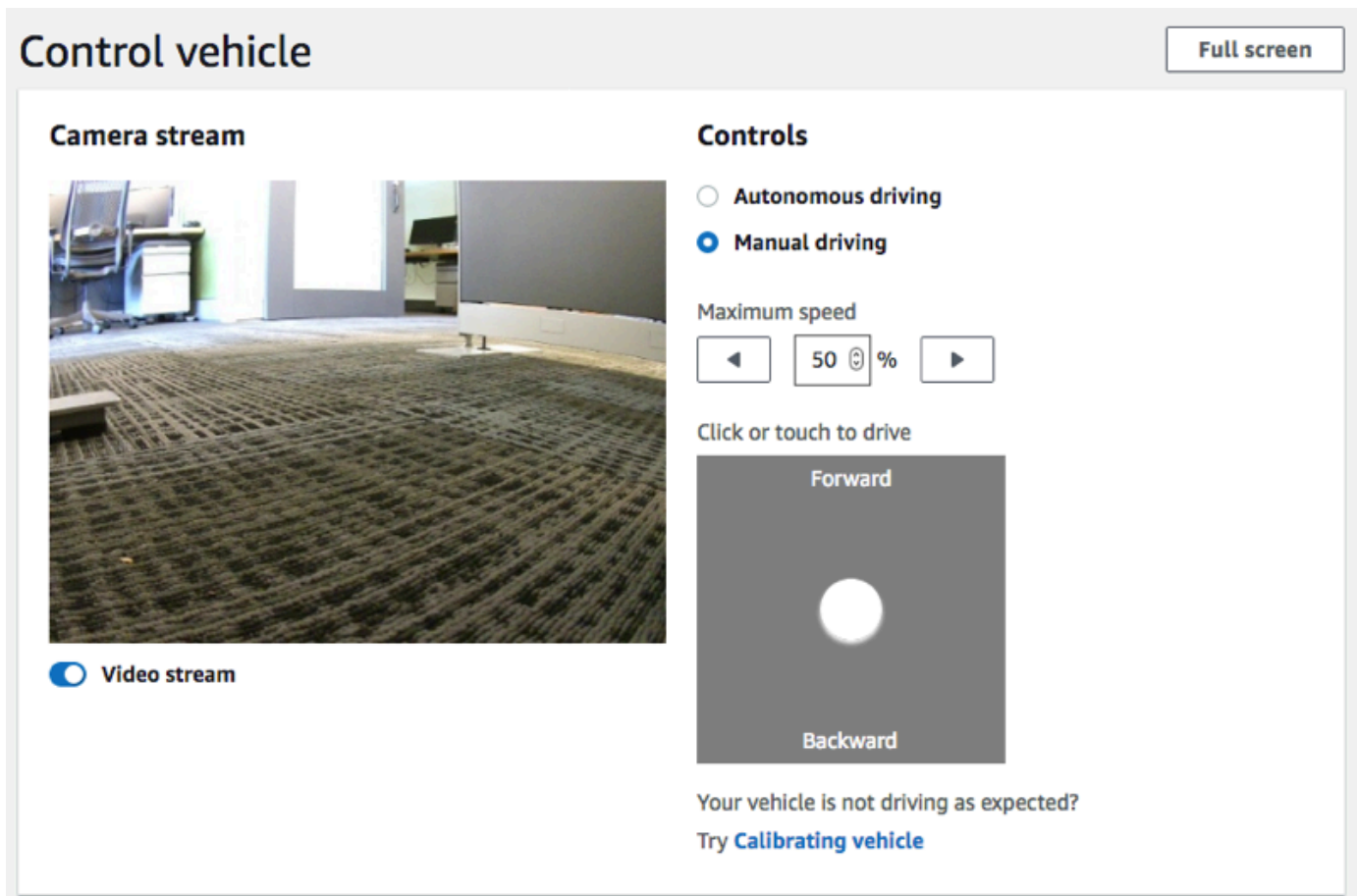
## Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS manualmente

Si no ha entrenado ningún modelo o no ha implementado ningún modelo entrenado en su DeepRacer vehículo de AWS, no puede permitir que se conduzca solo. Pero puede conducirlo manualmente.

Para conducir un DeepRacer vehículo de AWS manualmente, siga los pasos que se indican a continuación.

Para conducir su DeepRacer vehículo de AWS manualmente

1. Con su DeepRacer vehículo de AWS conectado a la red Wi-Fi, siga [las instrucciones](#) para iniciar sesión en la consola de control del dispositivo del vehículo.
2. En la página Control del vehículo, seleccione Conducción manual bajo Controles.



3. Bajo Haga clic o toque para conducir, haga clic o toque una posición dentro de la almohadilla de conducción para conducir el vehículo. Las imágenes capturadas desde la cámara frontal del vehículo se muestran en el reproductor de vídeo bajo Transmisión de cámara.
4. Para activar o desactivar la transmisión de vídeo en la consola del dispositivo mientras conduce el vehículo, active la opción Transmisión de vídeo en la pantalla Transmisión de cámara.
5. Repita desde el Paso 3 para conducir el vehículo a diferentes ubicaciones.

## Conduzca su DeepRacer vehículo de AWS de forma autónoma

Para iniciar la conducción autónoma coloque el vehículo en una pista física y realice los siguientes pasos:

Para conducir su DeepRacer vehículo de AWS de forma autónoma

1. Siga [las instrucciones](#) para iniciar sesión en la consola de dispositivo del vehículo y, a continuación, haga lo siguiente para conducción autónoma:
2. En la página Control del vehículo, seleccione Conducción autónoma bajo Controles.

## Controls

**Autonomous driving**

**Manual driving**

Select a model

Select a model ▼

Maximum speed

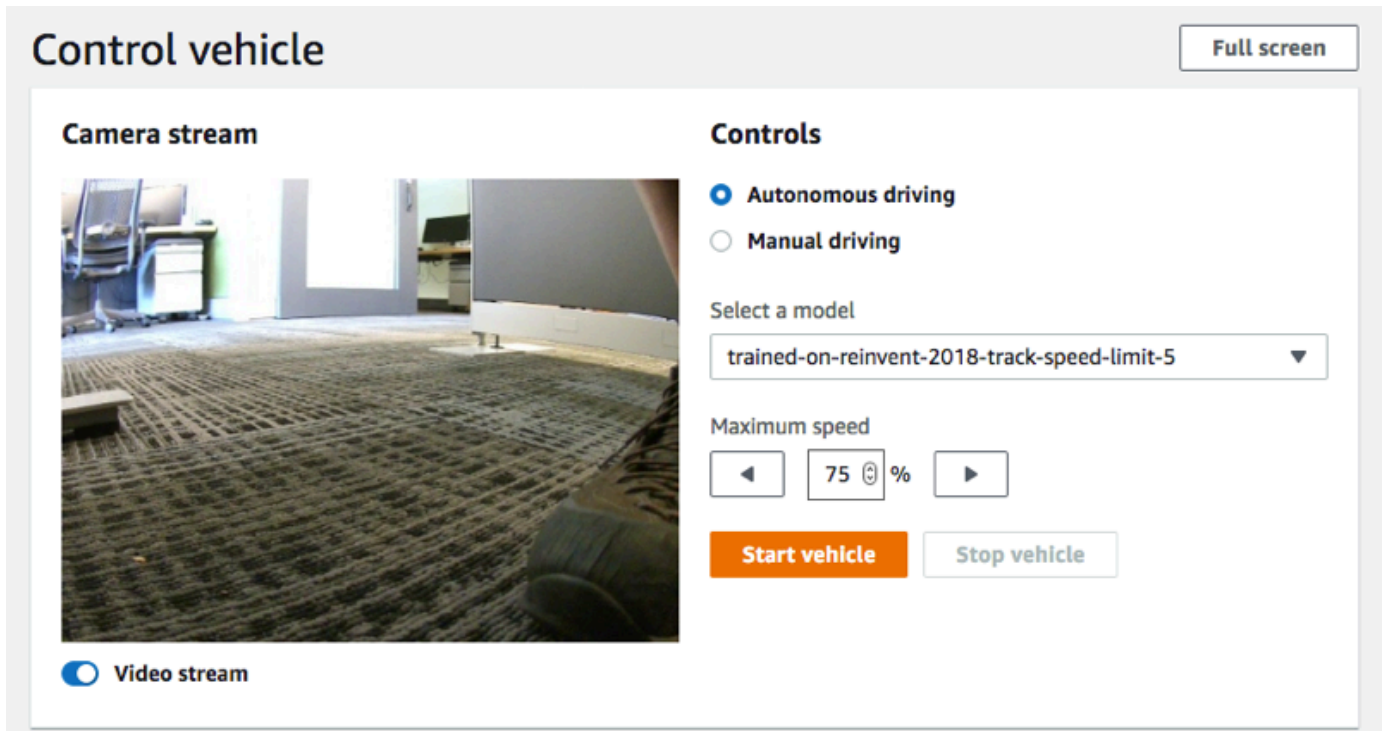
◀ 0 % ▶

Start vehicle

Stop vehicle

3. En la lista desplegable Seleccionar un model, elija un modelo cargado. A continuación, elija Cargar modelo. Esto iniciará la carga del modelo en el motor de inferencia. El proceso tarda alrededor de 10 segundos en completarse.
4. Ajuste el ajuste Velocidad máxima del vehículo en un porcentaje de la velocidad máxima utilizada al entrenar el modelo.

Algunos factores, como por ejemplo la fricción de la superficie real, puede reducir la velocidad máxima del vehículo con respecto a la velocidad máxima utilizada en el entrenamiento. Tendrá que experimentar para encontrar la configuración óptima.



5. Elija Arrancar vehículo para configurar el vehículo para la conducción autónoma.
6. Para activar o desactivar la transmisión de vídeo en la consola del dispositivo mientras conduce el vehículo, active la opción Transmisión de vídeo en la pantalla Transmisión de cámara.
7. Vea cómo conduce el vehículo en la pista física en reproductor de vídeo en streaming en la consola del dispositivo.
8. Para detener el vehículo, elija Detener vehículo.

Repita desde el Paso 3 para otra carrera con el mismo modelo o un modelo diferente.

## Inspeccione y gestione la configuración de sus DeepRacer vehículos de AWS

Tras la configuración inicial, puede utilizar la consola de control de DeepRacer dispositivos de AWS para gestionar la configuración de su vehículo. Las tareas son las siguientes:

- elegir otra red wifi,
- restablecer la contraseña de la consola del dispositivo,
- activar o desactivar la configuración de SSH del dispositivo,
- configurar el color de los LED de la luz trasera del vehículo,

- inspeccionar el software y las versiones de hardware del dispositivo,
- comprobar el nivel de batería del vehículo.

El procedimiento siguiente le muestra cómo realizar estas tareas.

Para inspeccionar y administrar la configuración del vehículo

1. Con su DeepRacer vehículo de AWS conectado a la red Wi-Fi, siga [las instrucciones](#) para iniciar sesión en la consola de control del dispositivo del vehículo.
2. Elija Configuración en el panel de navegación principal.
3. En la página Configuración, realice una o más de las siguientes tareas de su elección.

## Settings

### Network settings Edit

Wi-Fi network SSID Vehicle IP address

### Device console password Edit

Password  
\*\*\*\*\*

### Device SSH Edit


SSH server Password  
Disabled -

### LED color Edit

Color  
No color

### About

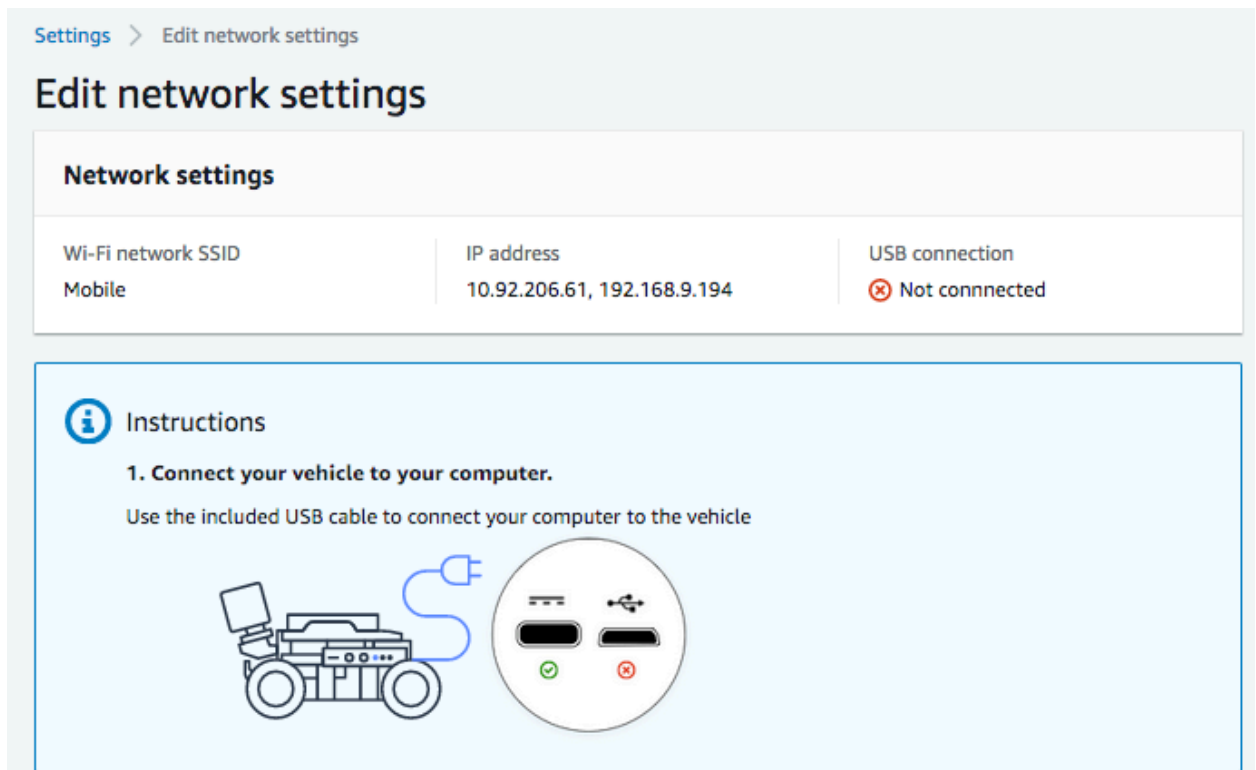
AWS DeepRacer vehicle 1/18th scale 4WD monster truck chassis  
**Ubuntu OS 16.04.3 LTS**, Intel® OpenVINO™ toolkit, ROS Kinetic

 Software up-to-date

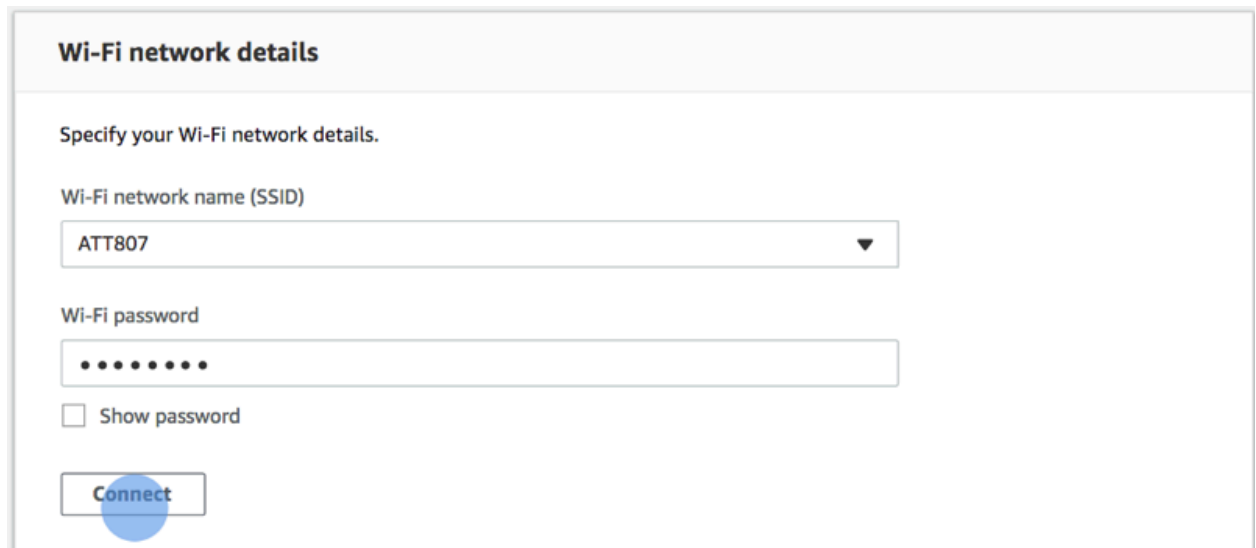
**Software version**  
**Hardware version**

**Processor** Intel Atom™ Processor  
**Memory** 4GB RAM/Storage 32 GB memory (expandable)  
**Camera** 4MP with MJPEG

- a. Para elegir otra red wifi, elija Editar para modificar la configuración de Configuración de red y, a continuación, siga los pasos que se indican a continuación.
  - i. Siga las instrucciones, que se muestran en Editar la configuración de red, para conectar el vehículo al ordenador mediante el USB-to-USB-C cable. Una vez que el estado de Conexión USB pasa a Conectado, elija el botón Vaya a deepracer.aws para abrir la página de inicio de sesión de la consola del dispositivo.



- ii. En la página de inicio de sesión de la consola del dispositivo, escriba la contraseña impresa en la parte inferior de su vehículo y, a continuación, elija Acceder al vehículo.
- iii. Bajo Detalles de la red wifi, elija una red wifi de la lista desplegable, escriba la contraseña de la red seleccionada y, a continuación, haga clic en Conectar.



- iv. Después de que Estado del vehículo para la conexión wifi se convierte en Conectado, elija Siguiente para volver a la página Configuración en la consola del dispositivo, donde verá una nueva dirección IP del vehículo.

- b. Para restablecer la contraseña para iniciar sesión en la consola del dispositivo, elija Editar para Contraseña de la consola del dispositivo y, a continuación, siga los pasos que se indican a continuación.
  - i. En la página Editar contraseña de la consola del dispositivo, escriba una contraseña nueva en Contraseña nueva.
  - ii. Vuelva a escribir la nueva contraseña en Confirmar contraseña para confirmar la intención de que desea cambiarla. El valor de la contraseña debe ser el mismo para poder avanzar.
  - iii. Elija Cambiar contraseña para completar la tarea. Esta opción se activa solo si ha especificado y confirmado un valor de contraseña válido en los pasos anteriores.

Settings > Edit device console password

### Edit device console password

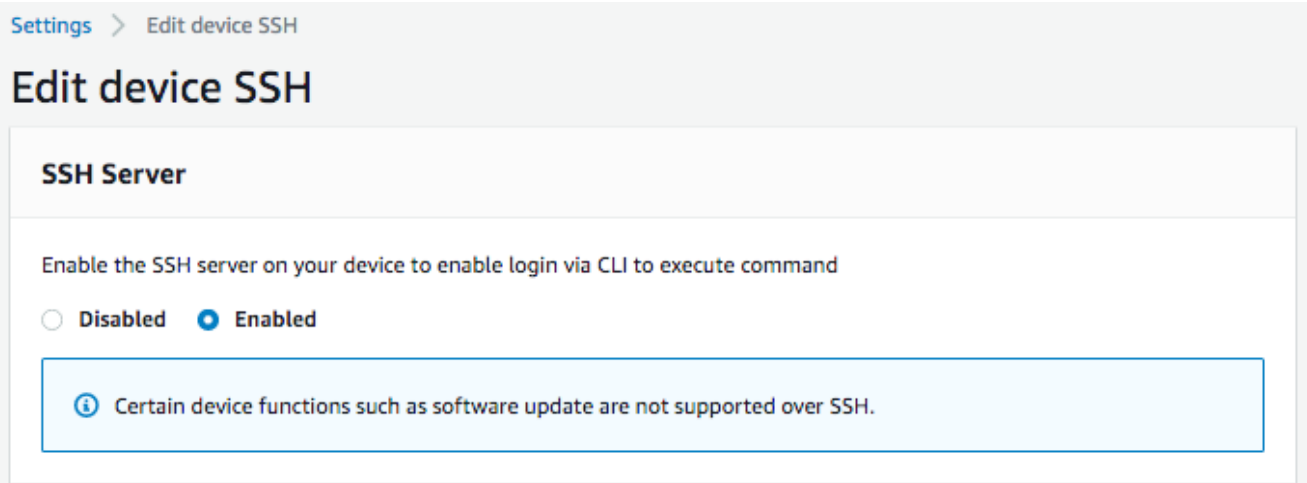
You are required to setup a password to protect access to your AWS DeepRacer vehicle. If you forget your password, [reset your password](#).

Old password

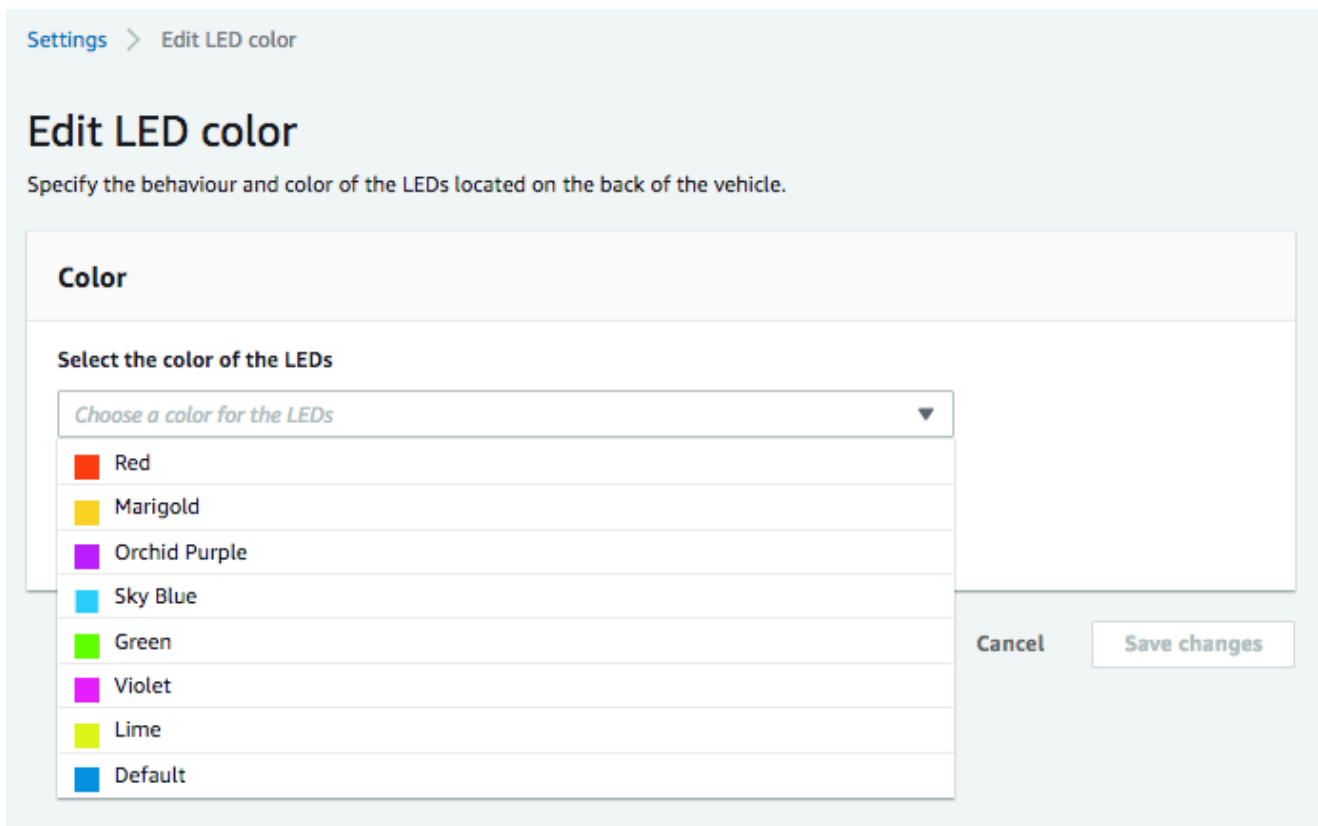
New password

Confirm password

- c. Para activar o desactivar la conexión SSH al vehículo, elija Edit (Editar) para Device SSH (Dispositivo SSH) y, a continuación, elija Enable (Activar) o Disable (Desactivar).



4. Para cambiar el color de los LED de la luz trasera del vehículo con el fin de distinguir el vehículo en una pista, elija Editar en Color de los LED en la página Configuración y haga lo siguiente.
  - a. Elija un color disponible en la lista desplegable Seleccione el color de la lista LEDs desplegable de la página Editar colores del LED.



Debe elegir un color que pueda ayudar a identificar su vehículo de otros vehículos que compartan la pista al mismo tiempo.

- b. Elija Save changes (Guardar cambios) para completar la tarea.

La funcionalidad Save changes (Guardar cambios) se activará solo después de haber elegido un color.

5. Para inspeccionar el software y las versiones de hardware del dispositivo y conocer las configuraciones del sistema y la cámara, consulte la sección About (Acerca de) en Settings (Configuración).
6. Para inspeccionar el nivel de carga de la batería del vehículo, compruebe la parte inferior del panel de navegación principal.

## Ve a los registros de sus DeepRacer vehículos de AWS

Su DeepRacer vehículo de AWS registra los eventos operativos que pueden ser útiles para solucionar los problemas que surgen al conducir su vehículo. Existen dos tipos de registros de DeepRacer vehículos de AWS:

- El registro de eventos del sistema realiza un seguimiento de las operaciones que tienen lugar en el sistema operativo del equipo del vehículo, como, por ejemplo, la administración de procesos, la conexión al wifi o eventos de restablecimiento de contraseña.
- Los registros del sistema operativo del robot registran estados de operaciones que tienen lugar en el nodo del sistema operativo del vehículo correspondientes a operaciones de robótica, incluida la conducción de vehículo, las operaciones de streaming de vídeo y de inferencias de políticas.

Para ver los registros del dispositivo, siga los pasos que se indican a continuación.

1. Con su DeepRacer vehículo de AWS conectado a la red Wi-Fi, siga [las instrucciones](#) para iniciar sesión en la consola de control del dispositivo del vehículo.
2. Seleccione Logs (Registros) desde el panel de navegación principal de la consola.
3. Para ver el eventos del sistema, desplácese por la lista de eventos bajo System event log (Registro de eventos del sistema).

## System event log



```

Apr 8 15:16:07 amss-42im login: message repeated 2 times: [ <INFO> Status returned from login proxy: 200]
Apr 8 15:16:07 amss-42im wifi_settings: <INFO> Check OTG Link State: not connected
Apr 8 15:16:07 amss-42im wifi_settings: <INFO> host: https://10.92.206.61/home otg_connected: not connected is_usb_connected: not
connected
Apr 8 15:16:07 amss-42im login: <INFO> Status returned from login proxy: 200
Apr 8 15:16:07 amss-42im login: message repeated 2 times: [ <INFO> Status returned from login proxy: 200]
Apr 8 15:16:07 amss-42im vehicle_control: <INFO> Changed the vehicle state to auto
Apr 8 15:16:07 amss-42im login: <INFO> Status returned from login proxy: 200
Apr 8 15:16:07 amss-42im wifi_settings: <INFO> Check OTG Link State: not connected
Apr 8 15:16:08 amss-42im utility: <INFO> Command executing: hostname -l
Apr 8 15:16:08 amss-42im utility: <INFO> ['10.92.206.61 192.168.9.194 ', "]
Apr 8 15:16:11 amss-42im login: <INFO> Status returned from login proxy: 200
Apr 8 15:16:41 amss-42im login: message repeated 3 times: [ <INFO> Status returned from login proxy: 200]
Apr 8 15:16:41 amss-42im ssh_api: <INFO> Providing ssh enabled as response
Apr 8 15:16:41 amss-42im utility: <INFO> Command executing: /bin/systemctl --no-pager status ssh
Apr 8 15:16:41 amss-42im wifi_settings: <INFO> Check OTG Link State: not connected
Apr 8 15:16:41 amss-42im utility: <INFO> ● ssh.service - OpenBSD Secure Shell server#012 Loaded: loaded (/lib/systemd/system/ssh.service;
enabled; vendor preset: enabled)#012 Active: active (running) since Fri 2019-04-05 15:43:20 EDT; 2 days ago#012 Main PID: 16466 (sshd)#012
CGroup: /system.slice/ssh.service#012 ──16466 /usr/sbin/sshd -D#012#012Apr 08 14:37:07 amss-42im sshd[11396]: Accepted password for

```

4. Para ver los eventos del sistema operativo del robot, desplácese por la lista de eventos bajo Robot operating system log (Registro del sistema operativo del robot).

## Robot operating system log



```

1554750920.064320544 Node Startup
1554750920.131309136 INFO [/opt/workspace/AwsSilverstoneDeviceLib/ros-src/servo_pkg/src/servo_node.cpp:439(LedMgr::LedMgr) [topics:
/rosout] LedMgr pwm channel creation
1554750920.201161384 INFO [/tmp/binarydeb/ros-kinetic-roscpp-1.12.14/src/libros/service.cpp:80(service::exists) [topics: /rosout]
waitForService: Service [/media_state] has not been advertised, waiting...
1554750920.640698003 INFO [/tmp/binarydeb/ros-kinetic-roscpp-1.12.14/src/libros/service.cpp:122(service::waitForService) [topics: /rosout]
waitForService: Service [/media_state] is now available.
1554750920.578106989 INFO [/opt/workspace/AwsSilverstoneDeviceLib/ros-src/web_video_server
/src/web_video_server.cpp:96(WebVideoServer::spin) [topics: /rosout] Waiting For connections on 0.0.0.0:8080
1554750921.752294063 INFO [navigation_node.py:154(set_action_space_scales) [topics: /auto_drive, /rosout, /rl_results] Action space scale set:
{'steering_max': 30.0, 'speed_max': 0.8}
Mapping equation params a: -1.875 b: 2.75
1554750930.167246103 INFO [software_update_process.py:25(logger) [topics: /rosout] /software_update: [04/08/19 15:15:30] Setup Ethernet
over OTG.
1554750930.174333095 INFO [software_update_process.py:25(logger) [topics: /rosout] /software_update: [04/08/19 15:15:30] Entering
daemon loop.
1554750930.205965042 INFO [software_update_process.py:25(logger) [topics: /rosout] /software_update: [04/08/19 15:15:30] Updating
network information.
1554750930.209075927 INFO [software_update_process.py:25(logger) [topics: /rosout] /software_update: [04/08/19 15:15:30] Checking
software update...
1554750938.287539958 INFO [software_update_process.py:25(logger) [topics: /rosout] /software_update: [04/08/19 15:15:38] Verifying
package aws-deepracer-core...

```

# Actualice y restaure su DeepRacer dispositivo de AWS

Actualice su DeepRacer dispositivo AWS a la última versión de software, que incluye Ubuntu 20.04 Focal Fossa, el kit de herramientas Intel® OpenVINO™ 2021.1.110, ROS2 Foxy Fitzroy y Python 3.8. Esta actualización es necesaria para ejecutar proyectos de DeepRacer código abierto de AWS, pero por lo demás es opcional. AWS DeepRacer solo es compatible con Ubuntu 20.04, Focal Fossa y ROS2 Foxy Fitzroy.

## Important

La actualización a la nueva pila de DeepRacer software de AWS borrará todos los datos de su DeepRacer dispositivo de AWS.

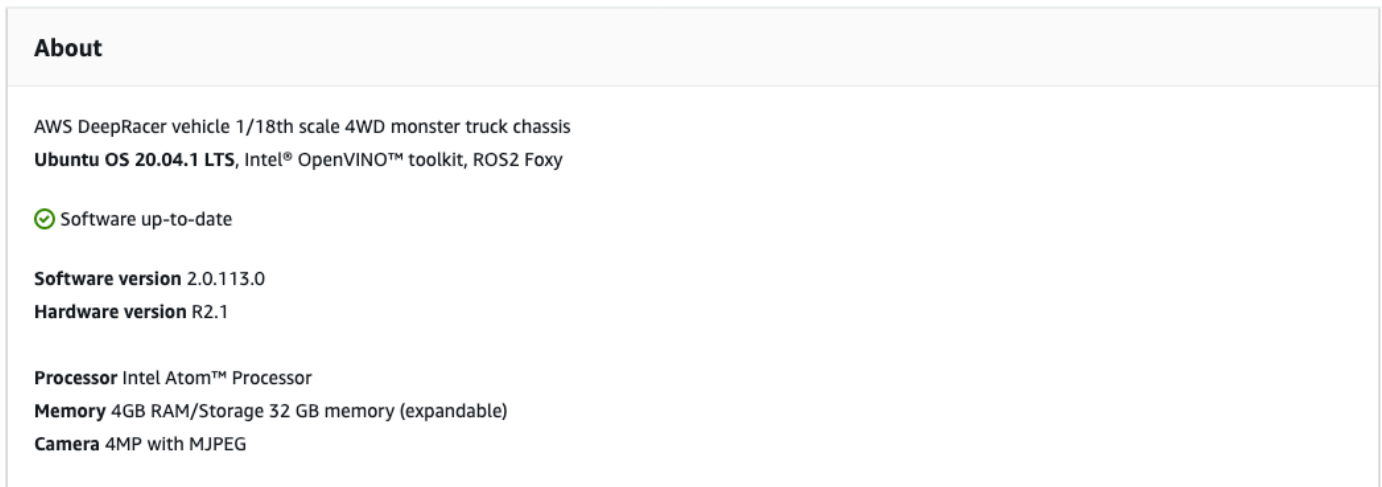
## Temas

- [Compruebe qué versión de software está ejecutando actualmente su DeepRacer dispositivo de AWS](#)
- [Prepárese para actualizar su DeepRacer dispositivo de AWS a la pila de software Ubuntu 20.04](#)
- [Actualice su DeepRacer dispositivo AWS a la pila de software Ubuntu 20.04](#)

## Compruebe qué versión de software está ejecutando actualmente su DeepRacer dispositivo de AWS

Para comprobar qué versión de software se está ejecutando actualmente en su DeepRacer dispositivo de AWS

1. Inicie sesión en la consola de DeepRacer dispositivos de AWS. Para descubrir cómo, siga los pasos que se indican en [the section called “Inicie la consola del dispositivo”](#).
2. Seleccione Configuración en el panel de navegación.
3. Consulte la sección Acerca de usted para comprobar qué versión de software ejecuta actualmente su DeepRacer vehículo de AWS.



## Prepárese para actualizar su DeepRacer dispositivo de AWS a la pila de software Ubuntu 20.04

En este tema se explica el proceso de creación de los medios de instalación de AWS para DeepRacer Ubuntu. La preparación de la unidad USB de arranque requiere hardware adicional.

### Requisitos previos

Antes de empezar, asegúrese de tener preparados los siguientes elementos:

- Un DeepRacer dispositivo de AWS
- Una unidad flash USB (32 GB o mayor)
- Una [imagen ISO de AWS DeepRacer Ubuntu](#) personalizada.
- El [paquete de actualización de DeepRacer software de](#) AWS más reciente.
- Una copia [UNetbootin](#) compatible con su sistema operativo.
- Un ordenador que ejecute Ubuntu, Windows o macOS para preparar el soporte de instalación USB. También puede usar el módulo de cómputo de su DeepRacer dispositivo de AWS como un ordenador Linux conectando un ratón, un teclado y un monitor con un cable HDMI tipo A.

### Preparación

Para preparar los medios de DeepRacer actualización de AWS, realizará las siguientes tareas:

- Formatear la unidad USB en las dos particiones siguientes:
  - Una partición de FAT32 arranque de 4 GB
  - Una partición de datos NTFS de al menos 18 GB
- Hacer que la unidad USB sea de arranque para iniciar la actualización al reiniciar:
  - Grabe la imagen ISO de Ubuntu personalizada requerida en la partición de arranque
  - Copie los archivos de actualización necesarios en la partición de datos de la unidad USB

## Preparación de una unidad USB de arranque

Siga estas instrucciones para preparar los medios de DeepRacer actualización de AWS en Ubuntu (Linux), Windows o macOS. En función del equipo que utilice, las tareas específicas podrían ser diferentes de un sistema operativo a otro. Seleccione la pestaña correspondiente a su sistema operativo.

### Ubuntu

Siga las instrucciones que aparecen aquí para usar un ordenador Ubuntu, incluido el módulo de cómputo de su DeepRacer dispositivo de AWS, a fin de preparar los medios de actualización para su DeepRacer dispositivo de AWS. Si utiliza una distribución de Linux diferente, sustituya los comandos `apt-get` \* por aquellos compatibles con el administrador de paquetes de su sistema operativo.

### Cómo borrar y particionar la unidad USB

1. Ejecute los siguientes comandos para instalarlo e iniciarlo GParted.

```
sudo apt-get update; sudo apt-get install gparted
sudo gparted
```

2. Para borrar su unidad USB, necesita saber su ruta de dispositivo. Para encontrarlo en la GParted consola y borrar la unidad USB, haga lo siguiente:
  - a. En la barra de menú, seleccione Ver y luego Información del dispositivo. Se visualiza una barra lateral que muestra Modelo, Tamaño y Ruta del disco seleccionado.
  - b. Selecciona tu unidad USB GParteden la barra de menús, luego Dispositivos y, por último, selecciona tu unidad USB de la lista. Haga coincidir el Tamaño y Modelo que aparecen en la Descripción del dispositivo con su unidad USB.

- c. Una vez que esté seguro de haber seleccionado el disco correcto, elimine todas sus particiones existentes.

Si las particiones están bloqueadas, abra el menú de contexto (clic con el botón derecho) y seleccione unmount (desmontar).

3. Para crear la partición de FAT32 arranque con una capacidad de 4 GB, selecciona el icono del archivo en la parte superior izquierda, establece los siguientes parámetros y selecciona Añadir.

Espacio libre precedente: **1**

Nuevo tamaño: **4096**

Espacio libre siguiente: **<remaining size>**

Alinear a: **MiB**

Crear como: **Primary Partition**

Nombre de partición:

Sistema de archivos: **fat32**

Label: (Etiqueta:) **BOOT**

4. Para crear la partición de datos NTFS con una capacidad mínima de 18 GB, seleccione el icono de archivo, configure los siguientes parámetros y elija Añadir.

Espacio libre precedente: **0**

Nuevo tamaño: **<remaining size>**

Espacio libre siguiente: **0**

Alinear a: **MiB**

Crear como: **Primary Partition**

Nombre de partición:

Sistema de archivos: **nfts**

Label: (Etiqueta:) **Data**

5. En la barra de menús, seleccione Editar y luego Aplicar todas las operaciones. Aparece un aviso preguntándole si desea aplicar los cambios. Seleccione Aplicar.
6. Una vez creadas las particiones FAT32 y NTFS, la información sobre la partición de la unidad USB aparecerá en la GParted consola. Tome nota de la ruta de unidad de la partición B00T, dado que la necesitará para completar el siguiente paso.

Para hacer que la unidad USB pueda arrancar desde la partición FAT32

1. Asegúrese de haber descargado la [imagen ISO de Ubuntu personalizada](#) desde la sección de requisitos previos.
2. Si estás usando Ubuntu 20.04, necesitas ejecutarlo UNetbootin usando su archivo binario. Para ello:
  - a. Descarga el último [archivo UNetbootin binario](#) a tu carpeta de descargas. En nuestro ejemplo, utilizamos `unetbootin-linux64-702.bin`.
  - b. Pulse Ctrl+Alt+T para abrir una nueva ventana de terminal. O bien, seleccione Actividades en la barra de menú, introduzca **terminal** en la barra de búsqueda y seleccione el icono Terminal.
  - c. Utilice los siguientes comandos para ir a la ubicación del archivo binario, conceder permiso de ejecución al archivo y ejecutar UNetbootin. Asegúrese de ajustar el nombre del archivo en los comandos si la versión no coincide con la de su archivo binario descargado.

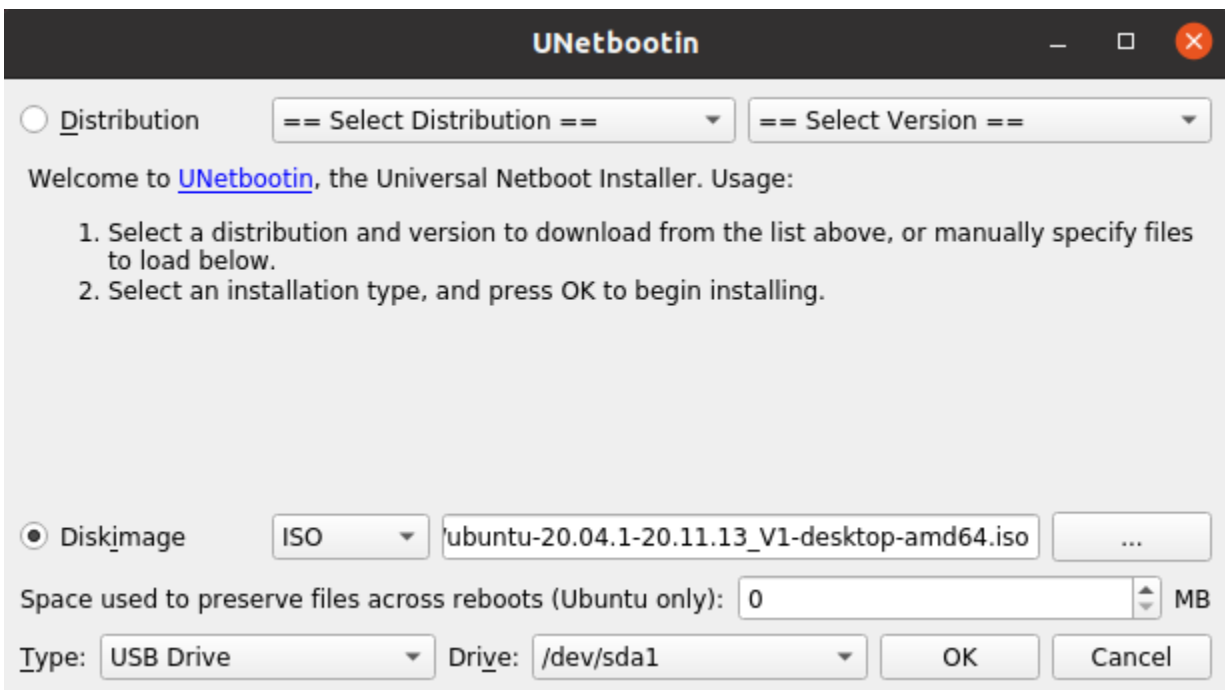
```
cd Downloads
sudo chmod +x ./unetbootin-linux64-702.bin
sudo ./unetbootin-linux64-702.bin
```

Si utilizas una versión anterior de Ubuntu, instálala UNetbootin desde su repositorio ejecutando los siguientes comandos:

```
sudo add-apt-repository ppa:gezakovacs/ppa
sudo apt-get update; sudo apt-get install unetbootin
sudo unetbootin
```

3. En la UNetbootinconsola, haz lo siguiente:

- a. Seleccione el botón de opción Imagen de disco.
- b. Para el tipo de imagen de disco, seleccione ISO en la lista desplegable.
- c. Abra el selector de archivos y elija la [ISO de Ubuntu](#) proporcionada en la sección de requisitos previos.
- d. En Tipo, seleccione Unidad USB.
- e. En Unidad, elija la ruta de la unidad de su partición B00T, en nuestro caso **/dev/sda1**.
- f. Seleccione Aceptar.



**i** Tip

Si recibe un mensaje de alerta /dev/sda1 no montado, pulse Aceptar para cerrar el mensaje, desconecte la unidad USB, vuelva a conectarla y siga los pasos anteriores para crear la imagen ISO de Ubuntu.

Para extraer los archivos de DeepRacer actualización de AWS a la partición NTFS

1. Descomprima el [paquete de actualización de software](#) que descargó desde la sección de requisitos previos.

2. Extraiga el contenido del paquete de actualización a la raíz de la partición de datos (NTFS) de su unidad USB.

## Windows

Siga las instrucciones que aparecen aquí para usar un ordenador con Windows para preparar los medios de actualización para su DeepRacer dispositivo de AWS.

### Cómo borrar la unidad USB

1. Abra la línea de comandos de `Windowsdiskpart`, introduzca y pulse Aceptar para iniciar Windows DiskPart.
2. Una vez que DiskPart se abra el terminal de Microsoft, enumere los discos disponibles para encontrar la unidad USB que desea limpiar ingresando `list disk` después del indicador `DISKPART>`.
3. Seleccione el disco correspondiente a su unidad USB. Por ejemplo, hemos introducido `select Disk 2` después del prompt `DISKPART>`. Lea atentamente la salida para verificar que haya elegido el disco que desea limpiar porque el siguiente paso es irreversible.
4. Una vez que esté seguro de haber seleccionado el disco correcto, introduzca `Clean` después del prompt `DISKPART>`.
5. Introduzca otra vez `list disk` después del prompt `DISKPART>`. Busque en la tabla el disco que ha limpiado y compare el tamaño del disco con el espacio libre. Si ambos valores coinciden, la limpieza se ha realizado correctamente.
6. Para salir de la DiskPart consola de Windows, ingresa **Exit** después del mensaje `DISKPART>`.

### Cómo particionar la unidad USB

1. Abra símbolo del sistema de Windows, introduzca `diskmgmt.msc` y seleccione OK para iniciar la consola Administración de discos.
2. En la consola Administración de discos, seleccione su unidad USB.
3. Para crear la FAT32 partición con una capacidad de 4 GB, abra el menú contextual (haga clic con el botón derecho) en el espacio no asignado de la unidad USB y seleccione Nuevo volumen simple. Aparece el Asistente para nuevo volumen simple.
4. Una vez que aparezca el Asistente para nuevo volumen simple, haga lo siguiente:

- a. En la página Especificar el tamaño de volumen, establezca el siguiente parámetro y luego seleccione Siguiente.

Tamaño de volumen simple en MB: **4096**

- b. En la página Asignar letra de unidad o ruta, marque el botón de opción Asignar la siguiente letra de unidad: y seleccione una letra de unidad en la lista desplegable, después seleccione Siguiente. Anote la letra de la unidad asignada, la necesitará más adelante para poder arrancar la FAT32 partición.
- c. En la página Formatear partición, marque el botón de opción Formatear este volumen con la siguiente configuración, establezca los siguientes parámetros y después seleccione Siguiente.

Sistema de archivos: **FAT32**

Tamaño de la unidad de asignación: **Default**

Etiqueta de volumen: **BOOT**

Deje marcada la opción Realizar formateo rápido.

5. Para crear la partición NTFS con la capacidad restante del disco, abra el menú contextual (botón derecho del ratón) en el espacio No asignado restante de su unidad USB y seleccione Nuevo volumen simple. Aparece el Asistente para nuevo volumen simple.
6. Una vez que aparezca el Asistente para nuevo volumen simple, haga lo siguiente:
  - a. En la página Especificar el tamaño de volumen, ajuste el Tamaño de volumen simple en MB de manera que coincida con el Espacio máximo en disco en MB y luego seleccione Siguiente.
  - b. En la página Asignar letra de unidad o ruta, marque el botón de opción Asignar la siguiente letra de unidad: y seleccione una letra de unidad en la lista desplegable, después seleccione Siguiente.
  - c. En la página Formatear partición, marque el botón de opción Formatear este volumen con la siguiente configuración, establezca los siguientes parámetros y después seleccione Siguiente.

Sistema de archivos: **NTFS**

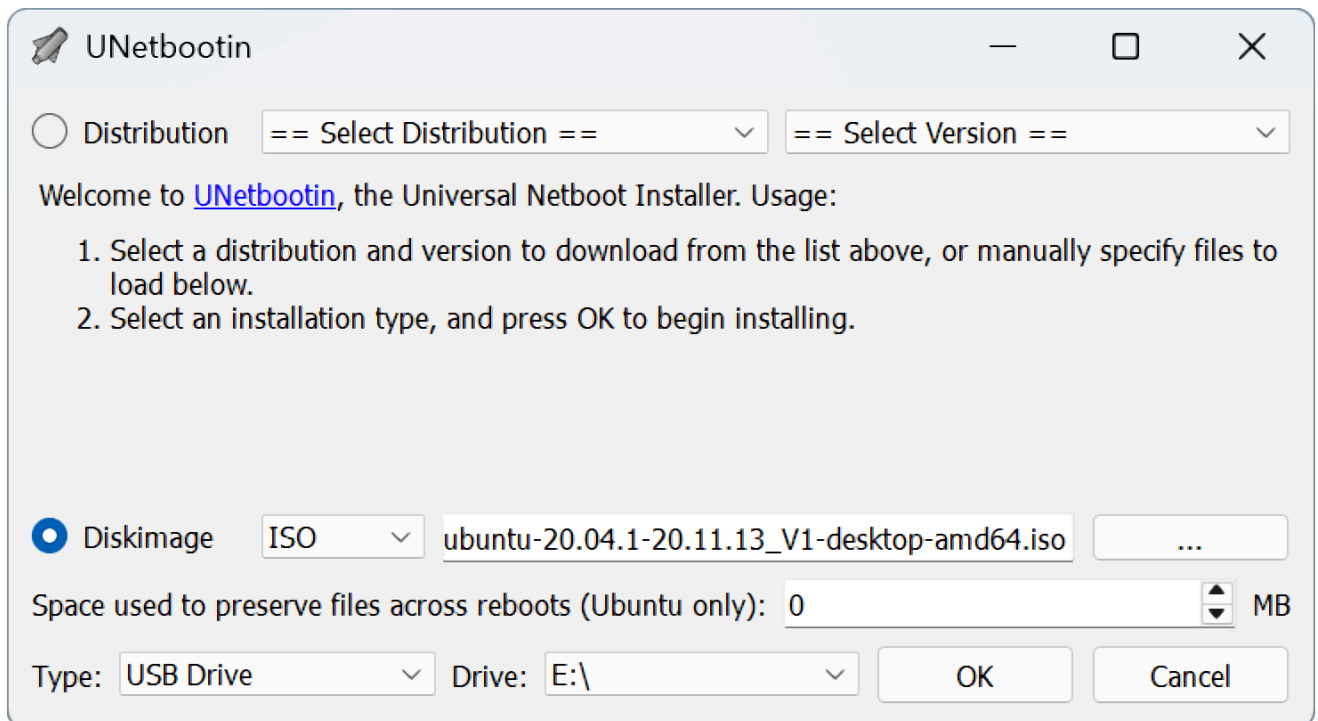
Tamaño de la unidad de asignación: **Default**

## Etiqueta de volumen: **Data**

Deje marcada la opción Realizar formateo rápido.


Para hacer que la unidad USB se pueda iniciar desde la partición FAT32

1. Asegúrese de haber descargado la [imagen ISO de Ubuntu personalizada](#) desde la sección de requisitos previos.
2. Después de la descarga [UNetbootin](#), inicie la UNetbootinconsola.
3. En la UNetbootin consola, haga lo siguiente:
  - a. Marque el botón de opción Imagen de disco.
  - b. En Imagen de disco, seleccione ISO en la lista desplegable.
  - c. Abra el selector de archivos y seleccione el archivo ISO de Ubuntu personalizado.
  - d. En Tipo, seleccione Unidad USB.
  - e. En Drive, elija la letra de unidad correspondiente a la FAT32 partición que creó. En nuestro caso, es E:\.
  - f. Seleccione Aceptar.



Para extraer los archivos de DeepRacer actualización de AWS a la partición NTFS

1. Descomprima el [paquete de actualización de software](#) que descargó desde la sección de requisitos previos.

 Tip

Si su herramienta favorita no puede descomprimir el archivo correctamente, intente utilizar el comando PowerShell [Expand-Archive](#).

2. Extraiga el contenido del paquete de actualización a la raíz de la partición de datos (NTFS) de su unidad USB.

## macOS

Siga las instrucciones que aparecen aquí para usar un Mac para preparar los medios de actualización para su DeepRacer dispositivo de AWS.

### Cómo borrar y particionar la unidad USB

1. Conecte la unidad USB a su Mac.
2. Pulse Comando+Barra espaciadora para abrir el campo de búsqueda Spotlight y luego introduzca `Disk Utility`.

O bien puede elegir Finder > Aplicaciones > Utilidades Utilidad de discos para abrir Utilidad de discos.

3. En la barra de menús, seleccione Ver y luego Mostrar todos los dispositivos.
4. En la barra lateral, en Externa, seleccione la unidad USB que desee formatear y luego Borrar.
5. Una nueva ventana le pedirá que confirme que desea borrar la unidad USB y le permitirá cambiar su Nombre, Formato y Esquema de particiones. No necesita cambiar el nombre todavía; para Formato y Esquema, seleccione las siguientes opciones y luego Borrar.
  - Formato: Mac OS Extended (Journaled)
  - Esquema: GUID Partition Map

Una vez finalizado el proceso de borrado, seleccione Hecho en la ventana de diálogo.

6. En la ventana principal de Utilidad de discos, seleccione su unidad USB en la barra lateral y elija Partición en la barra de herramientas en la parte superior. ¿Una ventana con el nombre **YOUR-USB-DRIVE** «Particionar dispositivo»? aparecerá. Seleccione el botón añadir (+) para crear una nueva partición.
7. Una vez creada la nueva partición, en Información de la partición, seleccione e introduzca lo siguiente:
  - Nombre: **BOOT**
  - Formato: MS-DOS (FAT)
  - Tamaño: **4 GB**

 Tip

Si la casilla de entrada Tamaño aparece en gris después de elegir MS-DOS (FAT) como formato, puede arrastrar el control de cambio de tamaño en el gráfico de la partición hasta que la partición **BOOT** tenga 4 GB.

No seleccione Aplicar todavía.

8. Seleccione la otra partición Sin título, elija e introduzca las siguientes opciones en Información de la partición:
  - Nombre: **Data**
  - Formato: ExFAT
  - Tamaño: el espacio restante de la unidad USB (en GB)

Seleccione Aplicar.

9. Aparece una nueva ventana que le muestra los cambios que se realizarán en la unidad USB. Compruebe que estos cambios sean correctos. Para confirmar y comenzar la creación de las nuevas particiones, seleccione Partición.
10. En la consola de Utilidad de discos, elija la partición BOOT en la barra lateral y luego seleccione Info en la barra de herramientas. Tome nota del valor Nodo de dispositivo BSD, dado que podría ser diferente al utilizado en este tutorial. En nuestro caso, el valor asignado es `disk4s2`. Debe proporcionar esta ruta al hacer que la unidad USB se pueda iniciar desde la FAT32 partición.

Para hacer que la unidad USB se pueda iniciar desde la partición FAT32

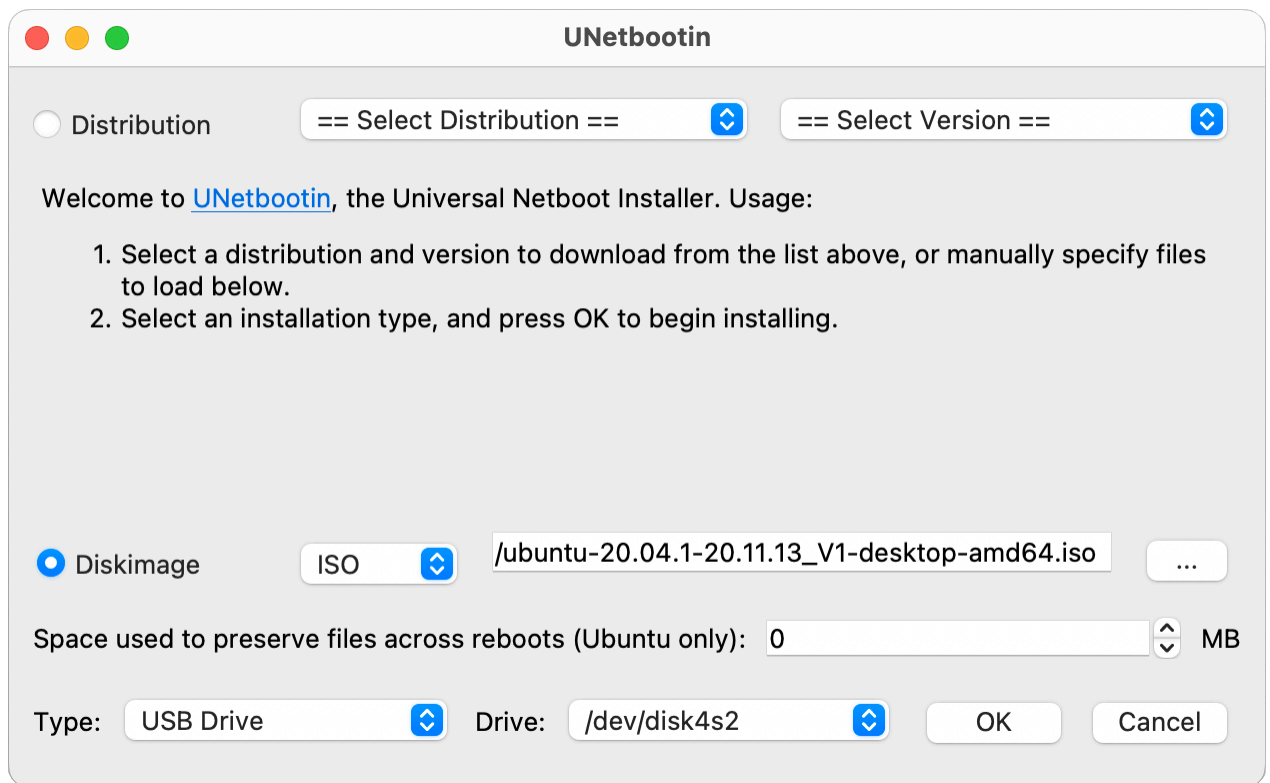
1. Asegúrese de haber descargado la [imagen ISO de Ubuntu personalizada](#) desde la sección de requisitos previos.
2. Después de la descarga [UNetbootin](#), seleccione abrir en el menú contextual (haga clic con el botón derecho). Aparecerá un mensaje de seguridad preguntándole si desea abrir la aplicación. Seleccione abrir para iniciar la UNetbootin consola.

Si utilizas un [Mac con Apple Silicon](#) y la UNetbootin consola no aparece después de seleccionar la opción de abrir, asegúrate de que Rosetta 2 esté instalado siguiendo estos pasos:

- a. Abra una ventana de terminal, para ello seleccione Finder > Aplicaciones > Utilidades > Terminal.
- b. Introduzca el siguiente comando para instalar Rosetta 2:

```
softwareupdate --install-rosetta
```

- c. Vuelva a intentar abrir. UNetbootin
3. En la UNetbootin consola, haga lo siguiente:
    - a. Marque el botón de opción Imagen de disco.
    - b. En Imagen de disco, seleccione ISO en la lista desplegable.
    - c. Abra el selector de archivos y seleccione el archivo ISO de Ubuntu personalizado.
    - d. En Tipo, seleccione Unidad USB.
    - e. En Drive, elija el nodo de dispositivo BSD de su partición BOOT, en nuestro caso, `/dev/disk4s2`.
    - f. Seleccione Aceptar.



**i** Tip

Si recibe un mensaje de alerta `/dev/disk4s2` no montado, pulse Aceptar para cerrar el mensaje, desconecte la unidad USB, vuelva a conectarla y, a continuación, siga los pasos anteriores para crear la imagen ISO de Ubuntu.

Para extraer los archivos de DeepRacer actualización de AWS a la partición exFAT

1. Descomprima el [paquete de actualización de software](#) que descargó desde la sección de requisitos previos.
2. Extraiga el contenido del paquete de actualización a la raíz de la partición Data (ExFAT) de su unidad USB.

# Actualice su DeepRacer dispositivo AWS a la pila de software Ubuntu 20.04

Una vez que haya creado el medio de actualización USB tal y como se describe en los pasos anteriores, podrá actualizar su DeepRacer dispositivo de AWS a la última pila de software, que incluye Ubuntu 20.04 Focal Fossa, el kit de herramientas Intel® OpenVINO™ 2021.1.110, ROS2 Foxy Fitzroy y Python 3.8.

## Important

La actualización a la nueva pila de DeepRacer software de AWS borrará todos los datos de su DeepRacer dispositivo de AWS.

Para actualizar el software de su DeepRacer dispositivo de AWS a la pila Ubuntu 20.04

1. Conecte su DeepRacer dispositivo AWS a un monitor. Necesitará un cable HDMI-to-HDMI HDMI-to-DVI, o similar. Inserte el extremo HDMI del cable en el puerto HDMI del módulo de cómputo y conecte el otro extremo en un puerto compatible del monitor.
2. Conecte un teclado y un ratón USB. El módulo de cómputo del DeepRacer dispositivo AWS tiene tres puertos USB en la parte delantera del vehículo, a cada lado e incluido el puerto en el que está conectada la cámara. Un cuarto puerto USB se encuentra en la parte trasera del vehículo, en el espacio entre la batería de cómputo y la luz trasera LED.
3. Inserte el soporte de actualización USB en un puerto USB disponible de su módulo de cómputo. Encienda o reinicie el DeepRacer dispositivo AWS y pulse repetidamente la tecla ESC para acceder a la BIOS.
4. Desde la ventana de la BIOS, selecciona Arrancar desde un archivo, luego selecciona la opción con el nombre de tu partición de arranque (en nuestro caso se llama BOOT), luego selecciona <EFI><BOOT>, luego y finalmente BOOTx64.EFI.
5. Una vez que el módulo de cómputo haya arrancado, aparece una ventana de terminal en el escritorio para mostrar el progreso. El DeepRacer dispositivo AWS iniciará automáticamente el proceso de actualización transcurridos diez segundos. No es necesario que proporcione ninguna entrada en esta fase.

Si se produce un error y la actualización falla, reinicie el procedimiento desde el Paso 1. Para ver los mensajes de error en detalle, consulte el archivo `result.log` generado en la partición de datos de la unidad USB.

6. Espere a que se complete la actualización. Al finalizar el reinicio de fábrica, la ventana del terminal se cierra automáticamente.
7. Una vez actualizado el software del dispositivo, desconecte la unidad USB del módulo de cómputo. Ahora puede reiniciar o apagar su DeepRacer dispositivo de AWS.
8. Tras la actualización, el DeepRacer dispositivo de AWS utiliza de forma predeterminada las siguientes credenciales de usuario. Se le pedirá que cambie la contraseña en su primer inicio de sesión.

Usuario: DeepRacer

Contraseña: `deepracer`

# Cree su pista física para AWS DeepRacer

En esta sección se describe cómo puede crear una pista física para un DeepRacer modelo de AWS. Para impulsar su AWS de DeepRacer forma autónoma y probar su modelo de aprendizaje por refuerzo en un entorno físico, necesita una pista física. La pista se parece a la pista simulada utilizada en el entrenamiento y replica el entorno utilizado para entrenar el modelo de AWS DeepRacer implementado.

Para disfrutar de la mejor experiencia, recomendamos que utilice pistas y barreras de pista preimpresas. El uso de rieles y barreras preimpresos facilita la configuración e instalación sin problemas del entorno de DeepRacer rieles de AWS. En lugar de crear una pista desde cero, debe ensamblar secciones preimpresas de vías y barreras de vías. Cuando termine su evento, podrá desmontar, almacenar y reutilizar las pistas y barreras preimpresas para futuros eventos. Las pistas y barreras preimpresas, así como los detalles para estimar el espacio y otros requisitos para los eventos, están disponibles en [AWS DeepRacer Storefront](#).

## Temas

- [Materiales de la pista y herramientas de construcción](#)
- [Prepare su camino para AWS DeepRacer](#)
- [Plantillas de diseño de AWS DeepRacer Track](#)

## Materiales de la pista y herramientas de construcción

Antes de empezar a construir la pista, prepare los siguientes materiales y herramientas.

### Temas

- [Materiales que podrá necesitar](#)
- [Herramientas que puede necesitar](#)

## Materiales que podrá necesitar

Para crear una pista, necesita los siguientes materiales:

- Para los bordes de la pista:

Puede crear una pista con cinta de unos 5 cm de ancho y color blanco o blanquecino sobre una superficie de la pista de color oscuro. Para una superficie oscura, utilice cinta blanca o blanquecina. Por ejemplo, [cinta americana de color blanco nacarado de unos 5 cm de ancho](#) o [cinta de carroceros \(menos adherente\) de unos 5 cm de ancho](#).

- Para la superficie de la pista:

Puede crear una pista en un material duro de color oscuro como entarimado, moqueta, hormigón o [fieltro asfáltico](#). Este último imita la superficie real de una carretera y genera muy poco reflejo. [Las piezas de goma o foam encajables](#) también son buenas opciones.

## Herramientas que puede necesitar

Las siguientes herramientas son necesarias o útiles para diseñar y construir la pista:

- Cinta métrica y tijeras

Una buena cinta métrica y un par de tijeras son esenciales para crear la pista. Si aún no las tiene, puede pedir [una cinta métrica aquí](#) o [unas tijeras aquí](#).

- Herramientas de diseño opcionales

Para diseñar su propia pista, es posible que necesite un [transportador](#), una [regla](#), un [lápiz](#), un [cuchillo](#) y un [compás](#).

## Prepare su camino para AWS DeepRacer

Al crear una pista, se recomienda empezar con un diseño simple, como, por ejemplo, una pista recta o con una sola curva. Después ya puede pasar a diseñar pistas con loops. Aquí utilizaremos una pista con una única curva a modo de ejemplo para mostrarle los pasos a seguir para crear su propia pista. En primer lugar, analizaremos las dimensiones necesarias de una pista.

### Temas

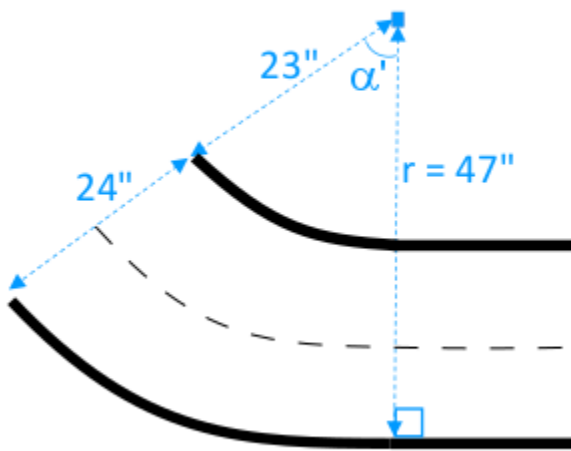
- [Dimensiones necesarias](#)
- [Consideraciones sobre el desempeño del modelo](#)
- [Pasos a seguir para construir una pista](#)

## Dimensiones necesarias

Puede crear una pista de cualquier forma siempre que cumpla los siguientes requisitos:

- Radio de giro mínimo:

En una pista curva, el radio de giro ( $r$ ) se mide desde el centro del círculo fuera de los bordes, tal como se muestra a continuación.



El radio de giro mínimo ( $r_{\min}$ ) depende del ángulo de giro de la pista ( $\alpha$ ) en una esquina y debe cumplir los siguientes límites:

- Si el ángulo de giro de la pista es  $\alpha \leq 90$  degrees,

$$r_{\min} \geq 25 \text{ inches}$$

Recomendamos 75 cm

- Si el ángulo de giro de la pista es  $\alpha > 90$  degrees,  $\alpha$

$$r_{\min} \geq 30 \text{ inches.}$$

Recomendamos 90 cm

- Anchura de la pista:

La anchura de la pista ( $w_{\text{track}}$ ) debe respetar el siguiente límite:

$$w_{\text{track}} \geq 24 \pm 3 \text{ inches.}$$

- Superficie de la pista:

La superficie de la pista debe ser suave y tener un color oscuro uniforme. El área circundante debe tener un tamaño mínimo de 30 inches x 60 inches.

Los suelos con moqueta o de madera funcionan muy bien. [Las piezas de goma o foam encajables](#) se parecen más al entorno simulado que la madera, pero no son necesarias. Los suelos de hormigón puede ser problemáticos porque la luz se refleja en la superficie.

- Vallas

Aunque no es obligatorio, le recomendamos que cerque la pista con vallas de un color uniforme que tengan una altura mínima de 75 cm y colocarlas a unos 60 cm de la pista en todos los puntos.

## Consideraciones sobre el desempeño del modelo

La forma en que se crea una pista puede afectar a la fiabilidad y al desempeño de un modelo entrenado. A continuación se indican los factores que debe tener en cuenta a la hora de crear sus propias pistas.

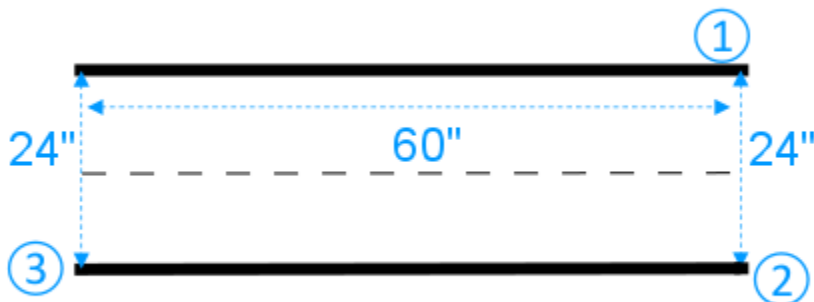
1. No coloque objetos blancos en la pista o cerca de la misma. Si es necesario, retire cualquier objeto blanco de la pista o de sus inmediaciones. Esto se debe a que el entrenamiento en el entorno simulado presupone que solo son blancos los bordes de las pistas.
2. Utilice cinta continua limpia para marcar los bordes de la pista. Los bordes arrugados o rotos pueden afectar al desempeño del modelo entrenado.
3. Evite utilizar una superficie reflectante como suelo para la pista. Reduzca el brillo de las luces brillantes. El reflejo de los bordes rectos puede confundirse con objetos o bordes.
4. No utilice una pista con líneas marcadas que no sean las líneas de la pista. El modelo puede interpretar que esas líneas forman parte de la pista.
5. Coloque vallas alrededor de la pista para reducir cualquier distracción que puedan provocar los objetos en segundo plano.

## Pasos a seguir para construir una pista

A modo de ilustración, utilizaremos la pista más básica con una sola curva. Puede modificar las instrucciones para crear una pista más compleja como, por ejemplo, una curva en S, un loop o la pista AWS re:Invent 2018.

Para crear una vía de un DeepRacer solo paso para AWS

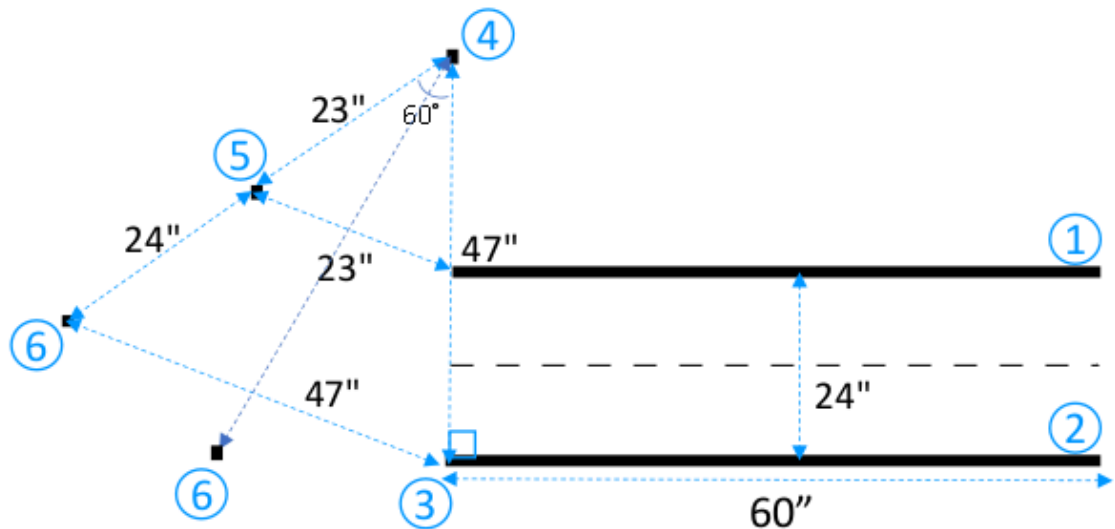
1. Para construir la parte recta de la pista, siga los pasos que se indican a continuación y consulte el diagrama.
  - a. Coloque un trozo de cinta de unos 150 cm de largo sobre el suelo para definir el primer borde de línea recta (1).
  - b. Utilice una cinta métrica para definir los dos puntos extremos del segundo borde: (2) y (3). Sepárelos unos 60 cm de los dos extremos del primer borde.
  - c. Ponga otro trozo de cinta de unos 150 cm de largo sobre el suelo para definir el segundo borde para conectar los dos extremos: (2) y (3).



Supongamos que el segmento recto de la pista tiene una longitud de 150 cm y una anchura de 60 cm. Puede ajustar la longitud y la anchura en función del espacio disponible, siempre que se cumplan los requisitos de dimensiones.

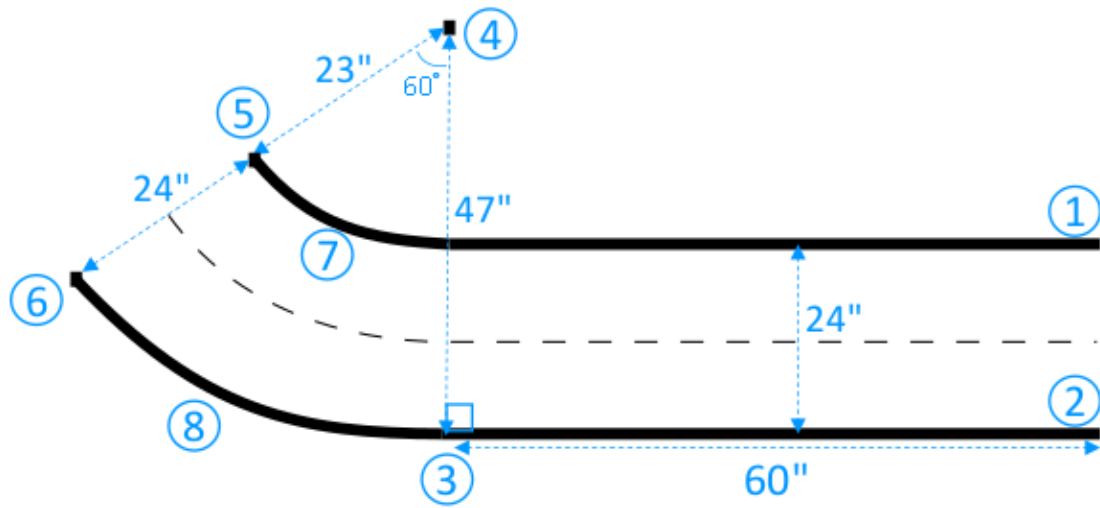
2. Para que la pista pueda girar en un ángulo de 60 grados, haga lo siguiente y consulte el diagrama:

- Utilice la cinta métrica para localizar el centro (4) del radio de giro (4-3 o 4-6). Marque el centro con un trozo de cinta.
- Dibuje un triángulo equilátero. Los tres lados son (3-4) (4-6) y (6-3).

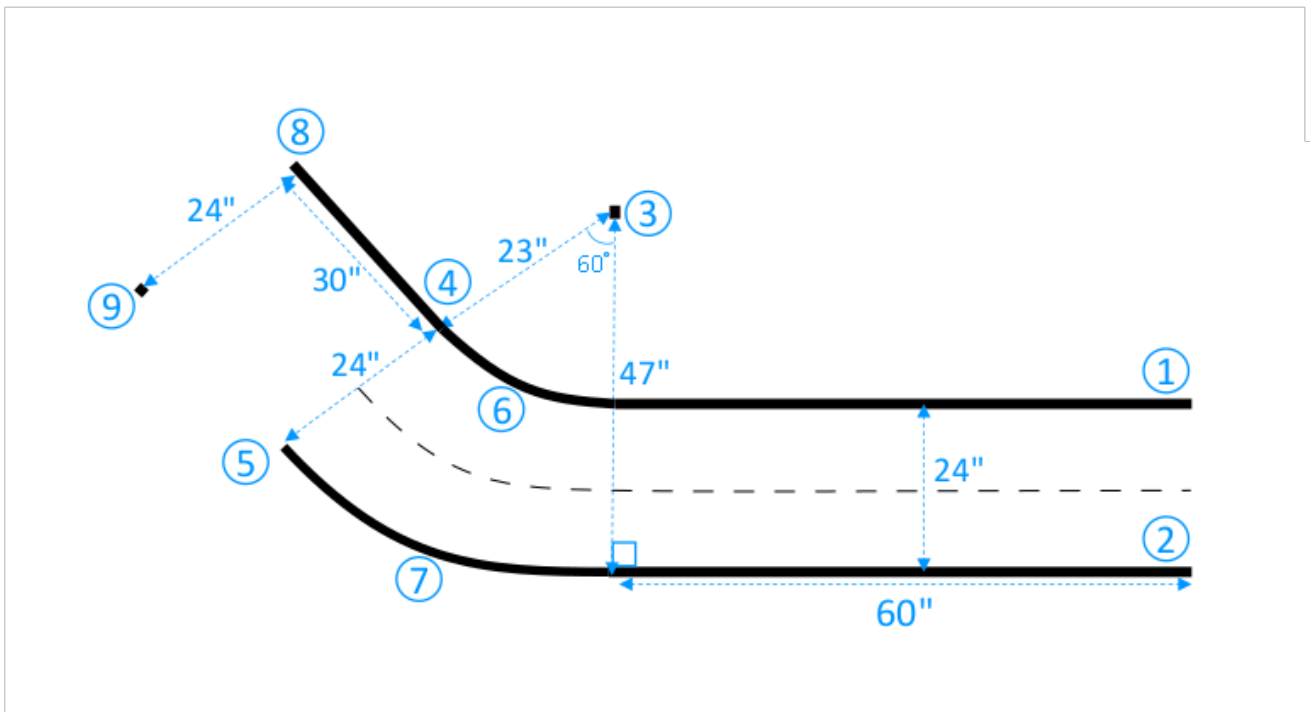


Para crear una curva de 60 grados a lo largo de la pista, utilice el triángulo equilátero (3-4-6) para determinar las ubicaciones de los dos extremos (5) y (6) para el segmento de la curva de la pista. Para curvas con ángulos diferentes, puede utilizar un transportador (o una app de un transportador) para definir los dos extremos (5) y (6) del segmento de la curva de la pista. Puede haber variantes de los ángulos de giro siempre que se cumpla el requisito de radio de giro mínimo indicado en el paso 2.

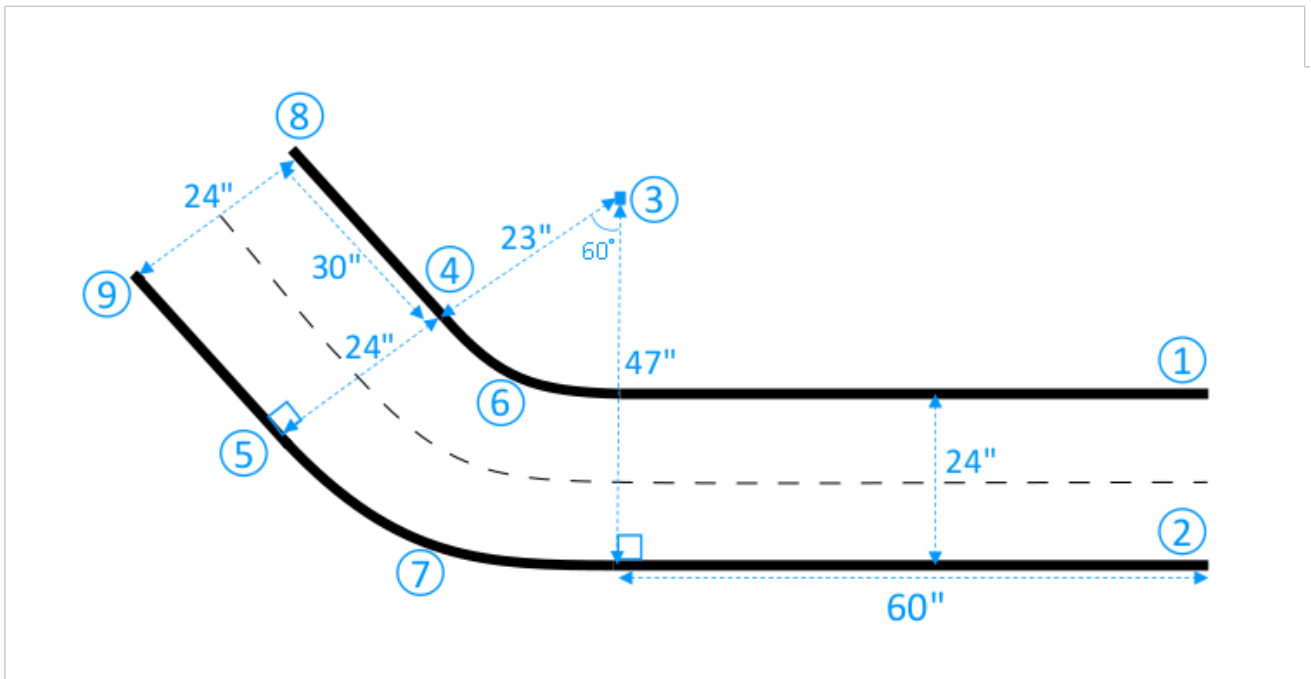
- Ponga pequeños trozos de cinta, por ejemplo, de unos 10 cm cada uno, en el suelo para definir los segmentos de los bordes de la curva (7) y (8) y conectarlos con los bordes de la línea recta. Los dos bordes curvados no tienen que ser paralelos.



3. Para ampliar la pista con el siguiente segmento recto de 75 cm de largo y 60 cm de ancho, haga lo siguiente:
  - a. Coloque un trozo de cinta de unos 75 cm de largo sobre el suelo para definir el primer borde (4-8) perpendicular al borde (3 a 5).



- b. Utilice la cinta métrica para localizar el extremo del segundo borde (9). Puede personalizar la longitud de las líneas rectas para adaptarla al espacio disponible.
- c. Coloque otro trozo de cinta de unos 75 cm de largo sobre el suelo para definir el segundo borde (5-9) perpendicular al borde (3 a 5).



Supongamos que el segundo segmento recto de la pista tiene una longitud de 75 cm y una anchura de 60 cm. Puede adaptar la longitud y la anchura en función del espacio disponible, siempre que se cumplan los requisitos de dimensiones y que estas sean coherentes con los otros segmentos.

4. Opcionalmente, corte trozos de cinta de unos 10 cm de largo y, a continuación, coloque los trozos de cinta a una distancia de unos 5 cm cada uno a lo largo del centro de la pista para marcar la línea discontinua central.

Acaba de crear una pista con una sola curva. Para que su vehículo pueda distinguir mejor entre las superficies por las que puede pasar y las que no, pinte la superficie exterior de la pista con un color que contraste con el color de la superficie de la pista. Para garantizar la seguridad, puede rodear la pista con vallas de color uniforme que tengan una altura mínima de 75 cm y colocarlas a unos 60 cm de la pista en todos los puntos.

Puede aplicar estas instrucciones para ampliar la pista con [formas más complejas](#).

# Plantillas de diseño de AWS DeepRacer Track

Las siguientes plantillas de diseño de pistas muestran DeepRacer las pistas de AWS que puede crear siguiendo las [instrucciones](#) que se presentan en esta sección.

## Note

En esta sección también se presentan las plantillas para pistas que están disponibles preimpresas. El montaje de pistas preimpresas requiere menos tiempo y es un proceso más sencillo que construir pistas con sus propios materiales. Recomendamos utilizar pistas y barreras preimpresas. Para comprar pistas preimpresas, consulte [AWS DeepRacer Storefront](#).

Para todas las pistas, para reproducir el mismo color de producción, utilice las siguientes especificaciones de color:

- Verde: PMS 3395C
- Naranja: PMS 137C
- Negro: PMS 432C
- Blanco: CMYK 0-0-2-9

Estas pistas se probaron con los siguientes materiales para sus superficies:

- Vinilo

Las pistas se imprimieron en 368 gramos de vinilo entelado con acabado mate para reducir el brillo. El vinilo suele ser más económico que la moqueta y proporciona un buen desempeño. Sin embargo, el vinilo no dura tanto como la moqueta.

- Moqueta

Las pistas se imprimieron en una moqueta con revestimiento de poliéster sublimado de 226 gramos con refuerzo cauchutado de látex. La moqueta es duradera y proporciona un gran desempeño, pero es cara.

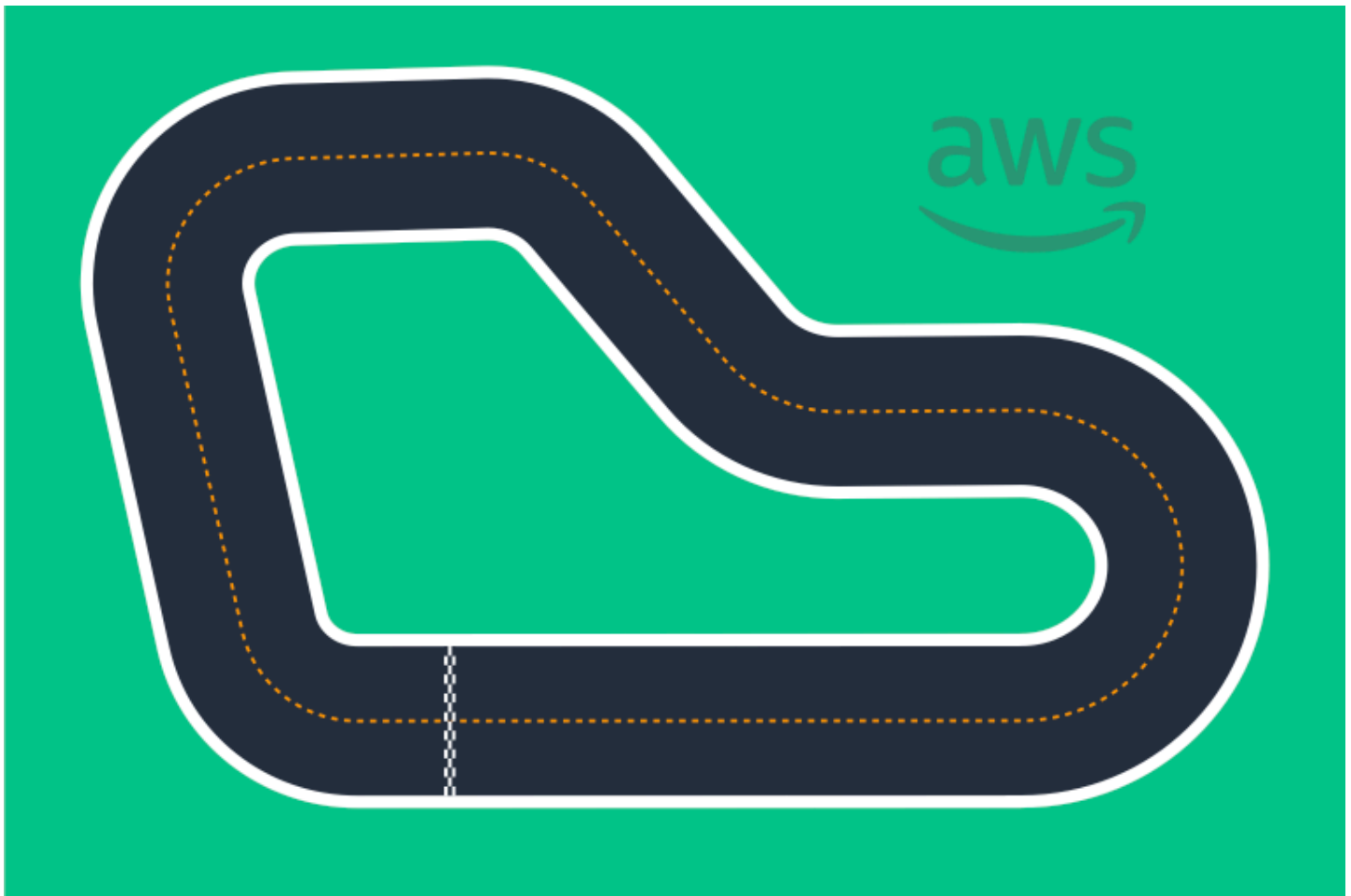
Debido a su gran tamaño, las pistas no pueden imprimirse fácilmente en una sola pieza de material. Alinee bien las líneas de la pista al unir las diferentes partes.

## Temas

- [Plantilla de pista AWS DeepRacer A to Z Speedway \(básica\)](#)
- [Plantilla de pista para AWS DeepRacer Smile Speedway \(Intermediate\)](#)
- [Plantilla de pista AWS DeepRacer RL Speedway \(Advanced\)](#)
- [Plantilla de seguimiento DeepRacer de un solo giro de AWS](#)
- [Plantilla de seguimiento DeepRacer de curvas S de AWS](#)
- [Plantilla de seguimiento de AWS DeepRacer Loop](#)

## Plantilla de pista AWS DeepRacer A to Z Speedway (básica)

La pista DeepRacer A to Z Speedway (básica) de AWS es la pista de competición física más popular de la DeepRacer historia de AWS. Se lanzó originalmente en AWS re:invent 2018 y tiene el espacio más pequeño de todos los circuitos de competición DeepRacer físicos de AWS. Está disponible preimpreso para su compra en [AWS DeepRacer Storefront](#).

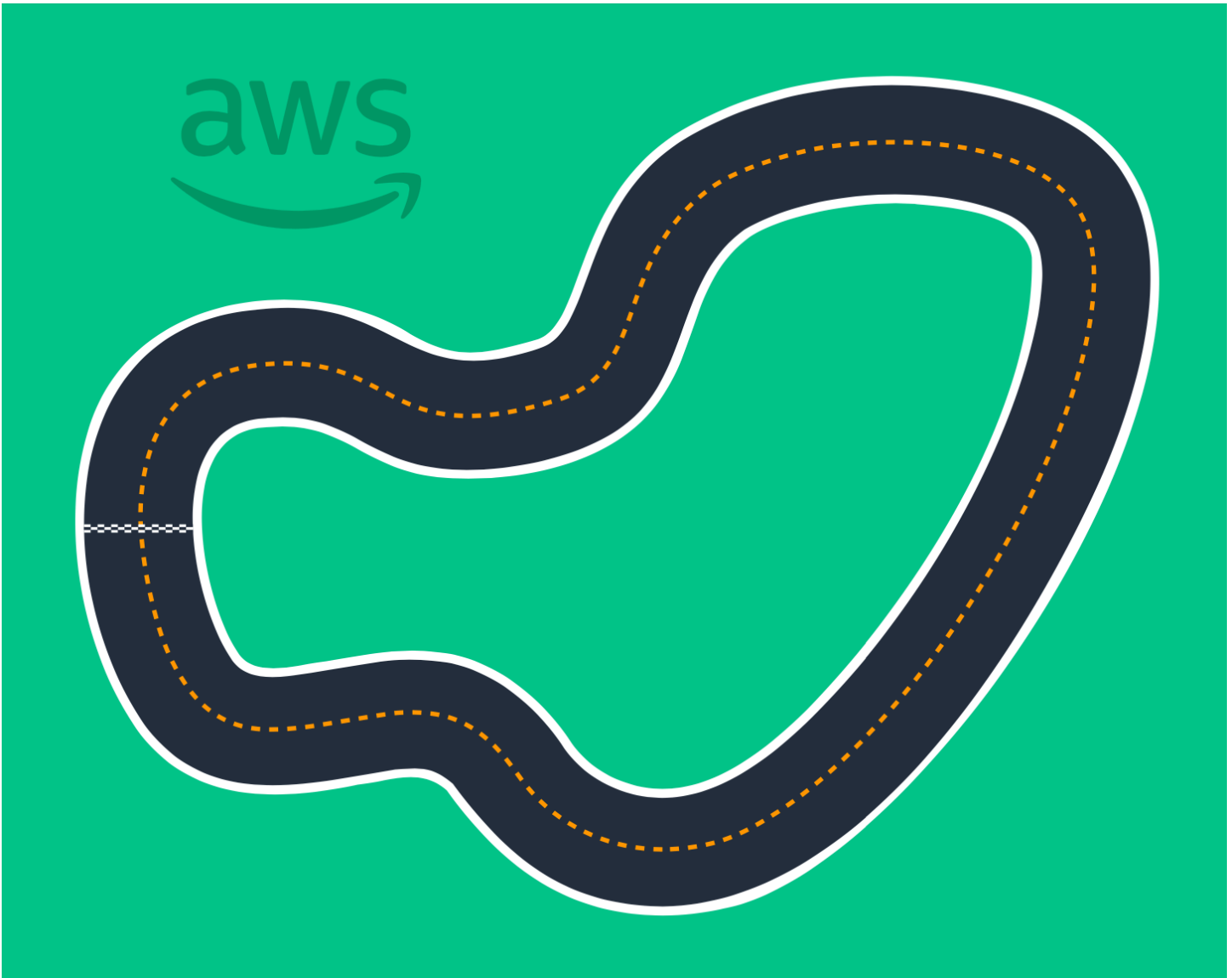


Recomendamos esta pista para eventos de principiantes y para quienes corran por primera vez. Con una variedad de carreras y rectas, ofrece un desafío convincente tanto para los principiantes como para los experimentados. La pista AWS DeepRacer A to Z Speedway (básica) es una reproducción física 1:1 de la pista virtual disponible en la consola. Ofrece a los corredores la oportunidad de entrenar un modelo en un entorno virtual y, a continuación, implementar el modelo en un DeepRacer dispositivo físico de AWS para carreras autónomas en una pista física.

Para imprimir o crear su propia pista de A to Z Speedway (Basic), descargue este archivo de [AWS DeepRacer A to Z Speedway \(Basic\)](#).

## Plantilla de pista para AWS DeepRacer Smile Speedway (Intermediate)

La pista AWS DeepRacer Smile Speedway se lanzó originalmente como la pista del DeepRacer Campeonato AWS 2019. Está disponible preimpreso para su compra en [AWS DeepRacer Storefront](#).



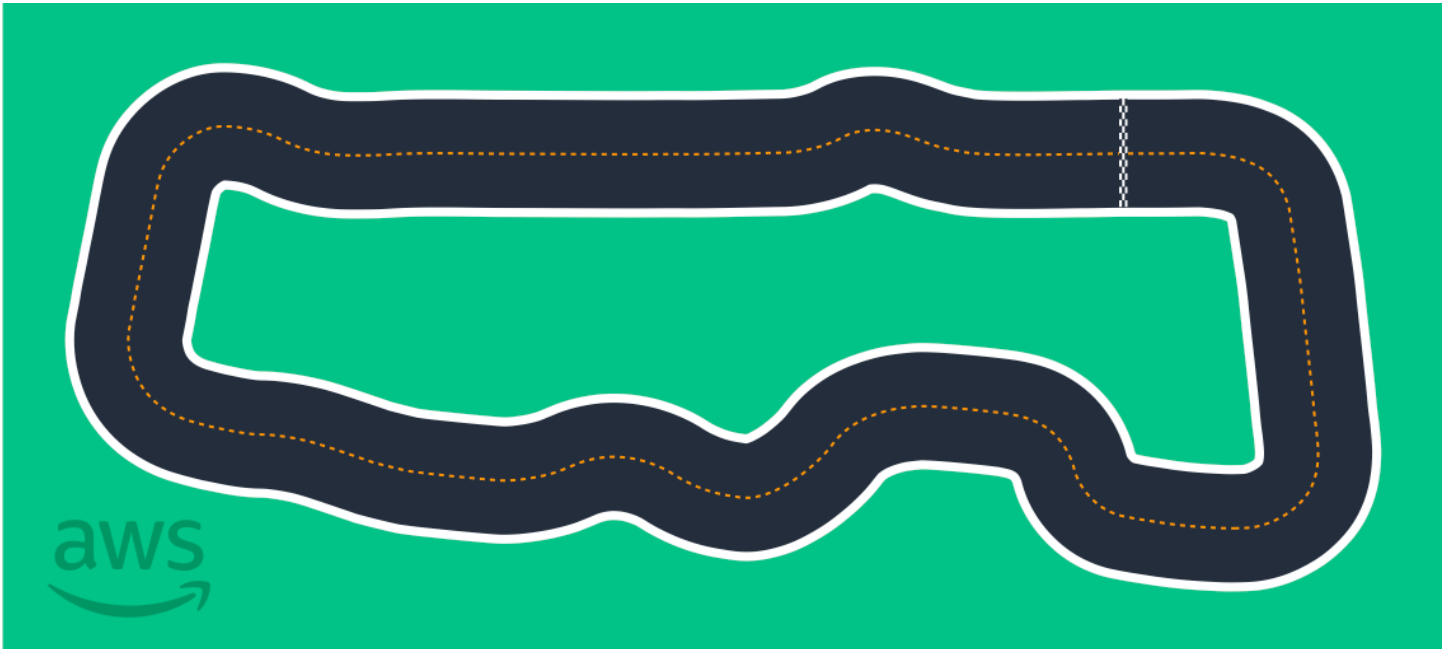
Recomendamos esta pista intermedia para eventos con corredores experimentados y espacios físicos más grandes. Es una reproducción física 1:1 de la pista virtual disponible en la consola. Ofrece a los corredores la oportunidad de entrenar un modelo en un entorno virtual y, a continuación, implementar el modelo en un DeepRacer dispositivo físico de AWS para carreras autónomas en una pista física.

Para imprimir o crear su propia pista de AWS DeepRacer Smile Speedway (Intermediate), descargue este archivo de pista de [AWS DeepRacer Smile Speedway \(Intermediate\)](#).

## Plantilla de pista AWS DeepRacer RL Speedway (Advanced)

El circuito AWS DeepRacer RL Speedway (Advanced) (también conocido como AWS DeepRacer Summit Speedway) se lanzó originalmente para las DeepRacer cumbres de AWS en 2022 y es

el circuito físico más largo de la historia de AWS. DeepRacer Está disponible preimpreso para su compra en [AWS DeepRacer Storefront](#).

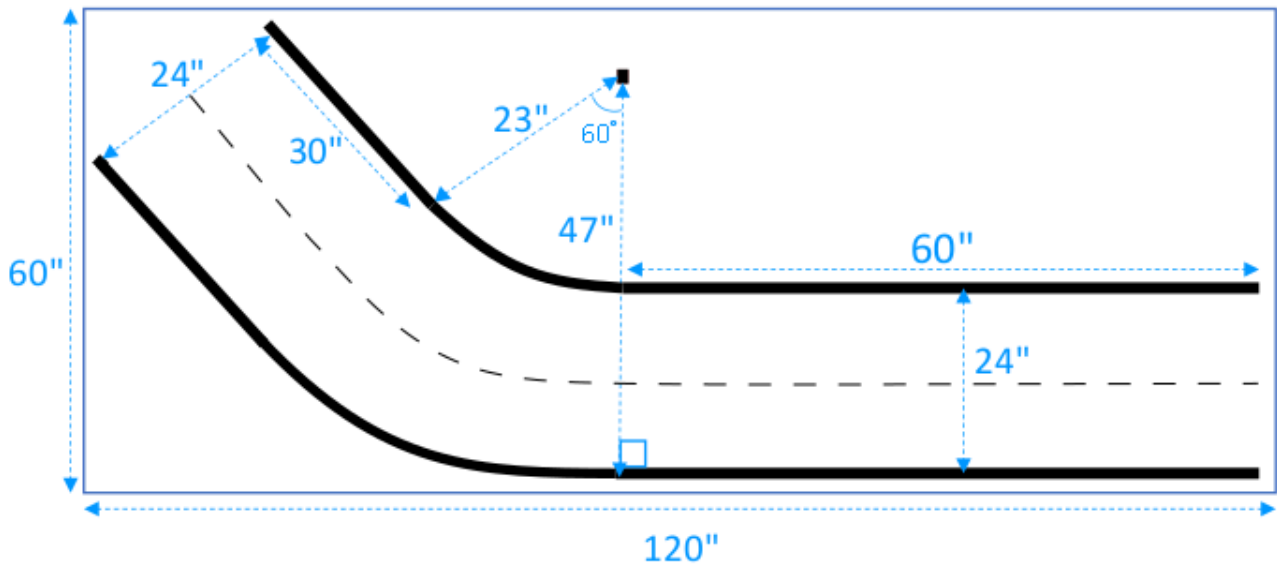


Recomendamos el circuito AWS DeepRacer RL Speedway (Advanced) para eventos con corredores experimentados. Supone un desafío convincente para los corredores que disfrutan de ir rápido en rectas. La pista AWS DeepRacer RL Speedway (Advanced) es una reproducción física 1:1 de la pista virtual disponible en la consola. Brinda a los corredores la oportunidad de entrenar un modelo en un entorno virtual y, a continuación, implementar el modelo en un DeepRacer dispositivo AWS físico para carreras autónomas en una pista física.

Para imprimir o crear su propia pista de AWS RL Speedway (Advanced), descargue este archivo de pista de [AWS DeepRacer RL Speedway \(Advanced\)](#).

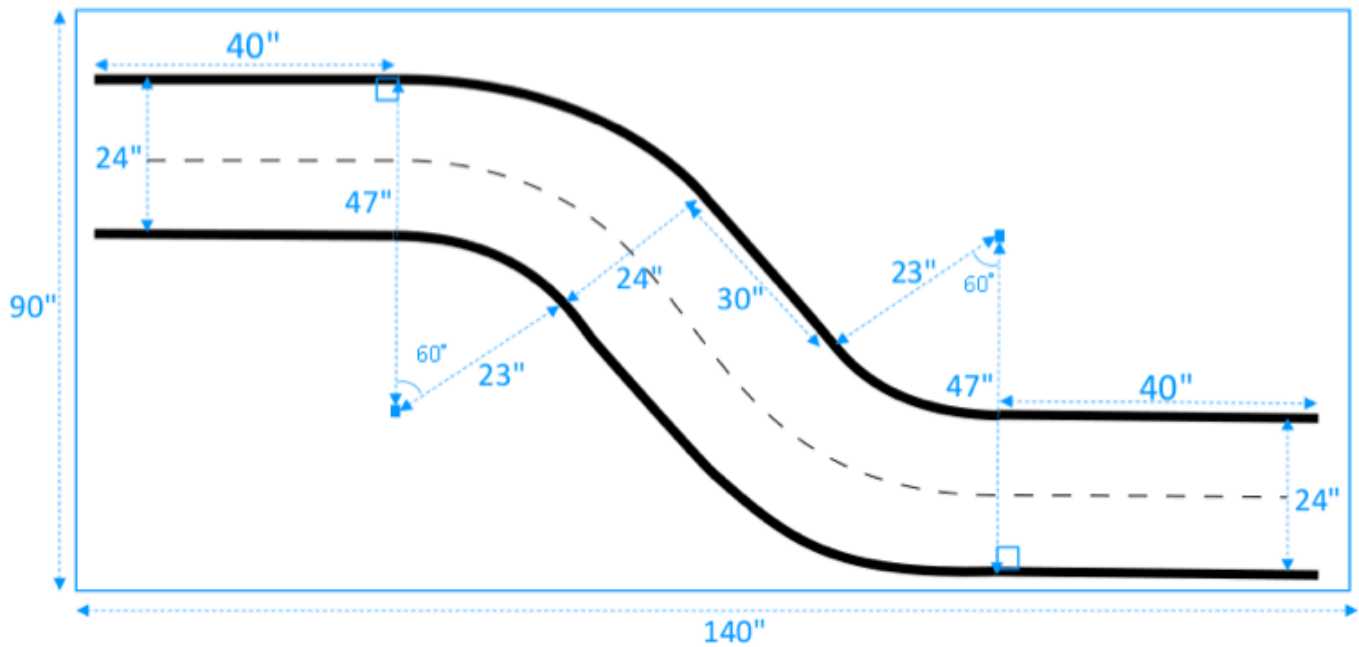
## Plantilla de seguimiento DeepRacer de un solo giro de AWS

Esta plantilla de pista básica se compone de dos segmentos de pista recta conectados con un segmento en forma de curva. Los modelos entrenados con esta vía deben hacer que su DeepRacer vehículo de AWS conduzca en línea recta o gire en una dirección.



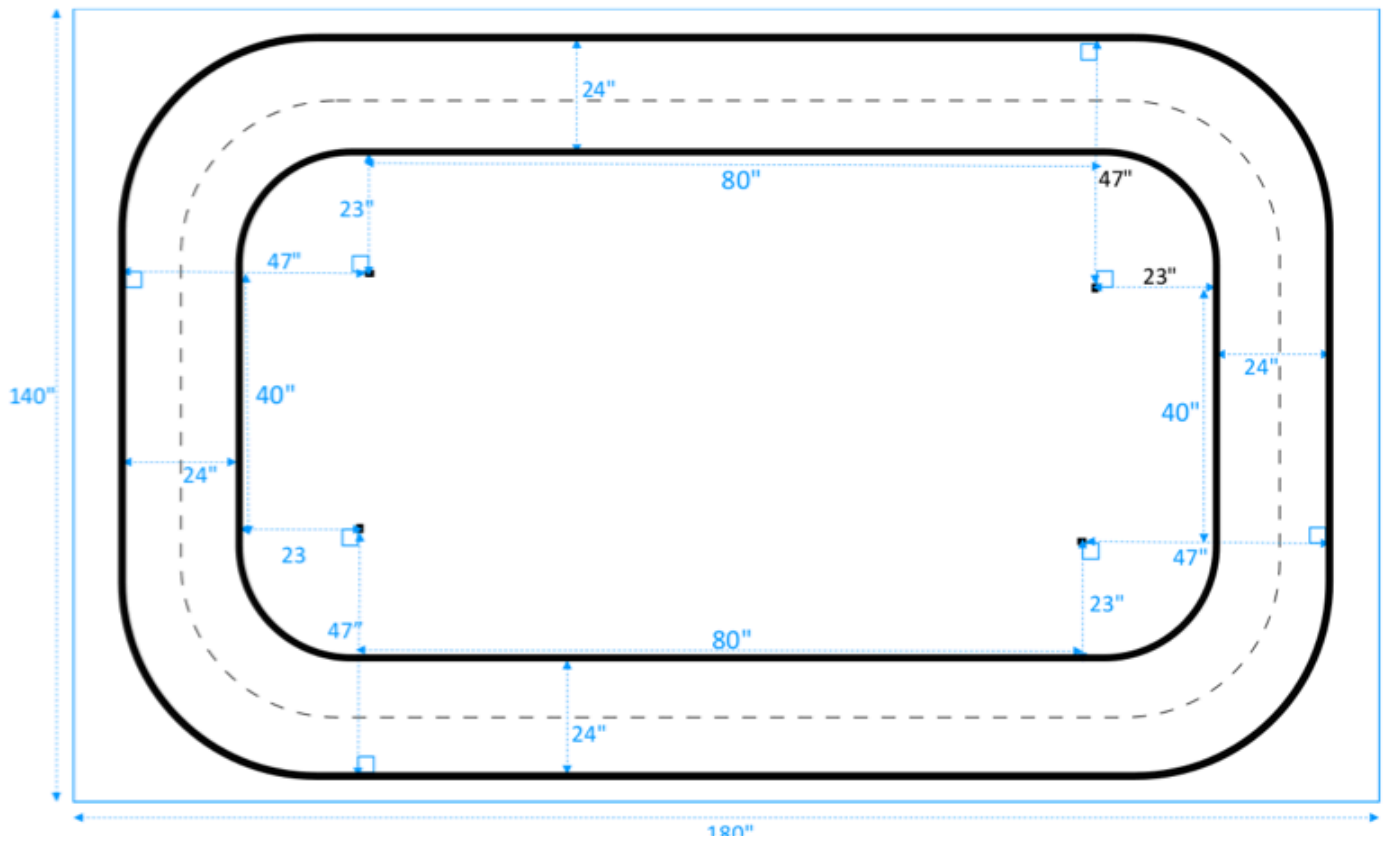
## Plantilla de seguimiento DeepRacer de curvas S de AWS

La pista es más compleja que la pista con una sola curva porque el modelo tiene que aprender a girar en dos direcciones. Es fácil ampliar las instrucciones de construcción de una pista con solo una curva a esta pista girándola en la dirección contraria después del primer giro.



### Plantilla de seguimiento de AWS DeepRacer Loop

Esta pista normal con un loop es la repetición de una pista con una sola curva de 90 grados. Se precisa un área circundante más grande para preparar toda la pista.





# Únase a una DeepRacer carrera de AWS

Después de entrenar y evaluar con éxito su modelo en simulación, compare el rendimiento de su modelo con el de otros corredores participando en una carrera. Las carreras son una forma divertida de recibir comentarios sobre su modelo, ganar premios y galardones, conocer a otros miembros de la DeepRacer comunidad de AWS, enterarse de oportunidades para aprender y mejorar sus habilidades y divertirse.

Las carreras pueden ser presenciales o en línea (virtuales) y las carreras virtuales se pueden formatear de forma sincrónica como carreras EN DIRECTO o de forma asíncrona como carreras clásicas. Las carreras virtuales clásicas y en DIRECTO se pueden retransmitir de forma privada o pública.

En esta sección se explica cómo participar en una carrera del circuito virtual de DeepRacer la AWS League o en una carrera virtual basada en la comunidad y las diferentes opciones de formato.

## Tipos de eventos DeepRacer de carreras de AWS

Un evento puede ser categorizado según su patrocinador u organizador. Tanto los eventos de carreras de la AWS DeepRacer League como los de la comunidad pueden celebrarse en persona en una pista física o en línea en una pista virtual.

- AWS-eventos de carreras patrocinados por: los eventos de carreras patrocinados por se AWS denominan eventos de DeepRacer la Liga AWS y están abiertos a todos DeepRacer los usuarios de AWS. Los corredores primerizos pueden comenzar su andadura en la liga uniéndose a una carrera virtual mensual. Una vez que un corredor haya presentado un modelo a la carrera, ganará puntos y recibirá su clasificación nacional y regional de la temporada.
- Eventos de carreras patrocinados por la comunidad: los eventos de carreras creados por DeepRacer los usuarios de AWS se denominan eventos de carreras comunitarios.

## Unirse a una carrera patrocinada por Internet o AWS patrocinada por la comunidad

Puede usar la DeepRacer consola de AWS para participar en un evento del circuito virtual de DeepRacer la Liga AWS o en una carrera en línea basada en la comunidad.

- Cualquier DeepRacer usuario de AWS puede unirse a una carrera online del Circuito Virtual de la DeepRacer Liga AWS.
- Solo los usuarios invitados pueden acceder a eventos virtuales de carreras de la comunidad o participar en ellos. Se invita a los usuarios cuando reciben un enlace de invitación enviado por el organizador de la carrera o enviado por otro participante de la carrera.

## Temas

- [the section called “ Participe en una carrera de circuito virtual ”](#)
- [the section called “ Únase a una carrera comunitaria ”](#)
- [the section called “ Participe en una carrera EN DIRECTO ”](#)
- [the section called “Terminología de eventos de carreras”](#)

# Participe en una carrera por el circuito virtual de la AWS DeepRacer League

En esta sección, aprenda a usar la DeepRacer consola de AWS para enviar su modelo entrenado a una carrera de circuito virtual.

Para participar en el circuito virtual DeepRacer de la AWS League

1. Inicie sesión en la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. En el panel de navegación principal, elija Circuito virtual de AWS .
3. En la página del circuito virtual de AWS , en la sección Carreras abiertas, elija Participar en la carrera.
4. Si es la primera vez que participa en un evento de carreras de DeepRacer la AWS League, introduzca su alias en el nombre del corredor debajo del nombre del corredor de DeepRacer la AWS League.
5. En Elegir modelo, seleccione el modelo que desee usar de la lista de Modelos. Asegúrese de que su modelo se entrenó de acuerdo con la forma de la pista.
6. Si es la primera vez que participa en un evento de DeepRacer la AWS League, en los requisitos de la liga, seleccione su país de residencia. Una vez que seleccione su país de residencia y envíe su primer modelo, estará listo para la temporada de carreras y se verificará cuando se

entreguen los premios. A continuación, acepte los términos y condiciones marcando la casilla de verificación.

7. Seleccione Participar en la carrera para completar el envío. El cupo de inscripciones para cada carrera es de 50.

Una vez enviado el modelo, la DeepRacer consola de AWS comienza su evaluación. Este proceso puede tardar hasta diez minutos.

8. En la página de la carrera, revise las especificaciones de la carrera.
9. En la página de carreras, vea el estado de su envío con su nombre de piloto.
10. En la página de carreras, vea la lista de clasificación en la tabla de clasificación para ver una comparativa de su modelo con otros.

Si su modelo no finaliza la pista en tres pruebas consecutivas, no se incluye en la lista de clasificación en la tabla de clasificación. Su clasificación en la tabla de clasificación refleja sus envíos con mejor desempeño. También recibirá una clasificación de la temporada nacional y regional para evaluar su posición respecto a otros corredores de su país y región.

Después de enviar un modelo, intente mejorar su rendimiento perfeccionando la función de recompensa e iterando el modelo. También puede entrenar un modelo nuevo con un algoritmo o espacio de acción diferente. Aprenda, realice ajustes y vuelva a correr para aumentar sus posibilidades de conseguir recompensas.

## Para unirse a una carrera por DeepRacer la comunidad de AWS

### Note

Para unirse a una carrera de la DeepRacer comunidad de AWS, primero debe recibir un enlace a la carrera del organizador de la carrera.

Cuando reciba una invitación para unirse a una DeepRacer carrera de AWS, averigüe si se trata de una carrera en VIVO o clásica.

### Carrera clásica

Las carreras clásicas son eventos asíncronos que no requieren interacción en tiempo real. El enlace de invitación le permite enviar un modelo a la carrera y ver la tabla de clasificación. Puede

enviar un número ilimitado de modelos en cualquier momento durante las fechas de apertura y cierre de la carrera para conseguir su mejor posición en la clasificación. Los resultados y los vídeos de las carreras clásicas se pueden ver para los modelos enviados en la página Tabla de clasificación al comenzar la carrera. Todas las carreras clásicas son eventos privados.

## Carrera EN DIRECTO

Las carreras EN DIRECTO son eventos de carreras en tiempo real en los que se reúne virtualmente con otros corredores que se turnan para competir por el mejor tiempo de la clasificación. Puede introducir varios modelos, pero solo se utilizará el último modelo que envíe antes de que se cierre el plazo de presentación. Durante la carrera, tiene la opción de probar los controles de velocidad interactivos, que anulan temporalmente los parámetros de velocidad de su modelo y le permiten realizar ajustes estratégicos en tiempo real. Las carreras EN DIRECTO se pueden retransmitir de forma privada entre los corredores invitados o en público para que cualquiera pueda verlas.

Si el formato de la competición no está especificado en su invitación, consulte su tarjeta de carrera. Las carreras EN DIRECTO dicen “EN DIRECTO” y le indican la fecha y la hora del evento sincrónico. Las carreras clásicas le dan el intervalo de fechas de la competición asincrónica.

The image shows a screenshot of the 'Open community races' interface. It features two race cards side-by-side, each with a track map and specific details.

**Left Card: Super Fun Team Competition**

- Status: LIVE
- Description: Skillfully avoid objects on the track
- LIVE race July 6 at 2:00 PM PDT
- Race type: Object avoidance
- Race track: Cumulo Turnpike
- LIVE race: July 6 at 2:00 PM PDT

**Right Card: Race with my Friends**

- Status: Opening soon ...
- Description: Head-to-bot
- Race dates: July 15 - September 30
- Race type: Head-to-bot
- Race track: Cumulo Turnpike
- Race dates: July 15 - September 30

## Únase a una carrera de la DeepRacer comunidad de AWS como participante

Si eres nuevo AWS y recibes una invitación para unirse a una carrera por DeepRacer la comunidad de AWS, sigue los pasos que se indican en Para unirse como nuevo usuario. Si está invitado a una carrera comunitaria activa y ya ha participado en una carrera de AWS DeepRacer anteriormente, siga los pasos que se indican a continuación en Para unirse a una carrera clásica o Para unirse a una carrera EN VIVO, según corresponda al formato de su competencia.

### Cómo unirse como usuario nuevo

Si eres nuevo AWS y recibes un enlace de invitación para unirse a una carrera de la DeepRacer comunidad de AWS, selecciona el enlace para ir a la DeepRacer consola de AWS y, a continuación, crea una AWS cuenta antes de unirse a la carrera.

Como nuevo DeepRacer usuario de AWS o si participa por primera vez en una DeepRacer carrera de AWS, siga los pasos para unirse a una carrera comunitaria en la DeepRacer consola de AWS.

### Cómo unirse a la carrera como usuario nuevo

1. Cree una AWS cuenta en la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Una vez que esté configurado y haya iniciado sesión, elija el enlace que le haya compartido el organizador de la carrera para abrir la página de la carrera.
3. Cuando se te pida que crees un nombre de DeepRacer corredor de AWS, introduce un nombre que utilizarás como identificación en todas las tablas de DeepRacer clasificación de AWS. Una vez que elija el nombre de un corredor, no podrá cambiarlo.
4. En la página de detalles de la carrera, expanda Comenzar a competir.
5. Elija Get Started with RL para obtener una introducción rápida a la formación de un DeepRacer modelo de AWS para la conducción autónoma.
6. Entrene y evalúe su modelo para la carrera en la DeepRacer consola de AWS.

Para obtener más información sobre el entrenamiento del modelo, consulte [Entrene su primer DeepRacer modelo de AWS](#).

7. Vaya hasta Carreras comunitarias.
8. Busque la carrera a la que está invitado. Seleccione Participar en la carrera en la tarjeta de carrera.

The screenshot shows the AWS DeepRacer console interface. On the left is a navigation menu with categories like 'Racing League', 'Reinforcement learning', and 'Resources'. The main content area is titled 'Welcome to the 2021 AWS DeepRacer community races, racer1!'. Below this, there are several links for actions like 'Create your own DeepRacer LIVE virtual race', 'Race for prizes and glory', and 'Join an AWS DeepRacer community race'. The 'Open community races' section features three race cards. The first card is for a 'LIVE! LIVE! LIVE!' race on July 8. The second card is for 'College vs. Colleg...' on July 9, with the 'Enter race' button highlighted in red. The third card is for 'Super Team Time Fu...' on July 7-31. At the bottom, there is a link for 'Completed races (18)'.

9. Siga los pasos que se indican en Unirse a una carrera clásica o Unirse a una carrera EN DIRECTO, según corresponda al formato de competición de su carrera.

### Cómo unirse a una carrera clásica

1. Seleccione el enlace que recibió del organizador de la carrera. Si aún no ha iniciado sesión en su cuenta en la [DeepRacer consola de AWS](#), se le pedirá que inicie sesión.

- Una vez que haya iniciado sesión en la DeepRacer consola de AWS, el enlace lo llevará a la página de carreras. La página de carreras muestra los detalles de la carrera, la tabla de clasificación y la información del corredor. Seleccione Participar en la carrera.

The screenshot shows the AWS DeepRacer console interface for a race titled "Super Team Time Fun!". The page is divided into several sections:


- Left Sidebar:** Contains navigation links for "Racing League", "Reinforcement learning", "Resources", and "Next challenge".
- Header:** Shows the breadcrumb "AWS DeepRacer > Community races > Super Team Time Fun!" and a circled "Enter race" button.
- Race details:**
  - Race hosting:** Classic race
  - Race type:** Head-to-bot
  - Race dates:** Start July 7, 2021 at 12:00 AM; End July 31, 2021 at 12:00 AM
  - Time zone:** UTC-0700 (Pacific Daylight Time); America/Los\_Angeles
  - Competition track:** Inspired by Monza, re:Invent 2018 was the first Championship Cup track. This short, classic speedway remains a perennial rookie favorite. Length: 17.6 m (57.97') Width: 76 cm (30")
  - Rules:**
    - Ranking method: Total time
    - Style: Individual lap
    - Entry criteria: 3 consecutive laps
    - Resets: Unlimited resets
    - Off-track penalty: 3 seconds
  - Head-to-bot rules:**
    - Number of bot cars: 3 cars
    - Bot car speed: 0.75 m/s
    - Bot lane change: Disabled
    - Collision penalty: 3 seconds
- User Profile:** Shows a user named "racer1" with a rank of "--/--".
- Start your engines:** A section titled "Train a model" with a "Train a model" button and text: "To increase your chances of a good ranking, ensure you train a model type that matches the race type, and that your training setup (track and bots) mimics the race setup. Good luck in the race!"
- Super Team Time Fun! leaderboard:** A table with columns: Rank, Racer, Time, Gap to 1st, Video, Off-track, Collision. It shows "No entries." and the text "Be the first to make it onto this leaderboard!"

- En la página Participar en la carrera, en Elegir modelo, elija un modelo entrenado y, a continuación, seleccione Participar en la carrera.

AWS DeepRacer > Community races > Super Team Time Fun! > Enter race

## Enter race

### Super Team Time Fun!

|  |  |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
|--|--|---|----------------|------------|-------|----------------|----------------|--------------------|--------|------------------|-------------------|-----------|--------------------|--------|---------------|----------|-----------------|----------|-------------------|-----------|
| <p><b>Race hosting</b><br/>Classic race</p> <p><b>Race type</b><br/>Head-to-bot</p> <p><b>Race dates</b><br/>Start July 7, 2021 at 12:00 AM<br/>End July 31, 2021 at 12:00 AM</p> <p><b>Time zone</b><br/>UTC-0700 (Pacific Daylight Time) America/Los_Angeles</p> | <p><b>Competition track</b><br/>Inspired by Monza, re:Invent 2018 was the first Championship Cup track. This short, classic speedway remains a perennial rookie favorite. Length: 17.6 m (57.97') Width: 76 cm (30")</p>  | <p><b>Rules</b></p> <table border="1"> <tr> <td>Ranking method</td> <td>Total time</td> </tr> <tr> <td>Style</td> <td>Individual lap</td> </tr> <tr> <td>Entry criteria</td> <td>3 consecutive laps</td> </tr> <tr> <td>Resets</td> <td>Unlimited resets</td> </tr> <tr> <td>Off-track penalty</td> <td>3 seconds</td> </tr> </table> <p><b>Head-to-bot rules</b></p> <table border="1"> <tr> <td>Number of bot cars</td> <td>3 cars</td> </tr> <tr> <td>Bot car speed</td> <td>0.75 m/s</td> </tr> <tr> <td>Bot lane change</td> <td>Disabled</td> </tr> <tr> <td>Collision penalty</td> <td>3 seconds</td> </tr> </table> | Ranking method | Total time | Style | Individual lap | Entry criteria | 3 consecutive laps | Resets | Unlimited resets | Off-track penalty | 3 seconds | Number of bot cars | 3 cars | Bot car speed | 0.75 m/s | Bot lane change | Disabled | Collision penalty | 3 seconds |
| Ranking method   | Total time   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Style  | Individual lap   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Entry criteria   | 3 consecutive laps   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Resets   | Unlimited resets   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Off-track penalty  | 3 seconds  |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Number of bot cars   | 3 cars   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Bot car speed  | 0.75 m/s   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Bot lane change  | Disabled   |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |
| Collision penalty  | 3 seconds  |   |                |            |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                    |        |               |          |                 |          |                   |           |

### Choose model

Selection and submission  
Submit your model to participate in the virtual race. Your time and rank will be displayed on the race leaderboard alongside other competitors.

- Tagris-terminator ▲
- asjdfhasdf
- dafrdsfasdfasdf
- Tagris-terminator
- Fabulous-mud
- Action-Space-Activator  
Train: ...

Cancel **Enter race**

- Si su modelo se evalúa con éxito en función de los criterios de competición, vea la tabla de clasificación del evento para ver cómo su modelo se clasifica frente a otros participantes.
- Si lo prefiere, seleccione Ver para ver un vídeo del rendimiento de su vehículo o seleccione Descargar los registros de evaluación para ver en detalle los resultados obtenidos.

**AWS DeepRacer** Submission successful! Watch your video. View Video

AWS DeepRacer > Community races > Super Team Time Fun!

## Super Team Time Fun!

**Race details**

**Race hosting**  
Classic race

**Race type**  
Head-to-bot

**Race dates**  
Start July 7, 2021 at 12:00 AM  
End July 31, 2021 at 12:00 AM

**Time zone**  
UTC-0700 (Pacific Daylight Time)  
America/Los\_Angeles

**Competition track**  
Inspired by Monza, re:Invent 2018 was the first Championship Cup track. This short, classic speedway remains a perennial rookie favorite. Length: 17.6 m (57.97') Width: 76 cm (30")

**Rules**

|                   |                    |
|-------------------|--------------------|
| Ranking method    | Total time         |
| Style             | Individual lap     |
| Entry criteria    | 3 consecutive laps |
| Resets            | Unlimited resets   |
| Off-track penalty | 3 seconds          |

**Head-to-bot rules**

|                    |           |
|--------------------|-----------|
| Number of bot cars | 3 cars    |
| Bot car speed      | 0.75 m/s  |
| Bot lane change    | Disabled  |
| Collision penalty  | 3 seconds |

**Super Team Time Fun! leaderboard (1)**

Search by racer alias

| Rank | Racer  | Time      | Gap to 1st | Video | Off-track | Collision |
|------|--------|-----------|------------|-------|-----------|-----------|
| 1    | racer1 | 01:47.821 |            | Watch | 12        | 2         |

**Your best model**  
Tagris-terminator

**Latest model submitted**

Name  
Tagris-terminator

Total lap time  
01:47.821

Submission time  
7/7/2021, 12:51:56 PM PDT

Status  
Completed 3 laps  
Watch video

Download evaluation logs

6. Seleccione Volver a correr para introducir otro modelo. Puede enviar un número ilimitado de modelos en cualquier momento durante las fechas de apertura y cierre de la carrera para conseguir su mejor posición en la clasificación.

## Cómo unirse a una carrera EN DIRECTO

1. Seleccione el enlace que recibió del organizador de la carrera. Si aún no ha iniciado sesión en su cuenta en la [DeepRacer consola de AWS](#), se le pedirá que inicie sesión.

2. Una vez que haya iniciado sesión en la DeepRacer consola de AWS, el enlace lo llevará a la página de carreras. La página de carreras muestra los detalles de la carrera y la tabla de clasificación. Seleccione Participar en la carrera.

**AWS DeepRacer** ×


- ▼ **Racing League**
  - [AWS Virtual Circuit](#)
  - [Community races](#)
  - [Your racer profile](#)
- ▼ **Reinforcement learning**
  - [Get started](#)
  - [Your models](#)
  - [Your garage](#)
- ▼ **Resources**
  - [About the league](#)
  - [Schedules & standings](#)
  - [Rules & prizes](#)
  - [Developer guide](#)
  - [Tips & tricks](#)
  - [Forum](#)
  - [Community Slack channel](#)
  - [Buy AWS DeepRacer](#)
- ▼ **Next challenge**
  - [Try a robotics project](#) New!
  - [Try computer vision](#)
  - [Try generative AI](#)

AWS DeepRacer > Community races > LIVE! LIVE! LIVE!


Enter race

## LIVE! LIVE! LIVE!

### Race details

|  |   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
|--|---|---|----------------|---------------|-------|----------------|----------------|--------------------|--------|------------------|-------------------|-----------|----------------|-----------|---------------------|---|-------------------|-----------|
| <p><b>Race hosting</b><br/>LIVE race</p> <p><b>Race type</b><br/>Object avoidance</p> <p><b>LIVE race date</b><br/>Start on July 7, 2021 at 12:00 AM (PDT)</p> | <p><b>Competition track</b><br/>The Cumulo Tumpike shifts from high-speed straightaways to challenging corners. It requires a perfect storm of exceptional navigation skill and speed control. Length: 60 m (197') Width: 106 cm (42")</p>  | <p><b>Rules</b></p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Ranking method</td> <td style="padding: 2px 5px;">Best lap time</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Style</td> <td style="padding: 2px 5px;">Individual lap</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Entry criteria</td> <td style="padding: 2px 5px;">3 consecutive laps</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Resets</td> <td style="padding: 2px 5px;">Unlimited resets</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Off-track penalty</td> <td style="padding: 2px 5px;">3 seconds</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Time per racer</td> <td style="padding: 2px 5px;">3 minutes</td> </tr> </table> <p><b>Object avoidance rules</b></p> <table style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Number of obstacles</td> <td style="padding: 2px 5px;">4</td> </tr> <tr> <td style="border-bottom: 1px dashed #ccc; padding: 2px 5px;">Collision penalty</td> <td style="padding: 2px 5px;">3 seconds</td> </tr> </table> | Ranking method | Best lap time | Style | Individual lap | Entry criteria | 3 consecutive laps | Resets | Unlimited resets | Off-track penalty | 3 seconds | Time per racer | 3 minutes | Number of obstacles | 4 | Collision penalty | 3 seconds |
| Ranking method   | Best lap time   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Style  | Individual lap  |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Entry criteria   | 3 consecutive laps  |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Resets   | Unlimited resets  |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Off-track penalty  | 3 seconds   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Time per racer   | 3 minutes   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Number of obstacles  | 4   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |
| Collision penalty  | 3 seconds   |   |                |               |       |                |                |                    |        |                  |                   |           |                |           |                     |   |                   |           |

### Racers (1)




**racer1**

⊖ Awaiting Submission

LIVE Race starts July 7 at 12:00 AM PDT


**TUNE IN**

Leaderboard results posted here as soon as the race starts



12:00 AM PDT

Calendar



**heat-jr**  
Your rank

-- / --

### LIVE! LIVE! LIVE! leaderboard

| Rank   | Racer | Time | Gap to 1st | Video | Off-track | Collision |
|--|-------|------|------------|-------|-----------|-----------|
| <p style="font-size: 0.8em; color: #666;">Live racing results in on 7/7/2021, 12:00:00 AM.</p> <p style="font-size: 0.8em; color: #666;">Results from live racing will appear on leaderboard</p> |       |      |            |       |           |           |

### Start your engines

**Train a model**

To increase your chances of a good ranking, ensure you train a model type that matches the race type, and that your training setup (track and obstacles) mimics the race setup. Good luck in the race!

Train a model


3. En la página Participar en la carrera, en Elegir modelo, elija un modelo entrenado y, a continuación, seleccione Participar en la carrera.



AWS DeepRacer > Community races > LIVE! LIVE! LIVE! > Enter race

## Enter race

### LIVE! LIVE! LIVE!

|  |   |  |
|--|---|--|
| <p><b>Race hosting</b><br/>LIVE race</p> <p><b>Race type</b><br/>Object avoidance</p> <p><b>LIVE race date</b><br/>Start on July 7, 2021 at 12:00 AM (PDT)</p> | <p><b>Competition track</b><br/>The Cumulo Turnpike shifts from high-speed straightaways to challenging corners. It requires a perfect storm of exceptional navigation skill and speed control. Length: 60 m (197') Width: 106 cm (42")</p>  | <p><b>Rules</b></p> <p>Ranking method<br/>Style<br/>Entry criteria<br/>Resets<br/>Off-track penalty<br/>Time per racer</p> <p>Best lap time<br/>Individual lap<br/>3 consecutive laps<br/>Unlimited resets<br/>3 seconds<br/>3 minutes</p> <p><b>Object avoidance rules</b><br/>Number of obstacles<br/>Collision penalty</p> <p>4<br/>3 seconds</p> |
|--|---|--|

### Choose model

Selection and submission  
Submit your model to participate in the virtual race. Your time and rank will be displayed on the race leaderboard alongside other competitors.

- Fabulous-mud
- asjdfhasdf
- dafdsfasdfasdf
- Tagris-terminator
- Fabulous-mud
- Action-Space-Activator

Cancel **Enter race**

- Si su modelo se evalúa con éxito en función de los criterios de competición, vea la tabla de clasificación del evento para ver cómo su modelo se clasifica frente a otros participantes.
- Si lo prefiere, para las carreras EN DIRECTO, seleccione Calendario para añadir el evento de carreras EN DIRECTO a su calendario.
- Seleccione Volver a correr para introducir otro modelo. Puede introducir varios modelos, pero solo se utilizará el último modelo que envíe antes de que se cierre el plazo de presentación.

# Participe en una carrera de AWS DeepRacer LIVE

## Note

Envíe su modelo al menos una hora antes de la hora de inicio de la carrera EN DIRECTO. Puede introducir varios modelos, pero solo se utilizará el último modelo que envíe antes de que se cierre el plazo de presentación.

## Antes de comenzar

- Utilice un navegador Chrome o Firefox (compruebe que su navegador esté actualizado).
- Desconecte la red privada virtual (VPN) si utiliza alguna.
- Cierre todas las pestañas adicionales.

## Cómo participar en una carrera EN DIRECTO

1. Inicie sesión en la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Si no ha enviado ningún modelo, busque la tarjeta de carrera de la carrera en la que desee participar y seleccione Ir a la carrera EN DIRECTO.

**AWS DeepRacer** × **New: DeepRacer LIVE enables in-console real-time virtual races. [Create your race now!](#)**

AWS DeepRacer > Community races

## Welcome to the 2021 AWS DeepRacer community races, racer1!

**Official-DBS-DeepRacer-League**

**Race details**  
**Time trial**  
 This AWS DeepRacer League is open to anyone in the bank! Checkout what's happening, how to get points and rewards, training calendar and etc at: <https://go.dbc.com/deepracer>  
 Time remaining: **64 days left to race**

**Release 2018**  
 Length | 17.6 mi (283)  
 Road width | 76 cm (30")

**Rules**  
 Handling method | Single lap time  
 Style | Individual lap  
 Entry criteria | 1 lap  
 Rewards | No resets

**Race alias**  
 dbarsua

**Your rank**  
 --/1103

**Start your engines**

**Official-DBS-DeepRacer-League**

| Rank | Racer      | Time      | Gap to 1st | Video |
|------|------------|-----------|------------|-------|
| 1    | RayG       | 00:07.635 |            | Watch |
| 2    | Klemmizian | 00:07.866 | +00:00.231 | Watch |

**Open community races** Manage races Create race

**LIVE**

### Race with Friends

Skillfully avoid objects on the track  
**LIVE race July 7 at 7:10 PM PDT**

**Race type:** Object avoidance  
**Race track:** Cumulo Turnpike  
**LIVE race:** July 7 at 7:10 PM PDT

Good luck today!  
**racer1**

Your rank: --/--      Gap to fastest: --

Leaderboard **Go to LIVE race**

**5 hours to LIVE race**

### LIVE! LIVE! LIVE!

Skillfully avoid objects on the track  
**LIVE race July 8 at 12:00 AM PDT**

**Race type:** Object avoidance  
**Race track:** Cumulo Turnpike  
**LIVE race:** July 8 at 12:00 AM PDT

Race entries open  
**racer1**

Your rank: --/--      Gap to fastest: --

Leaderboard Race again

Model submitted: Tagris-terminator

**1 day to LIVE race**

### College vs. Colleg...

Race against AWS bot cars  
**LIVE race July 9 at 12:00 AM PDT**

**Race type:** Head-to-bot  
**Race track:** Cumulo Turnpike  
**LIVE race:** July 9 at 12:00 AM PDT

Race entries open  
**racer1**

Your rank: --/--      Gap to fastest: --


Leaderboard **Enter race**

- En la página de la Carrera, seleccione Participar en la carrera.
- En la página Participar en la carrera, en Elegir modelo, seleccione el modelo que desea enviar en el menú desplegable y seleccione Participar en la carrera.

AWS DeepRacer > Community races > Race with Friends > Enter race

## Enter race

### Race with Friends

|   |  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
|---|--|--|---------------------|---------------|-------------------|----------------|----------------|-------------------|--------|------------------|-------------------|-----------|----------------|-----------|
| <b>Race hosting</b><br>LIVE race                                | <b>Competition track</b><br>The Cumulo Tumpike shifts from high-speed straightaways to challenging corners. It requires a perfect storm of exceptional navigation skill and speed control. Length: 60 m (197') Width: 106 cm (42") | <b>Rules</b> <table border="1"> <tr> <td>Ranking method</td> <td>Best lap time</td> </tr> <tr> <td>Style</td> <td>Individual lap</td> </tr> <tr> <td>Entry criteria</td> <td>1 consecutive lap</td> </tr> <tr> <td>Resets</td> <td>Unlimited resets</td> </tr> <tr> <td>Off-track penalty</td> <td>3 seconds</td> </tr> <tr> <td>Time per racer</td> <td>3 minutes</td> </tr> </table> | Ranking method      | Best lap time | Style             | Individual lap | Entry criteria | 1 consecutive lap | Resets | Unlimited resets | Off-track penalty | 3 seconds | Time per racer | 3 minutes |
| Ranking method  | Best lap time  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Style   | Individual lap   |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Entry criteria  | 1 consecutive lap  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Resets  | Unlimited resets   |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Off-track penalty   | 3 seconds  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Time per racer  | 3 minutes  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| <b>Race type</b><br>Object avoidance                            |   | <b>Object avoidance rules</b> <table border="1"> <tr> <td>Number of obstacles</td> <td>4</td> </tr> <tr> <td>Collision penalty</td> <td>3 seconds</td> </tr> </table>  | Number of obstacles | 4             | Collision penalty | 3 seconds      |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Number of obstacles   |  | 4  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| Collision penalty   | 3 seconds  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |
| <b>LIVE race date</b><br>Start on July 7, 2021 at 7:10 PM (PDT) |  |  |                     |               |                   |                |                |                   |        |                  |                   |           |                |           |

### Choose model

Selection and submission  
Submit your model to participate in the virtual race. Your time and rank will be displayed on the race leaderboard alongside other competitors.

- Tagris-terminator
- asjdfhasdf
- dafdsfasdfasdf
- Tagris-terminator**
- Fabulous-mud
- Action-Space-Activator

Cancel **Enter race**

- En la página de la Carrera, seleccione Ir a la carrera EN DIRECTO.
- En la página de la Carrera EN DIRECTO, verá un mensaje de espera. Navegue hasta el puente de conferencias que le proporcionó el organizador de la carrera.

## Welcome to Race with Friends LIVE!

Your race organizer is prepping the race. When it starts, look for your racer alias in the COMING UP section under the LEADERBOARD to find your live race time. If you need assistance, contact your race organizer.

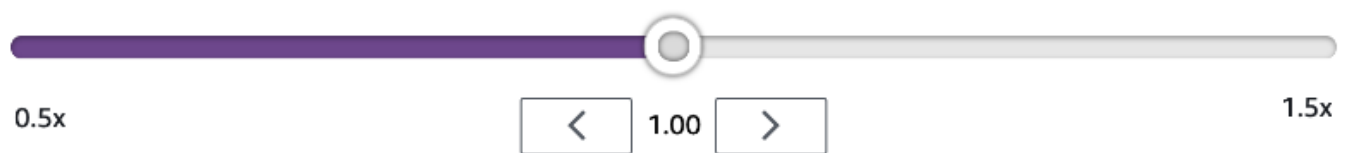
[Back to leaderboard details](#)

- Póngase en contacto con el organizador de la carrera, quien revisará las reglas de la carrera y responderá a las preguntas de los corredores.
- Consulte la sección PRÓXIMAMENTE de la TABLA DE CLASIFICACIÓN para ver el tiempo de la carrera en directo y prepárese para cuando el organizador de la carrera anuncie que es el siguiente.
- En su turno, habrá una cuenta atrás 10, 9, 8, 7, 6... animada en la consola cuando el organizador de la carrera inicie su carrera. Cuando vea ¡Vamos! tendrá acceso al control de

velocidad opcional. Para elegir los momentos clave para aumentar o disminuir la velocidad de su modelo. Hay tres formas de utilizar la característica de control de velocidad:

- Arrastre el deslizador con el ratón de su ordenador.
- Como alternativa, seleccione los botones de flecha </> de la consola.
- También puede seleccionar la perilla deslizante para activarla y, a continuación, utilizar las teclas de flecha de su teclado # y #.

### Speed control



- Restablezca el multiplicador en 1 para volver a utilizar los parámetros de velocidad de su modelo.
- Mientras corre, compruebe la superposición de vídeo de su carrera EN DIRECTO para ayudarle a optimizar su rendimiento. La superposición del mapa de la pista está dividida en tres sectores que cambian de color según su ritmo. El verde indica la sección de la pista en la que ha registrado su mejor marca personal, el amarillo indica el sector más lento que ha recorrido y el morado indica el mejor de la sesión. También encontrará estadísticas que detallan su mejor tiempo de vuelta, el tiempo restante de velocidad en m/s, los reinicios y el tiempo de vuelta actual.



Track map overlay key:

- Green - Personal best
- Yellow - Slowest sector
- Purple - Session best

- La carrera termina cuando vea el icono de la bandera a cuadros en la consola. El control de velocidad está desactivado y se reproducirá la carrera en la pantalla de vídeo. Aparecerá en la clasificación según su mejor tiempo de vuelta.

# Organice una carrera DeepRacer comunitaria de AWS

Las carreras comunitarias son carreras organizadas por DeepRacer usuarios de AWS que no cuentan con el patrocinio oficial de AWS.

Puede crear su propia carrera comunitaria e invitar a sus colegas, compañeros o amigos compartiendo un enlace de invitación a la carrera.

Si desea organizar una carrera para estudiantes, consulte [Herramientas educativas para estudiantes de AWS DeepRacer](#).

## Temas

- [the section called “Inicio rápido para creación de una carrera”](#)
- [the section called “Personalización de una carrera”](#)
- [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#)
- [the section called “Administración de una carrera”](#)
- [the section called “Terminología de eventos de carreras”](#)

## Creación de una carrera comunitaria virtual: guía de inicio rápido

Puede crear rápidamente una carrera virtual utilizando la configuración predeterminada de carrera comunitaria. Cuando esté listo para conocer todas sus opciones, vaya a [the section called “Personalización de una carrera”](#).

Antes de crear cualquier carrera virtual, considere qué carrera Clásica o EN DIRECTO sería la más adecuada para su grupo y, si elige una carrera EN DIRECTO, si la compartirá de forma privada o pública.

### Carrera clásica

Las carreras clásicas son eventos asíncronos que no requieren interacción en tiempo real. Los participantes deben recibir un enlace de invitación para enviar un modelo a la carrera y ver la tabla de clasificación. Los corredores pueden enviar un número ilimitado de modelos en cualquier momento dentro de un intervalo de fechas para ascender en la tabla de clasificación. Los controles de velocidad no están disponibles. Los resultados y los vídeos de las carreras clásicas se pueden ver para los modelos enviados en la página Tabla de clasificación al comenzar la carrera. Todas las carreras clásicas son eventos privados.

## Carrera EN DIRECTO

Las carreras EN DIRECTO son eventos sincrónicos que tienen lugar a una hora determinada y varían en alcance desde pequeños eventos con un organizador de carrera que facilita una videoconferencia privada hasta grandes eventos retransmitidos públicamente por un pequeño equipo de organizadores, comentaristas y difusores. Puede abrir y cerrar la puerta para la presentación de modelos en cualquier momento, por lo que debe dar a conocer a los corredores la fecha límite. Los participantes pueden enviar varios modelos, pero solo el último que envíen antes de que usted cierre la puerta podrá competir durante el evento. Durante las carreras EN DIRECTO, los participantes en espera tienen la opción de utilizar controles de velocidad interactivos para dar a su modelo una ventaja competitiva en su turno. Los participantes de las carreras EN DIRECTO también deben recibir un enlace de invitación para enviar un modelo a la carrera, pero puede optar por retransmitir el evento en privado solo para los participantes invitados o bien públicamente mediante un servicio de retransmisión EN DIRECTO como Twitch. Consulte [the section called “Transmisión de una carrera EN DIRECTO”](#) para obtener más información.

### Cómo empezar a crear una carrera comunitaria

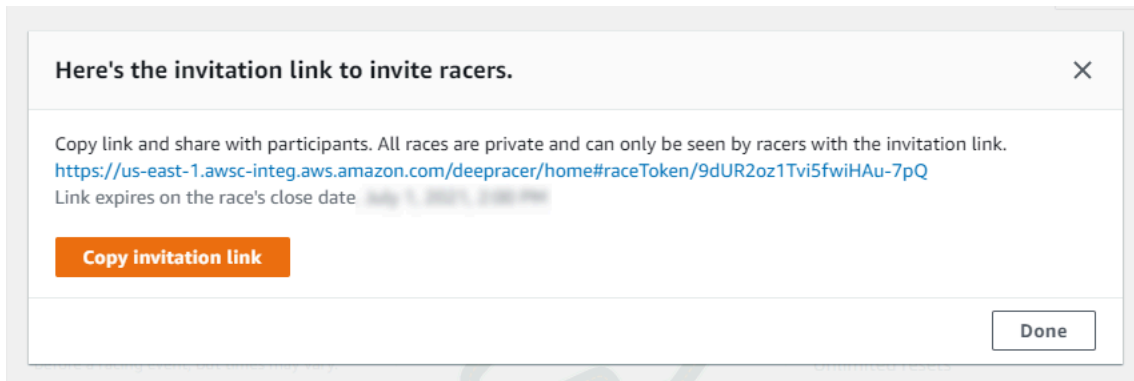
1. Abra la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. En la página Carreras comunitarias, seleccione Crear carrera.

The screenshot displays the AWS DeepRacer console interface. On the left is a navigation sidebar with categories like 'Racing League', 'Reinforcement learning', 'Resources', and 'Next challenge'. The main content area is titled 'Welcome to the 2021 AWS DeepRacer community races' and includes a large image of a DeepRacer robot. To the right of the image are several links: 'Create your own DeepRacer virtual race', 'Race for prizes and glory', 'Get rolling with machine learning', 'Join an AWS DeepRacer community race', and 'Connect with the community'. Below this is a section for 'Open community races' with three race cards. A red circle highlights the 'Create race' button in the top right corner of the main content area.

4. En la página Detalles de la carrera, elija un formato de competición: una Carrera clásica, en la que sus invitados pueden participar según su propio horario dentro del marco temporal que usted establezca, o una Carrera EN DIRECTO, que puede retransmitirse de forma privada o pública como un evento en tiempo real.

## Cómo seguir con la creación de una carrera clásica

1. Elija un tipo de carrera. Los tipos de raza aumentan en complejidad, desde la contrarreloj hasta la evitación de objetos y la Head-to-Bot. Para los que corran por primera vez, recomendamos la contrarreloj. Las carreras contrarreloj solo requieren una cámara, por lo que la configuración de los sensores es más sencilla y los modelos de aprendizaje por refuerzo (RL) entrenados para este tipo de carreras convergen con mayor rapidez. Para obtener más información sobre los tipos de carreras, consulte [Adaptar AWS DeepRacer Training para contrarreloj, evitación de objetos y Head-to-Bot carreras](#).
2. Introduzca un nombre original y descriptivo para la carrera.
3. Especifique la fecha y hora de inicio del evento en formato de 24 horas. La DeepRacer consola de AWS reconoce automáticamente su zona horaria. Para las carreras clásicas, introduzca también una fecha y hora de finalización. Las carreras EN DIRECTO tienen una duración predeterminada de cuatro horas. Póngase en contacto con el servicio de atención al cliente para programar una carrera más larga. No es necesaria ninguna acción si su carrera EN DIRECTO terminara antes de tiempo.
4. Para utilizar la configuración por defecto de la carrera, seleccione Siguiente.
5. En la página Revisar los detalles de la carrera, compruebe las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.
6. Para compartir su carrera, seleccione Copiar enlace de invitación en la pantalla modal y pegue el enlace en sus correos electrónicos, mensajes de texto y en sus aplicaciones de redes sociales favoritas. Todas las carreras clásicas son privadas y solo pueden verlas los corredores con un enlace de invitación. El enlace caduca en la fecha de cierre de la carrera.



7. Seleccione Listo. Se visualiza la página Administrar carreras.
8. Cuando el plazo de su carrera clásica se acerque a su fin, tome nota de quién ha inscrito un modelo y quién aún debe hacerlo en Corredores, en la página Detalles de la tabla de clasificación.

## Cómo seguir con la creación de una carrera EN DIRECTO

1. Elija un tipo de carrera. Los tipos de carreras aumentan su complejidad, desde la contrarreloj hasta la evitación de objetos y hasta H. ead-to-bot Para los que corran por primera vez, recomendamos la contrarreloj. Las carreras contrarreloj solo requieren una cámara, por lo que la configuración de los sensores es más sencilla y los modelos de aprendizaje por refuerzo (RL) entrenados para este tipo de carreras convergen con mayor rapidez. Para obtener más información sobre los tipos de carreras, consulte [Adaptar AWS DeepRacer Training para contrarreloj, evitación de objetos y Head-to-Bot carreras](#).
2. Introduzca un nombre original y descriptivo para la carrera.
3. Especifique la fecha y hora de inicio del evento en formato de 24 horas. La DeepRacer consola de AWS reconoce automáticamente su zona horaria. Para las carreras clásicas, introduzca también una fecha y hora de finalización. Las carreras EN DIRECTO tienen una duración predeterminada de cuatro horas. Póngase en contacto con el servicio de atención al cliente para programar una carrera más larga. No es necesaria ninguna acción si su carrera EN DIRECTO terminara antes de tiempo.
4. Para utilizar la configuración por defecto de la carrera, seleccione Siguiente.
5. En la página Revisar los detalles de la carrera, compruebe las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.
6. En la página <Nombre de su carrera>, seleccione la pestaña Invitación para compartir su carrera.

The screenshot shows the AWS DeepRacer interface. On the left is a navigation menu with categories like 'Racing League', 'Reinforcement learning', 'Resources', and 'Next challenge'. The main content area is titled 'TestLiveRace' and has three tabs: 'Race details', 'Invitation' (which is selected and circled in red), and 'Racers'. Below the tabs, there's a section for 'Invitation details' with a 'Reset invitation link' button. Underneath, there's a 'Share with race participants' section containing a URL: `http://localhost:12089/deep racer/home#raceToken/0xPICMicQcOXamooBwglMQ` and a 'Copy' button. A note states: 'The link expires on the LIVE race date: 7/3/2021, 12:00:00 AM PDT.' Below that is a 'Suggested email template' section with a 'Copy' button and a table of text:
 

|   |  |  |
|---|--|--|
| 1 | Welcome to TestLiveRace, an AWS DeepRacer LIVE race!   |  |
| 2 |  |  |
| 3 | You're invited to TestLiveRace, a time trial race on 7/3/2021, 12:00:00 AM PDT. The winner of this race earns <YOUR EVENT PRIZES>. |  |

7. En Detalles de la invitación, seleccione Copiar para pegar el enlace de la invitación en sus correos electrónicos, mensajes de texto y aplicaciones de redes sociales favoritas.
8. Si lo desea, seleccione Copiar junto a la plantilla de correo electrónico sugerida e introduzca sus premios, el plazo de presentación de modelos y el enlace del puente de conferencias donde se reunirán sus corredores para hacer cola y prepararse para la carrera.

Las carreras EN DIRECTO son privadas y solo pueden verlas los corredores que tengan el enlace de invitación, a menos que decida retransmitirlas públicamente. Consulte [the section called “Transmisión de una carrera EN DIRECTO”](#) para obtener más información. El enlace caduca a las 12:00 AM PDT (hora de verano del Pacífico) de la fecha de cierre de la carrera.

9. Seleccione la pestaña Detalles de la carrera.
10. En Detalles de la carrera, observe las opciones para retransmitir su carrera EN DIRECTO. Una vez que haya decidido si quiere retransmitir la carrera de forma pública o privada, utilice los libros de jugadas creados por el equipo de DeepRacer la AWS League para empezar. El botón Ver modo de retransmisión le permite ver la página del evento de la carrera EN DIRECTO formateada para que pueda utilizarse con superposiciones gráficas de marca que incluyen recortes para las transmisiones de comentaristas.
11. Al acercarse la fecha de su carrera EN DIRECTO, tome nota de quién ha inscrito un modelo y quién aún debe hacerlo en la pestaña Invitación, en la página <Nombre de su carrera>.

Para cambiar la pista seleccionada, añadir una descripción de la carrera, elegir un método de clasificación, decidir cuántos reinicios se permiten a los corredores, determinar el número mínimo de vueltas que debe completar un modelo RL para clasificarse para su carrera, establecer la penalización por fuera de pista y personalizar otros detalles de la carrera, seleccione Editar detalles de la carrera en [Administración de carreras comunitarias](#).

## Personalización de una carrera

Para crear una carrera a la medida de su grupo, amplíe Personalizaciones de la carrera en la página Detalles de la carrera. La configuración de una carrera contrarreloj también se aplica a la evitación de objetos y head-to-bot las carreras, pero la evitación de objetos y los tipos de head-to-bot carrera incluyen ajustes adicionales que le permiten crear entornos de carrera especialmente adaptados a los objetivos del evento.

Cómo personalizar una carrera

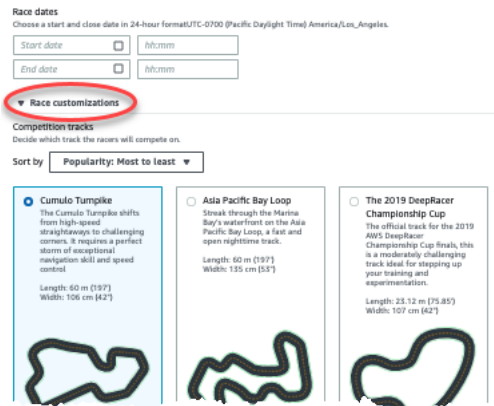
1. Abra la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. En la página Carreras comunitarias, seleccione Crear carrera.

The screenshot shows the AWS DeepRacer console interface. On the left is a navigation sidebar with categories like 'Racing League', 'Reinforcement learning', and 'Resources'. The main content area is titled 'Welcome to the 2021 AWS DeepRacer community races' and includes a large image of a DeepRacer robot. Below the image, there are several links for actions like 'Create your own DeepRacer virtual race', 'Race for prizes and glory', and 'Join an AWS DeepRacer community race'. At the bottom, there is a section titled 'Open community races' with three race cards. A red circle highlights the 'Create race' button in the top right corner of this section.

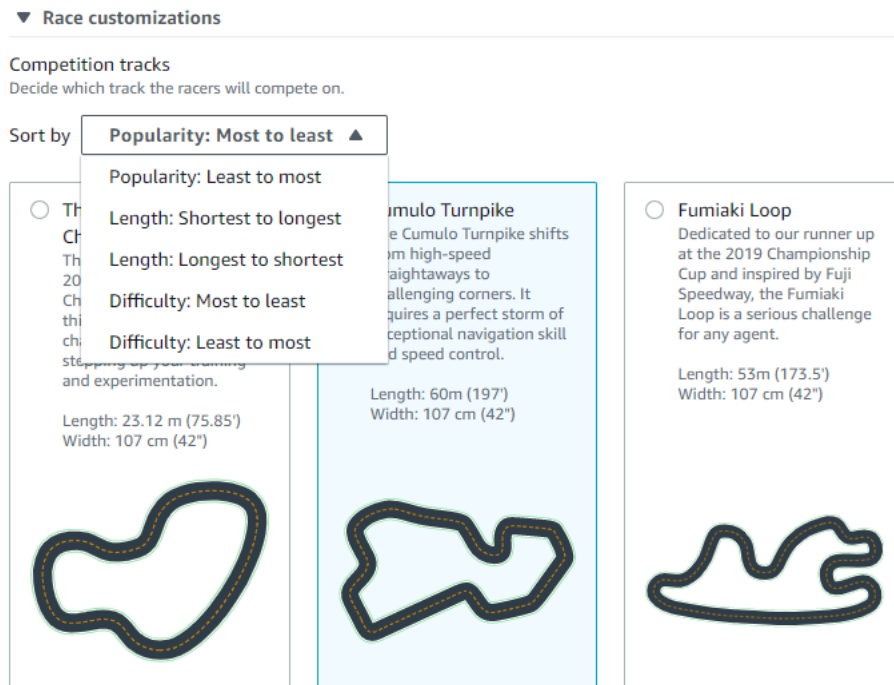
4. En la página Detalles de la carrera, elija un formato de competición: una Carrera clásica, en la que sus invitados pueden participar según su propio horario dentro del marco temporal que

usted establezca, o una Carrera EN DIRECTO, que puede retransmitirse de forma privada o pública como un evento en tiempo real.

- Según el formato de competición que elija, siga los pasos 1-3 de Para continuar con la creación de una carrera clásica o Para continuar con la creación de una carrera EN DIRECTO en [the section called “Inicio rápido para creación de una carrera”](#).
- Después de elegir sus Fechas de la carrera, amplíe Personalizaciones de la carrera.



- Elija una pista de competición. Puede ordenar las pistas por popularidad: de mayor a menor/Least to most, dificultad: de mayor a menor/Least to most y longitud: de mayor a menor/shortest to longest a mayor longitud. Para ver todas las pistas de cada categoría, seleccione Ver más opciones de pistas de carreras. Para cerrar el menú ampliado, seleccione Ver menos opciones de pistas de carreras.



8. Si lo desea, escriba una descripción para su carrera que resuma los objetivos y las reglas del evento para los participantes. Para las carreras EN DIRECTO, añada el enlace para la videoconferencia o la retransmisión EN DIRECTO de su evento. La descripción aparece en los detalles de su tabla de clasificación.
9. En Método de clasificación de una carrera clásica, elija entre Mejor tiempo por vuelta, en el que el ganador es el corredor que marca la vuelta más rápida; Tiempo promedio, en el que, tras varios intentos dentro del tiempo de la prueba, el ganador es el corredor con el mejor tiempo promedio; o Tiempo total, en el que el ganador es el corredor con el promedio general más rápido. Las clasificaciones de la tabla de clasificación para todas las carreras EN DIRECTO se ordenan por mejor tiempo de vuelta, por lo que este campo no aparece.
10. Para las carreras clásicas, elija un valor de Vueltas mínimas, que es el número de vueltas consecutivas que un corredor debe completar para poder enviar un resultado a la tabla de clasificación de la carrera. Para una carrera de principiantes, elija un número más pequeño. Para usuarios avanzados, seleccione un número mayor. Esta personalización no está disponible para las carreras EN DIRECTO porque el valor por defecto es una vuelta.
11. En Penalización por salida de pista, elija el número de segundos que se añadirá al tiempo de un corredor cuando su modelo RL se salga de pista.
12. Ya ha completado todas las opciones de personalización para una carrera Contrarreloj. Si ha elegido un formato de carrera Contrarreloj, seleccione Siguiente para revisar los detalles de la carrera. Si has elegido un formato de ead-to-bot carrera para [evitar objetos](#) o en formato [H](#), sigue el procedimiento correspondiente para terminar de personalizar tu carrera.
13. En la página Revisar los detalles de la carrera, revise las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.
14. Para compartir su carrera, seleccione Copiar enlace de invitación en la pantalla modal en su portapapeles y péguelo en sus correos electrónicos, mensajes de texto y aplicaciones de redes sociales favoritas. Para compartir su carrera, también puede seleccionar la pestaña Invitación en la página <Nombre de su carrera>. El enlace caduca en la fecha de cierre de la carrera.

The screenshot shows the AWS DeepRacer console interface. On the left is a navigation menu with categories like 'Racing League', 'Reinforcement learning', 'Resources', and 'Next challenge'. The main content area is titled 'TestLiveRace' and has three tabs: 'Race details', 'Invitation' (which is circled in red), and 'Racers'. Below the tabs, there's an 'Invitation details' section with a 'Reset invitation link' button. It includes a 'Share with race participants' section with a text input containing a URL and a 'Copy' button. Below that, it shows a 'Suggested email template' with a table of text and a 'Copy' button.

15. Seleccione Listo. Se visualiza la página Administrar carreras.

Para saber cómo usar nuestra plantilla de correo electrónico para invitar a nuevos corredores, eliminar corredores de su carrera, comprobar el estado de presentación de los modelos de los corredores y mucho más, consulte [Administrar carreras comunitarias](#).

Cómo finalizar la personalización de una carrera de evasión de obstáculos

1. En Penalización por colisión, elija el número de segundos por añadir al tiempo de un corredor por colisionar con un objeto o bot. Cuantos más segundos se añadan, mayor será el desafío.

**Collision penalty**  
Choose the number of seconds added to a racer's time for colliding with an object.

3

**Number of objects.**  
Choose the number of objects a racer must avoid on the track.

4


**Include random objects**  
Make the race more challenging by placing objects on the track.

**Obstacle 1**  
Lane placement: Outside lane | Location (%) between start and finish: 20

**Obstacle 2**  
Lane placement: Inside lane | Location (%) between start and finish: 40

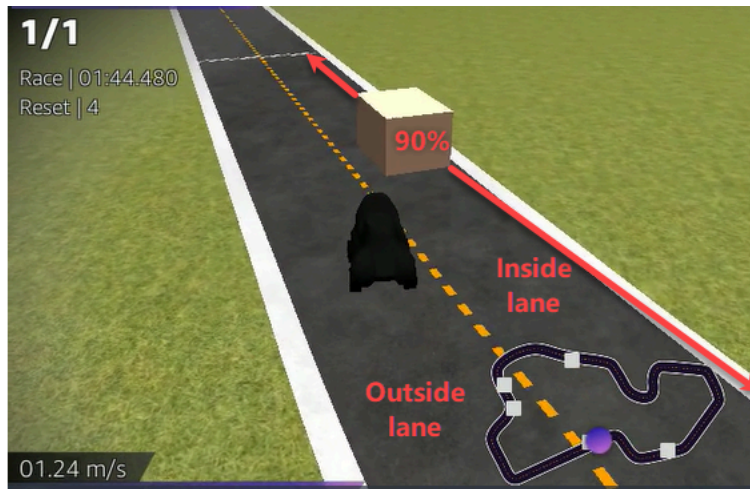
**Obstacle 3**  
Lane placement: Outside lane | Location (%) between start and finish: 60

**Obstacle 4**  
Lane placement: Outside lane | Location (%) between start and finish: 80

 **Community races visibility**  
Races are private. Only racers that are invited to a race can view it. To invite racers to your race, you share a link. Racers you've invited can forward the link to other racers. As the race organizer, you can revoke any racer's permission to race.

Cancel Next

2. En Número de objetos, elija cuántos obstáculos debe evitar un corredor en la pista. Cuantos más objetos, más difícil será la carrera.
3. Para añadir objetos aleatorios a la pista de carreras que se poblarán en lugares diferentes para cada corredor, seleccione Incluir objetos aleatorios. Esto supone un mayor reto para los participantes, ya que se necesita mayor tiempo de entrenamiento y la función de recompensa de ensayo y error para crear modelos RL que generalicen bien ante acontecimientos al azar como objetos inesperados en una pista de carreras.
4. Elija dónde colocar cada objeto eligiendo un número de carril o la ubicación del objeto en Colocación en el carril. La pista se divide por la mitad en la línea central, lo que crea un carril interior y otro exterior. Puede colocar un objeto en el carril interior o exterior.



5. Para cada objeto, elija un valor de Localización (%) entre la salida y la meta. El número representa la ubicación, representada como porcentaje, entre las líneas de salida y de meta de su pista donde desea colocar el objeto.
6. Ya ha completado todas las opciones de personalización exclusiva para una carrera de evasión de obstáculos. Elija Siguiente.
7. En la página Revisar los detalles de la carrera, revise las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.
8. Para compartir su carrera, seleccione Copiar enlace de invitación y pegue el enlace en sus correos electrónicos, mensajes de texto y en sus aplicaciones de redes sociales favoritas. Todas las carreras son privadas y solo pueden verlas los corredores con un enlace de invitación. El enlace caduca en la fecha de cierre de la carrera.
9. Seleccione Listo. Se visualiza la página Administrar carreras.

Para obtener más información sobre lo que puede hacer con su carrera, consulte [Administración de carreras comunitarias](#).

Para terminar de personalizar una carrera head-to-bot

1. En Número de coches robot, elige el número de coches con los que quieres que compitan con los modelos DeepRacer RL de AWS de tus participantes. Los coches bot son similares a los vehículos de IA de los videojuegos. Son objetos aleatorios en movimiento, por lo que suponen un paso adelante en complejidad respecto a los objetos inmóviles. Cuantos más bots haya en la pista, más desafiante será la carrera. Elija hasta seis.

Number of bot cars

The number of bot cars must be between 1-6.

Bot car speed

The speed must be between 0.2-6 meters per second.


Enable lane change  
Enable bot cars to change lanes.

Minimum lane change time

The minimum time between lane changes must be between 1-8 meters per second.

Maximum lane change time

The maximum time between lane changes must be between 1-8 meters per second.

 **Community races visibility**  
Races are private. Only racers that are invited to a race can view it. To invite racers to your race, you share a link. Racers you've invited can forward the link to other racers. As the race organizer, you can revoke any racer's permission to race.

Cancel **Next**

2. En Velocidad de coche bot, elija la velocidad a la que desea que los coches robot se muevan por la pista. La velocidad se mide en metros por segundo. La velocidad debe ser entre 0,2 y 6 metros por segundo.
3. Si quieres permitir que los bots cambien de carril, lo que complica aún más el desafío para los modelos AWS DeepRacer RL de tus pilotos, elige Habilitar el cambio de carril.
4. En Tiempo mínimo de cambio de carril, elija el número mínimo de segundos que pasen entre instancias en las que los coches bot cambian de carril.
5. En Tiempo máximo de cambio de carril, elija el número máximo de segundos que pasen entre instancias en las que los coches bot cambian de carril.
6. Ya ha completado todas las opciones de personalización exclusivas para una head-to-bot carrera. Elija Siguiente.
7. En la página Revisar los detalles de la carrera, revise las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.

8. Para compartir su carrera, seleccione Copiar enlace de invitación y pegue el enlace en sus correos electrónicos, mensajes de texto y en sus aplicaciones de redes sociales favoritas. Todas las carreras son privadas y solo pueden verlas los corredores con un enlace de invitación. El enlace caduca en la fecha de cierre de la carrera.
9. Seleccione Listo. Se visualiza la página Administrar carreras.

Para obtener más información sobre cómo puede editar y eliminar una carrera, consulte [Administración de carreras comunitarias](#).

## Realice una carrera DeepRacer comunitaria de AWS EN DIRECTO

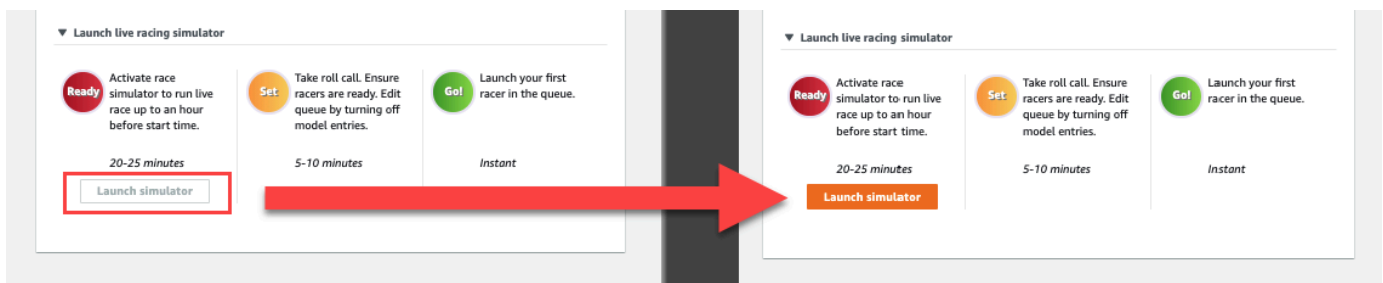
Usted ha creado una carrera EN DIRECTO y ha invitado a corredores. Ha decidido si retransmitir su evento de forma privada o pública con el apoyo de [the section called “Transmisión de una carrera EN DIRECTO”](#). Ahora, descubra ahora cómo administrar la cola, configurar el simulador de carreras y lanzar a sus corredores.

Antes de comenzar

- Utilice un navegador Chrome o Firefox (compruebe que su navegador esté actualizado).
- Desconecte la red privada virtual (VPN) si utiliza alguna.
- Cierre todas las pestañas adicionales.

Cómo organizar una carrera virtual EN DIRECTO

1. En la página Carreras comunitarias, localice la ficha de carrera de la carrera que desee moderar y seleccione Únase ahora para ver la carrera.
2. En la página EN DIRECTO: <Nombre de su carrera>, en el Panel de control del organizador de la carrera, seleccione Lanzar simulador. Este botón estará disponible una hora antes de la hora de inicio de la carrera. Puede ocultar esta sección del panel de control del organizador de la carrera, seleccione la cabecera Lanzar simulador de carreras EN DIRECTO.



3. En PRÓXIMAMENTE, desactive Inscripción de modelos abierta para cerrar las presentaciones. Esto cierra los envíos de modelos y crea una cola de corredores editable debajo del conmutador. No puede lanzar corredores hasta que el conmutador esté desactivado.

The screenshot displays the AWS DeepRacer interface for a live race named 'TESTLIVERACE'. At the top, there's a breadcrumb trail: 'AWS DeepRacer > Community races > TestLiveRace > LIVE'. A 'View leaderboard' button is in the top right. The main content area is divided into several sections:

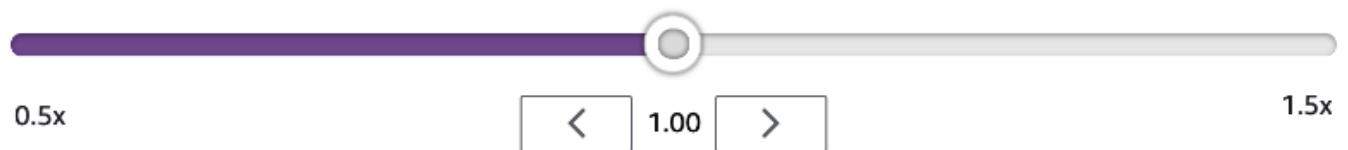
- Start time:** 2:00 PM local, July 2. Race type: Time trial race, Cumulo Turnpike track. Features: Best lap time, Unlimited resets.
- LEADERBOARD:** A table with 8 rows, each labeled #1 through #8, with dashes indicating no data.
- COMING UP:** A section with a toggle switch for 'Model entries open' (currently turned on) and an 'Edit' button. Below it, there are labels for 'Racer up next' and 'Time'.
- Race organizer control panel:** Contains buttons for 'Open broadcast mode', 'Declare winner!', 'Reset simulator', and 'Clear leaderboard ranking'. It also shows 'Race simulator' status as 'Not created'.
- Launch live racing simulator:** A section with three steps:
  - Ready:** 'Activate race simulator to run live race up to an hour before start time.' (20-25 minutes)
  - Set:** 'Take roll call. Ensure racers are ready. Edit queue by turning off model entries.' (5-10 minutes)
  - Go!:** 'Launch your first racer in the queue.' (Instant)

4. Abra la videoconferencia que ha creado para reunir a sus corredores.
5. Inicie un pase de lista de corredores:
  - a. Compruebe con los corredores que puedan oírle claramente.
  - b. Utilice el vídeo al principio para presentarse. Puede que quiera apagarlo más tarde para optimizar ancho de banda.
  - c. Compruebe que la lista de personas en la llamada coincida con la lista de corredores de su grupo.
6. Inicie un pase de lista de modelos:

- a. Compruebe que la lista de alias en la cola de corredores coincida con la de sus corredores y que ninguno de ellos está resaltado en rojo, lo que significa que su modelo no se ha enviado correctamente.
  - b. Compruebe con sus corredores si tienen algún problema para enviar sus modelos.
7. Repase el calendario y las reglas de la carrera. Indique a los corredores cuánto tiempo tienen para correr en su turno y recuérdelos que la clasificación en la tabla de clasificación se determina por su vuelta rápida única durante ese lapso de tiempo.
  8. Explíqueles que para utilizar la característica Control de velocidad, que solo es visible para el corredor durante su carrera, pueden fijar manualmente la velocidad máxima mediante el control deslizante de control de velocidad, que anula temporalmente los parámetros de velocidad de su modelo, pero no el ángulo de dirección. El modelo sigue virando, pero ahora los corredores pueden elegir los momentos clave para aumentar o reducir la velocidad de su coche multiplicando su índice. Para volver a utilizar los parámetros de velocidad del modelo, los corredores pueden restablecer el multiplicador a 1. Recuerde a los corredores que el control deslizante de velocidad no es el pedal del acelerador; es una oportunidad para un ajuste estratégico en tiempo real.

### Speed control

---



9. A continuación, explique que la superposición de vídeo de la ventana de carrera presenta información que ayuda a optimizar el rendimiento del corredor. La superposición del mapa de la pista se divide en tres sectores que cambian de color en función del ritmo del corredor. El color verde indica la sección de la pista en la que un corredor logró una mejor marca personal, el amarillo denota el sector más lento y el morado significa un mejor tiempo de sesión. Los corredores también pueden encontrar estadísticas que detallan su mejor tiempo de vuelta, el tiempo restante de velocidad en m/s, los reinicios y el tiempo de vuelta actual.



Track map overlay key:

- **Green** - Personal best
- **Yellow** - Slowest sector
- **Purple** - Session best

10. Responda a las preguntas de los corredores.
11. Si lo desea, en PRÓXIMAMENTE, seleccione Editar para reordenar su cola de carrera, arrastrando los nombres de los corredores.

AWS DeepRacer > Community races > TestLiveRace > LIVE

**LIVE: TESTLIVERACE** View leaderboard

**Welcome to TestLiveRace LIVE!**  
Your race organizer is prepping the race. When it starts, look for your racer alias in the COMING UP section under the LEADERBOARD to find your live race time. If you need assistance, contact your race organizer.  
Back to leaderboard details

**Race organizer control panel** Open broadcast mode Declare winner!

Race simulator Refresh  
 Status: Running (Updated: 4 seconds ago)  
Reset simulator

Current ranked submissions: 0  
 Leaderboard can be cleared when no submissions are in progress.  
Clear leaderboard ranking

▼ Launch live racing simulator

|   |   |  |
|---|---|--|
| <b>Ready</b><br>Activate race simulator to run live race up to an hour before start time.<br>20-25 minutes<br><span>Launch simulator</span> | <b>Set</b><br>Take roll call. Ensure racers are ready. Edit queue by turning off model entries.<br>5-10 minutes | <b>Go!</b><br>Launch your first racer in the queue.<br>Instant |
|---|---|--|

**Start time: 2:00 PM local, July 2**  
 Time trial race  
 Cumulo Turnpike track  
 Best lap time  
 Unlimited resets

**LEADERBOARD**

|    |     |
|----|-----|
| #1 | --- |
| #2 | --- |
| #3 | --- |
| #4 | --- |
| #5 | --- |
| #6 | --- |
| #7 | --- |
| #8 | --- |

**COMING UP**

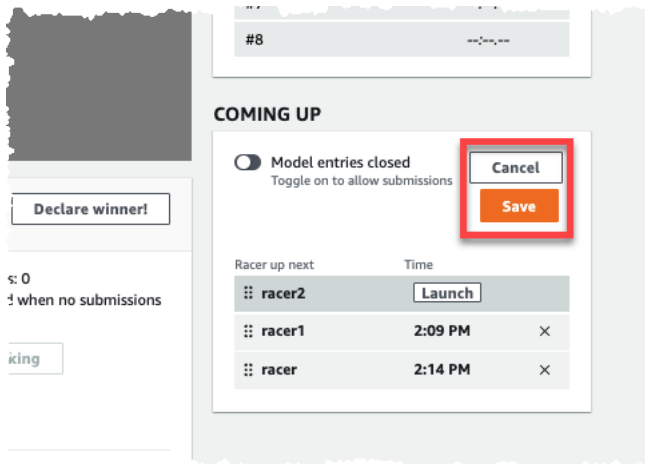
Model entries closed  
 Toggle on to allow submissions Cancel

Racer up next: **racer2** Launch

**racer1** 2:14 PM ×

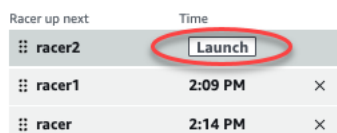
**racer** 2:09 PM ×

12. Si realiza cambios en la cola de corredores, seleccione Guardar para conservar los cambios o Cancelar para descartarlos.



### 13. Lance el primer corredor de la cola:

- Lance a cada corredor manualmente seleccionando el botón Lanzar situado junto al nombre del primer corredor de la cola. En el turno de cada corredor, hay una cuenta atrás 10, 9, 8, 7, 6... animada en la consola después del lanzamiento.
- En ¡Adelante!, el modelo se ejecuta durante el tiempo que usted elija mientras se evalúa en tiempo real.
- En caso de que un modelo falle en mitad de la carrera, deberá relanzar al corredor utilizando el botón Lanzar situado junto a su alias en la cola de corredores.
- Unos 2 minutos antes de que termine el corredor actual, póngase en contacto con los 2 siguientes corredores de la cola a través de su puente de conferencia y confirme que estén listos para competir.
- 30 segundos antes de que termine el corredor actual, dé al siguiente corredor un aviso de 30 segundos.
- Lance al siguiente corredor en cuanto vea que el corredor actual ha terminado. El final de la carrera se indica con un icono de bandera a cuadros en la consola. El control de velocidad del corredor se desactiva y se lanza una repetición de la carrera en la pantalla de vídeo.



### 14. Si lo desea, seleccione Reiniciar simulador si experimenta problemas con el simulador.

15. También puede seleccionar Borrar clasificación en la tabla de clasificación si por alguna razón deseara reiniciar la tabla de clasificación, lo cual borra todas las entradas.
16. Al final de su carrera, pulse el botón ¡Declarar ganador!, haga los comentarios finales a los corredores, explique cómo se van a repartir los premios, responda a las preguntas y cierre la videoconferencia.

## Transmita una carrera comunitaria EN DIRECTO con los manuales de producción de DeepRacer la AWS League

Las carreras EN DIRECTO son eventos en tiempo real que tienen lugar en una fecha y hora determinadas. Su alcance varía desde pequeños eventos con un organizador de carrera que facilita una videoconferencia privada hasta grandes eventos transmitidos públicamente por un pequeño equipo de organizadores, comentaristas y difusores que utilizan un servicio de transmisión EN DIRECTO como Twitch.

### Roles del organizador

A continuación se sugieren las funciones que pueden desempeñar los organizadores durante un evento de AWS DeepRacer LIVE. Cuanto más complejo sea el evento que planifique, más ayuda podría necesitar.

#### Organizadores

Los organizadores de la carrera ponen en marcha la carrera y la videoconferencia asociada para organizar y guiar a los corredores. Durante una carrera EN DIRECTO, los organizadores utilizan los controles del organizador para poner en cola y lanzar a los corredores y proclamar un ganador. Los organizadores no aparecen en el canal EN DIRECTO.

#### Comentaristas

Los comentaristas hablan sobre la carrera mientras se celebra y proporcionan una play-by-play serie de eventos, información adicional y conocimientos básicos sobre el evento y sus participantes. Los comentaristas son los principales oradores del evento público.

#### Difusores

Los difusores utilizan software de streaming para crear escenas con antelación y pasar de una a otra durante la carrera EN DIRECTO. Un difusor también administra las secuencias de vídeo. Los

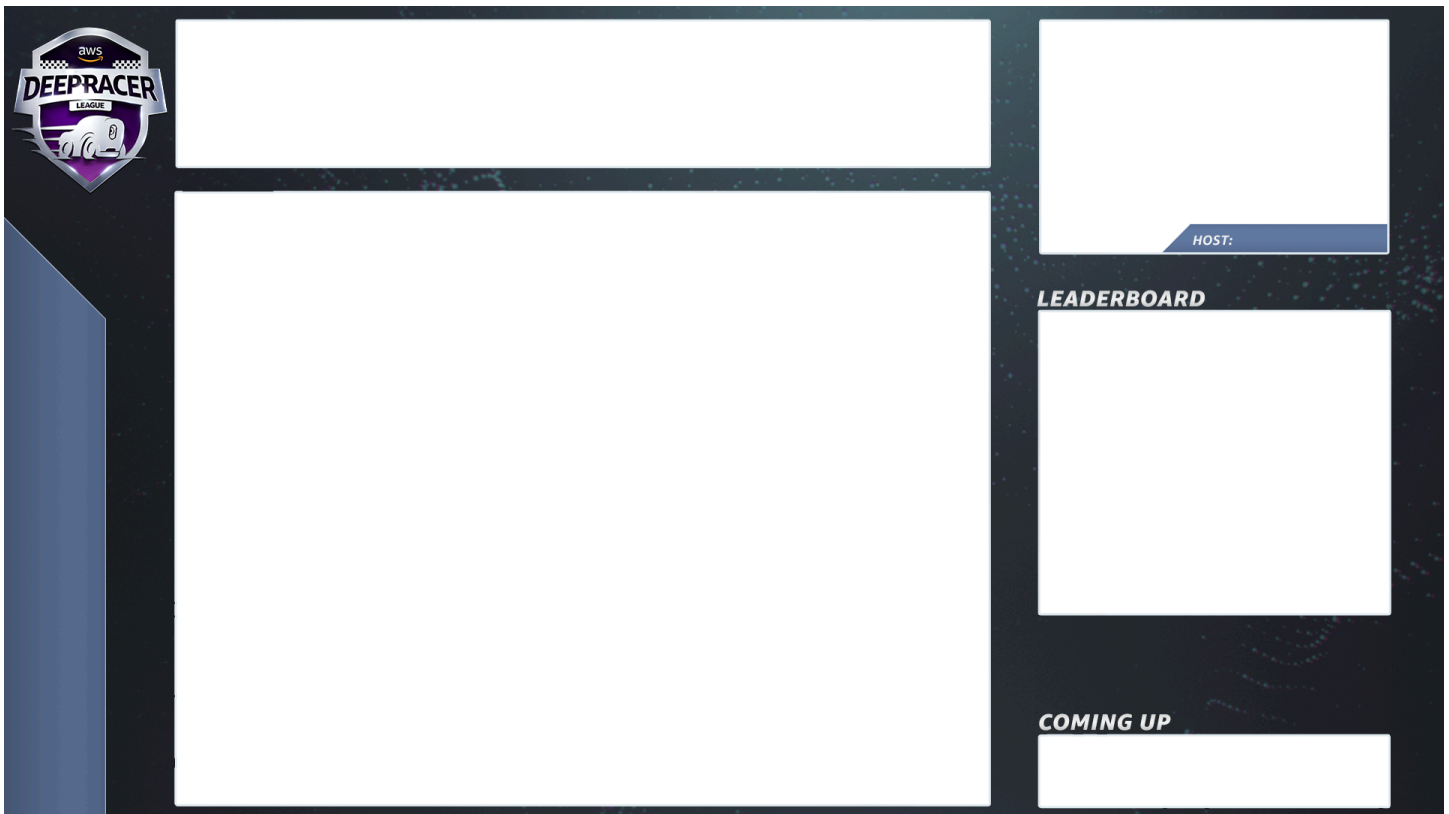
difusores no aparecen en el canal EN DIRECTO. Actúan como productores de contenidos durante el evento.

## Escenas del difusor

La transmisión en DIRECTO de un DeepRacer evento de AWS cuenta la historia de su carrera. Para promover el compromiso de principio a fin de su evento, utilice escenas. Se trata de animaciones y diseños compuestos por superposiciones gráficas y secuencias de vídeo que puntúan los diferentes segmentos de su evento.

Una superposición es un gráfico (normalmente un archivo PNG transparente) que se sitúa encima de la ventana de modo del difusor de su carrera y de las secuencias de webcam (opcional) o de sus comentaristas. Es como una máscara para su transmisión. Coloque su contenido debajo de ella de modo que todo se alinee a la perfección para crear un diseño unificado.

Utilice un software de transmisión, como OBS, para configurar sus escenas antes de la emisión. Realice una transición fluida de las mismas durante el evento para crear un ritmo dinámico y deleitar a la audiencia. Por ejemplo, utilice una escena de animación de introducción para iniciar el evento. A continuación, pase a su escena de contenido principal (PCS), que es el diseño principal que contiene la vista de la carrera y una o dos ventanas para los comentaristas. Corte a una escena de doble comentarista o comentarista y entrevistado a pantalla completa para mantener la animación y termine con una escena de tabla de clasificación. Si lo desea, cree escenas comerciales para los cortes entre carreras.



## Plantillas de DeepRacer escenas de AWS

El equipo del Circuito Virtual de DeepRacer la Liga AWS ha creado una colección de archivos de plantilla para que los utilice en las carreras de la comunidad LIVE. Descargue las [plantillas de DeepRacer escenas de AWS](#) y utilícelas para retransmitir un evento de aspecto profesional.

Tipos de escenas y cómo utilizarlas

1. Animación de introducción al DeepRacer escudo de AWS
2. Vista solo para compartir consola:
  - Capa base: pantalla compartida de la url del modo del difusor de su carrera. Rediménsionela para que se ajuste a los fotogramas de la escena.
3. Vista de comentarista único (1up):
  - Capa base: pantalla compartida de la url del modo del difusor de su carrera. Rediménsionela para que se ajuste a los fotogramas de la escena.
  - Capa siguiente: OBS Ninja o webcam local si el comentarista que está grabando se encuentra en la misma sala. Incorpore y redimensione bajo el marco de la escena en la ventana de imagen en imagen (PIP) superior derecha.

#### 4. Comentarista más entrevistado o doble comentarista (2up):

- Capa base: pantalla compartida de la url del modo del difusor de su carrera. Rediménsionela para que se ajuste a los fotogramas de la escena.
- Capa siguiente: OBS Ninja o webcam local si el comentarista que está grabando se encuentra en la misma sala. Incorpore y redimensione bajo el marco de la escena en la ventana de imagen en imagen (PIP) superior derecha.
- Incorpore las dos fuentes de cámaras web o las fuentes ninja en las ventanas superiores derechas y redimensione para que encajen (en la configuración una semana antes de su evento, compruebe el AV de todas sus fuentes y asigne las cámaras en OBS)

#### 5. Doble comentarista a pantalla completa (sin vista de carrera; solo entrevista):

- Sin consola de capa base; solo dos fuentes de cámara.

#### 6. Tablas de clasificación finales:

- En tiempo real, introduzca manualmente los resultados de la tabla de clasificación sobre la capa de escena.

### Consejos sobre archivos de plantillas de DeepRacer escenas de AWS

- 34 - Configure sus títulos para los comentaristas (escenas precompiladas con los nombres incluidos) PIPs
- 234: vistas de la carrera
  - Considere la posibilidad de sustituir el logotipo de DeepRacer la AWS League en la parte superior izquierda por el logotipo de su empresa.
  - Sustituya el texto de la parte inferior izquierda por el nombre de su carrera y su información en el texto vertical.

### Cómo producir una transmisión privada EN DIRECTO: 5 minutos de preparación

Una transmisión privada de AWS DeepRacer LIVE Community Race es ideal para una carrera pequeña e informal.

#### Roles del organizador

- Para una carrera estándar solo necesita un organizador.

## Hardware

- Hardware recomendado: 16 GB de ram mínimo
- (Opcional) Micrófonos, auriculares o auriculares de calidad AirPods
- (Opcional) Luz anular LED: para evitar que la luz anular se refleje en las gafas, posicónela en ángulo respecto a la cara del usuario.
- (Opcional) Cámaras web y GoPros : para diversificar las imágenes

## Consejos

- Utilice un navegador Chrome o Firefox (compruebe que su navegador esté actualizado)
- Desconéctese de la VPN si utiliza alguna
- Cierre todas las pestañas adicionales

## Para organizar un DeepRacer evento privado de AWS EN VIVO

1. Abra la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. En la página Carreras comunitarias, seleccione Crear carrera.
4. Decida en qué fecha y hora le gustaría organizar una carrera comunitaria EN DIRECTO estándar.
5. Antes de seguir los pasos para crear una carrera comunitaria EN DIRECTO, en Fecha de la carrera, compruebe que ese marco de tiempo esté disponible. Las carreras comunitarias EN DIRECTO pueden durar hasta cuatro horas. Póngase en contacto con el servicio de atención al cliente para programar una carrera más larga.
6. Cuando se decida por una fecha y hora disponibles, cree la videoconferencia correspondiente para los organizadores y los participantes de la carrera. Si organiza una carrera pequeña con poco o ningún público, una videoconferencia es todo lo que necesita. Si lo que desea es organizar una carrera privada más grande, cree otra videoconferencia para retransmitir su carrera a un público.
7. Siga los pasos indicados en [the section called “Inicio rápido para creación de una carrera”](#) y seleccione Para continuar con la creación de una carrera EN DIRECTO.
  - Si lo desea, en el paso 8, seleccione Copiar junto a la Plantilla de correo electrónico sugerida y cree un correo electrónico para los corredores y los organizadores de la

carrera. Introduzca sus premios, el plazo de entrega de modelos y el enlace del puente de conferencias donde se reunirán sus corredores para hacer cola y prepararse para la carrera.

8. El día de la carrera, siga las instrucciones que se indican en [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#).
9. Distribuya los premios, en su caso, a los participantes en la carrera.

## Cómo producir una transmisión pública EN DIRECTO: 2 horas de preparación

Una transmisión premium de una carrera comunitaria de AWS DeepRacer LIVE utiliza varias escenas de transmisión y un equipo de tres o más personas para retransmitir una carrera en una plataforma de streaming global. En las siguientes instrucciones se utiliza Twitch como ejemplo.

### Roles del organizador

- Organizadores
- Comentaristas/MC
- Difusores
- Moderador de Twitch (opcional)

### Hardware

- Hardware recomendado: debe tener 16 GB de RAM como mínimo
- (Opcional) Micrófonos, auriculares o auriculares de calidad AirPods
- (Opcional) Luz anular LED: para evitar que la luz anular se refleje en las gafas, posicónela en ángulo respecto a la cara del usuario.
- (Opcional) Cámaras web y GoPros: utilícelas para diversificar las imágenes.

### Consejos

- Utilice un navegador Chrome o Firefox (compruebe que su navegador esté actualizado).
- Desconéctese de la VPN si utiliza alguna.
- Cierre todas las pestañas adicionales.

## Requisitos previos

- [Cuenta de Twitch](#): servicio de transmisión de vídeo EN DIRECTO.
- Clave de transmisión de Twitch: permite al software saber dónde enviar su vídeo.
- [Open Broadcaster Software \(OBS\)](#): software gratuito y de código abierto para grabación y transmisión EN DIRECTO de vídeo.
- (Opcional) [VDO Ninja \(antes OBS Ninja\)](#): herramienta para añadir y cambiar desde y hacia fuentes de vídeo adicionales si opta por incluir comentaristas y entrevistados.

## Para organizar un DeepRacer evento público de AWS EN VIVO

1. Configure una cuenta de [Twitch](#); para ello, siga los pasos indicados en [Cómo registrarse en una cuenta de Twitch](#).
2. Localice su clave de transmisión de Twitch. Descubra cómo encontrar su [Clave de transmisión de Twitch](#).
3. Descargue [Open Broadcaster Software \(OBS\)](#).
4. Descubra cómo utilizar [OBS](#) para administrar sus escenas. Prepárelas con antelación. Le recomendamos que prepare sus recursos al menos una semana antes de la carrera:
  - a. Descargue las plantillas de DeepRacer escenas de AWS incluidas.
  - b. Cargue las escenas y modifíquelas.
  - c. Actualice la fuente con la URL de su carrera.
  - d. Compruebe sus cámaras.
  - e. Asigne personas a sus fuentes.
5. Si lo desea, si los comentaristas y entrevistados forman parte de su evento de transmisión, utilice [VDO Ninja \(antes OBS Ninja\)](#) para administrar múltiples fuentes de vídeo. Descubra cómo utilizar [OBS Ninja](#).
6. Dirígete a la [DeepRacerconsola de AWS](#) para crear una carrera.
7. Seleccione Carreras comunitarias.
8. En la página Carreras comunitarias, seleccione Crear carrera.
9. Decida en qué fecha y hora le gustaría organizar una carrera comunitaria EN DIRECTO pública.
10. Antes de seguir los pasos para crear una carrera comunitaria EN DIRECTO, en Fecha de la carrera, compruebe que ese marco de tiempo esté disponible. Las carreras comunitarias EN DIRECTO tienen una duración predeterminada de cuatro horas. Póngase en contacto con el

servicio de atención al cliente para programar una carrera más larga. No es necesaria ninguna acción si su carrera EN DIRECTO duran menos de cuatro horas.

11. Cuando se decida por una fecha y hora disponibles, cree la videoconferencia correspondiente para los organizadores y los participantes de la carrera.
12. A continuación, cree otra videoconferencia para sus difusores.
13. Siga los pasos indicados para configurar una carrera comunitaria EN DIRECTO.
  - a. Si lo desea, en el paso 8, en Descripción de la carrera, añada el enlace de su transmisión EN DIRECTO para que los corredores puedan compartirla con sus familiares y amigos. También puede incluir el puente de conferencia de la sala de corredores para los corredores. La descripción aparecerá en los detalles de su tabla de clasificación a fin de facilitar el acceso a los enlaces.
  - b. Si lo desea, en el paso 12, seleccione Copiar junto a la Plantilla de correo electrónico sugerida y cree un correo electrónico para los corredores y los organizadores de la carrera. Introduzca sus premios, el plazo de entrega de modelos y el enlace del puente de conferencias donde se reunirán sus corredores para hacer cola y prepararse para la carrera.
  - c. Crea otro correo electrónico o chat para su equipo de organizadores.
14. El día de la carrera, siga las instrucciones que se indican en [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#).
15. Felicite a los ganadores y a los participantes, distribuya los premios, escriba blogs, tuitee, publique y difunda.

## Gestione una carrera por DeepRacer la comunidad de AWS

Todas las carreras comunitarias son privadas. Solo son visibles para las personas que dispongan de un enlace de invitación. Los participantes pueden reenviar los enlaces de invitación libremente. Sin embargo, para unirse a una carrera, los participantes necesitan una AWS cuenta. Los usuarios primerizos deben completar el proceso de creación de la cuenta antes de poder unirse a la carrera.

Como organizador de la carrera, puede editar los detalles de la misma, incluyendo las fechas de inicio y finalización, y eliminar participantes.

Para gestionar una carrera por DeepRacer la comunidad de AWS

1. Inicie sesión en la DeepRacer consola de AWS.

2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. En la página Administrar carreras, en Carreras, elija la carrera que desee administrar. Se visualizan los detalles de la carrera elegida, incluyendo la lista de participantes.

AWS DeepRacer > Community races > Manage races

## Manage races

**Races (9)** Actions ▾ [Create race](#)

< 1 > ⚙️

|                                  | Name ▾                 | Status ▾     |
|----------------------------------|------------------------|--------------|
| <input type="radio"/>            | TESTSrFUN              | Open         |
| <input checked="" type="radio"/> | MyRaceName             | Open         |
| <input type="radio"/>            | Fun2LearnRL            | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | adfdas                 | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | Supa Awesome Fast Race | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | Need4Speed             | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | BestRaceEver           | Closed       |
| <input type="radio"/>            | AnotherRace            | Closed       |
| <input type="radio"/>            | EasyRace               | Closed       |

**MyRaceName** [Copy invitation link](#)

|        |                         |                 |
|--------|-------------------------|-----------------|
| Status | Race dates (GMT)        | Race track      |
| Open   | 09/30/2020 - 10/01/2020 | Cumulo Turnpike |

**Racers (0)** [Remove racer](#)

< 1 > ⚙️

| Alias ▾ | Date joined ▲ |
|---------|---------------|
|         |               |

4. Para editar los detalles de la carrera, en Acciones, seleccione Editar detalles de la carrera.

AWS DeepRacer > Community races > Manage races

## Manage races

**Races (9)** Actions ▲ Create race

🔍 Search races

|                                  | Name                   | Status       |
|----------------------------------|------------------------|--------------|
| <input type="radio"/>            | TESTSrFUN              | Open         |
| <input checked="" type="radio"/> | MyRaceName             | Open         |
| <input type="radio"/>            | Fun2LearnRL            | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | adfdas                 | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | Supa Awesome Fast Race | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | Need4Speed             | Opening soon |
| <input type="radio"/>            | BestRaceEver           | Closed       |
| <input type="radio"/>            | AnotherRace            | Closed       |
| <input type="radio"/>            | EasyRace               | Closed       |

- View leaderboard
- Reset invitation link
- Export race participants to CSV
- Edit race details
- Close race
- Delete race

**MyRaceName** Copy invitation link

|                |   |                               |
|----------------|---|-------------------------------|
| Status<br>Open | Race dates (GMT)<br>09/30/2020 - 10/01/2020 | Race track<br>Cumulo Turnpike |
|----------------|---|-------------------------------|

**Racers (0)** Remove racer

🔍 Search racers < 1 > ⚙️

|  | Alias | Date joined |
|--|-------|-------------|
|  |       |             |

Siga las instrucciones que aparecen en pantalla para finalizar la edición.

5. Para ver la tabla de clasificación del evento, en Acciones, seleccione Ver tabla de clasificación.
6. Para restablecer el enlace de invitación del evento, en Acciones, seleccione Restablecer enlace de invitación. Al restablecer el enlace de invitación, impide el acceso a la carrera de cualquier persona que aún no haya elegido el enlace original. Todos los usuarios que ya han hecho clic en el enlace y enviado un modelo permanecen en la carrera.

También puede copiar el enlace para compartirlo con los participantes invitados.

7. Para finalizar una carrera abierta, en Acciones, seleccione Cerrar carrera. Esto finaliza la carrera de inmediato, antes de la fecha de cierre especificada.
8. Para eliminar el evento, en Acciones, seleccione Eliminar carrera. Esto elimina de manera permanente esta carrera y los detalles de todas las carreras comunitarias de los participantes.
9. Para eliminar a un participante, elija uno o más participantes de la carrera, elija Remove participants (Eliminar participantes), y, a continuación, confirme para eliminar al participante.

La eliminación de un participante de un evento revoca los permisos del usuario para acceder al evento de carreras.

# Organice un DeepRacer evento de AWS

## ¿Qué es un DeepRacer evento de AWS?

AWS DeepRacer es un servicio educativo que ofrece una forma divertida de aprender de forma práctica con inteligencia artificial y aprendizaje automático (AI/ML). AWS DeepRacer can help bridge the AI/ML talent gap for your organization and apply AI/ML según las necesidades de su empresa).

AWS DeepRacer no solo introduce AI/ML habilidades en su equipo, sino que también le permite organizar eventos para fomentar la formación de equipos y la competencia amistosa. Estos eventos ayudan a los participantes técnicos y no técnicos a aprender los fundamentos del aprendizaje automático al proporcionarles experiencia práctica en la creación de modelos de aprendizaje por refuerzo para competir con DeepRacer coches de AWS de forma presencial o virtual en la AWS League. Los DeepRacer eventos de AWS también ayudan a los líderes a involucrar a sus equipos para alcanzar AI/ML las visiones y los objetivos de su organización.

Esta guía proporciona recursos, herramientas y ejemplos que le ayudarán a empezar a planificar y organizar sus propios DeepRacer eventos de AWS virtuales o presenciales. Si quiere planificar su DeepRacer evento de AWS con 50 participantes o menos, vaya [a Qué tener en cuenta antes de empezar](#). Si está planificando un evento más grande (con más de 50 participantes), le recomendamos que trabaje con su equipo de AWS cuentas y [solicite un evento](#).

Para obtener más información sobre las ventajas de los DeepRacer eventos de AWS y ver los testimonios de los clientes, consulte los [eventos DeepRacer empresariales de AWS](#).

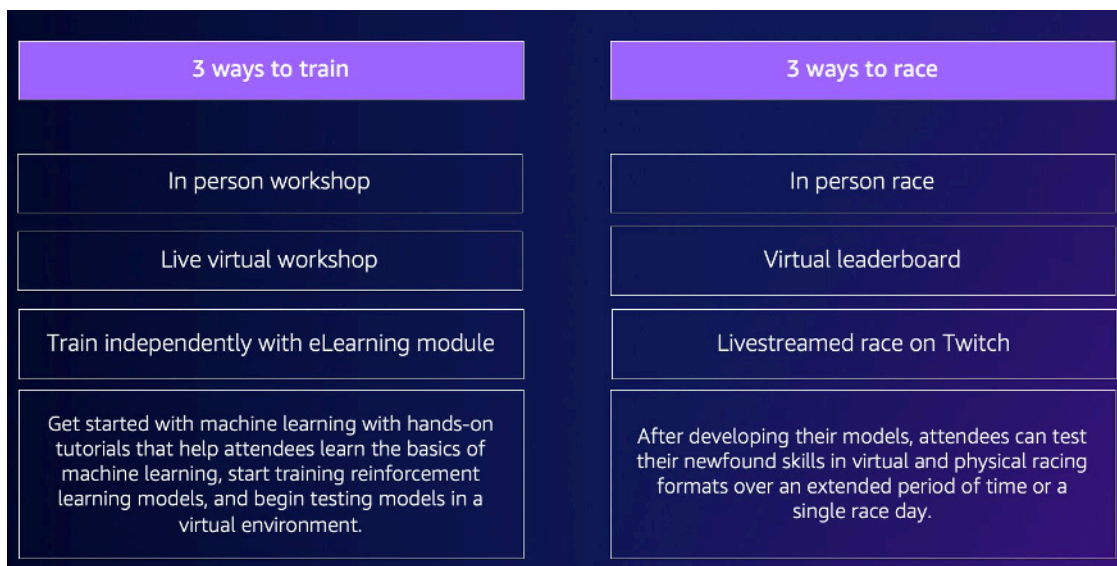
## Cómo funcionan DeepRacer los eventos de AWS y qué esperar

Ya sea que desee impartir formación y prácticas con formación reforzada para su equipo, promover su organización para atraer nuevos talentos o una combinación de ambos, esta guía proporciona las herramientas y los recursos que le ayudarán a crear y personalizar su propio DeepRacer evento de AWS.

Los DeepRacer eventos de AWS son flexibles para adaptarse a sus necesidades y objetivos, pero la fórmula básica de un DeepRacer evento de AWS incluye:

- Un componente educativo, como un [curso de aprendizaje DeepRacer reforzado de AWS en línea](#) o un taller presencial con un experto de AWS DeepRacer Pit Crew.

- Capacitación práctica sobre modelos en la AWS consola y tiempo para que los participantes creen y entrenen sus modelos.
- Una DeepRacer carrera de AWS, como una sola carrera presencial o varias carreras virtuales, para que los participantes puedan ver en acción sus modelos de aprendizaje automático entrenados. Para obtener más información sobre los tipos de carreras que puede organizar, consulte [Tipos de DeepRacer carreras de AWS](#).
- Un resumen posterior al evento o una comunicación sobre los próximos pasos para los participantes del evento.



Para obtener más información sobre qué esperar de los DeepRacer eventos de AWS y los aspectos más destacados de los clientes, consulte el [YouTube vídeo sobre AWS DeepRacer Accelerate](#).

## Qué hay que tener en cuenta antes de empezar

El primer paso para planificar su evento es definir los objetivos y metas empresariales de su organización y, a continuación, desarrollar un plan de proyecto. Un ejemplo de objetivo es: “Quiero fomentar la formación de equipos de una manera divertida y educativa en mi organización”.

Su plan de proyecto debe responder a las siguientes preguntas:

- ¿Quiénes son los líderes de sus eventos?

Identifique quién en su organización está ayudando a dirigir la planificación y ejecución de este evento. Los líderes de los eventos pueden incluir equipos como el de instalaciones, recursos humanos, relaciones públicas o marketing, un patrocinador ejecutivo o AWS un equipo de cuentas

- ¿Quiénes son los propietarios del evento?

Identifique quién es el propietario del evento en su organización. Esta persona o equipo debe ser el organizador principal y debe formar parte de todas las decisiones a la hora de planificar este evento.

- ¿Cuál es la fecha del evento?

Identifique cuándo quiere celebrar el evento. Si está pensando en organizar un evento grande (con más de 100 participantes), debe programar la fecha del evento con más antelación para disponer de tiempo suficiente para planificar y facilitar el evento. Para ver un ejemplo de cronograma, consulte los [ejemplos de DeepRacer eventos de AWS](#).

- ¿Cuál es el presupuesto estimado?

Calcule un presupuesto para su evento. Hay dos consideraciones de costo que debe tener en cuenta para un evento.

- Los costos del evento: si organiza un evento presencial, esto puede incluir todo, desde la ubicación del evento, la compra de pistas y dispositivos hasta la comida, las bebidas y los premios del evento.
- Costes de formación de modelos: en este coste recaen sus empleados la formación de modelos de aprendizaje reforzado sobre el Consola de administración de AWS uso del DeepRacer servicio de AWS. Por ejemplo, cada participante necesita aproximadamente 10 horas para entrenar uno o varios modelos en la DeepRacer consola de AWS. Para obtener más información sobre los costos, consulte los [DeepRacerprecios de AWS](#).
- ¿Qué tipo de ubicación se necesita para el evento?

Si va a celebrar un evento presencial, necesita una ubicación física para el taller y la carrera. El tipo de pista física que seleccione también debe caber en la ubicación.

- ¿Cuál es el número estimado de participantes?

Calcule el número de participantes que asistirán a su evento. El número de participantes también se tiene en cuenta en su presupuesto estimado.

- ¿Planea realizar una sesión retrospectiva después del evento para evaluar el éxito?

Para animar a los participantes a seguir desarrollando sus habilidades de machine learning y a seguir colaborando, considere la posibilidad de comunicarles los próximos pasos y pedirles su opinión. Por ejemplo, envíe una encuesta a los participantes para evaluar el interés y reclutar AI/

ML líderes dentro de la organización. Esto también puede determinar quién participará en futuros DeepRacer eventos de AWS.

- ¿Cuál es la estrategia de comunicación para promover el evento en su organización?

Comunicar este evento dentro de su organización puede ser tan sencillo como enviar un correo electrónico interno o una invitación en un calendario.

- ¿Quiénes son las partes interesadas ejecutivas?

Identifique a los ejecutivos que patrocinan el evento y fomentan el liderazgo intelectual y la colaboración dentro de su organización.

## Tipos de DeepRacer carreras de AWS

Tras responder a las preguntas principales del plan de su proyecto, decida qué tipo de carreras quiere celebrar en su evento. El tipo de carrera que organice debe basarse en su presupuesto estimado y en el número de participantes del evento. Puede organizar los dos tipos de carreras siguientes.

### Carreras virtuales

Las carreras virtuales son una excelente forma de que los equipos remotos o multirregionales colaboren y compitan con sus modelos entrenados en un entorno virtual. Dado que las carreras virtuales no requieren dispositivos físicos ni pistas, ofrecen flexibilidad en cuanto al tamaño de los grupos y son una excelente solución para las organizaciones que tienen limitaciones de ubicación y presupuesto.

Hay dos tipos de carreras virtuales: carreras clásicas y carreras en vivo. La principal diferencia entre las carreras clásicas y las carreras en vivo es que los participantes de las carreras clásicas pueden entrenar sus modelos y presentarlos en su propio horario. Las carreras en vivo implican que los participantes compitan con sus modelos uno tras otro durante un período de tiempo determinado. Ambos tipos de carreras se pueden compartir de forma privada o pública y utilizar tablas de clasificación para determinar la clasificación de los participantes. AWS también proporciona herramientas para que pueda retransmitir sus carreras en Twitch.

Las carreras virtuales son la forma más rápida de empezar con DeepRacer las carreras de AWS. Los participantes pueden seguir el proceso de introducción, que incluye una introducción al machine learning y al aprendizaje por refuerzo en la consola. La consola guía a los participantes en la

creación de su primer modelo. Para obtener más información sobre cómo configurar una carrera virtual, consulte [Crear una carrera](#).

## Carreras presenciales

Organice una carrera presencial para ofrecer un evento atractivo al que su equipo pueda asistir en persona. Las carreras presenciales incluyen una pista física y dispositivos de AWS DeepRacer para vehículos. AWS ofrece opciones para construir su pista y adquirir vehículos para su evento.

Para obtener más información sobre DeepRacer los dispositivos de AWS, consulte [Opere su DeepRacer vehículo de AWS](#). Para obtener más información sobre cómo construir y ordenar su pista física y sus barreras, consulte [Construir su pista física](#).

Además de estos dos tipos de carreras, también puede incluir cursos o talleres educativos en línea y retransmitir en directo las carreras en Twitch.

## Prácticas recomendadas

Para que la planificación de DeepRacer eventos de AWS sea aún más eficiente, también recomendamos las siguientes prácticas recomendadas.

- Obtenga el apoyo de un líder interno. El apoyo de los líderes de la organización fomenta la participación del equipo y aumenta el compromiso y la satisfacción general de los participantes.
- Si tiene un administrador de AWS cuentas, póngase en contacto con él para informarle de su evento y decidir si necesita ayuda.
- Si estás planeando un evento grande (con más de 50 participantes), comunícate con tus administradores de AWS cuentas cuanto antes y con frecuencia. Envíe una solicitud si no está seguro de con quién ponerse en contacto con en su equipo de cuentas AWS . Para enviar una solicitud, consulte [Solicitar un evento](#). Para obtener más recursos de la DeepRacer comunidad de AWS sobre eventos y formación, consulte el [canal de AWS DeepRacer Slack](#).
- Establezca un presupuesto que cumpla con los objetivos de sus DeepRacer eventos de AWS. Su presupuesto puede afectar al tipo de evento que está planificando, pero AWS DeepRacer proporciona herramientas, como el [modo multiusuario](#), para ayudar a limitar y administrar los costos.
- Ofrezca premios a sus participantes. Ya sea que su equipo esté interesado en la tradicional copa de campeonato o NFTs asegúrese de que sus premios sean atractivos para fomentar la participación.

# Cómo empezar con su DeepRacer evento de AWS

Una vez que haya definido los objetivos de su organización, puede usar su plan de proyecto para empezar a reducir el tipo de evento que desea celebrar. En los siguientes ejemplos de objetivos se demuestra cómo puede configurar un evento en función de sus requisitos y de las ventajas que desea obtener de AWS DeepRacer.

## Formación de equipos

Si quiere organizar un evento local único que fomente la formación de equipos para grupos más pequeños, considere la posibilidad de organizar un evento presencial o virtual. Para ver un ejemplo del tipo de evento que cumple este objetivo, consulte [Ejemplos de eventos virtuales](#).

## ¿Invertir en AI/ML educación

Si desea que sus empleados técnicos y no técnicos se familiaricen más con el machine learning y apliquen estas habilidades, debería considerar la posibilidad de solicitar más apoyo de los líderes y pensar en convertir su evento en un evento multiequipo, que incluya a más participantes para generar un mayor impacto organizacional. Este evento puede incluir componentes presenciales y virtuales para permitir la ampliación de los participantes. Para ver un ejemplo del tipo de evento que cumple este objetivo, consulte [Ejemplos de eventos presenciales](#).

## Promueva y genere conciencia en la organización

Si desea posicionar a su organización como líder innovadora y de opinión para atraer más talento y fomentar una mayor conciencia general en su organización, considere la posibilidad de transmitir en directo su evento virtual o presencial, o de crear un evento personalizado. Para ver un ejemplo del tipo de evento que cumple este objetivo, consulte [Ejemplos de evento personalizado](#).

## Ejemplos de DeepRacer eventos de AWS

En las siguientes secciones se proporcionan algunos ejemplos de los distintos tipos de eventos que puede crear en función de sus objetivos y requisitos del plan del proyecto. Los cronogramas de estos eventos se programan en función de los componentes educativos y de la carrera. Sin embargo, puede personalizar el cronograma del evento para incluir cualquier número de componentes del evento en función de las necesidades de su organización.

## Ejemplos de eventos virtuales

Los eventos virtuales son una excelente manera para que las organizaciones de múltiples ubicaciones o equipos multirregionales se reúnan de una manera cómoda y rentable. Los eventos

virtuales son más prácticos y rentables porque tienen menos dependencias. Por ejemplo, no necesitas tener en cuenta las pistas físicas, los dispositivos o un espacio de ubicación como lo harías para un evento presencial. Los siguientes ejemplos de eventos virtuales se centran en diferentes elementos del plan del proyecto, como el cronograma y el número de participantes.

|                                 | Virtual classic  | Virtual live | Leaderboard + LIVE |
|---------------------------------|--|--------------|--------------------|
| Lead time                       | 4 weeks  | 4 weeks      | 6-8 weeks          |
| Cost                            | Organizing and submitting models in any virtual race is free.<br>Costs incurred include: training a model, evaluating a model, and S3 storage of models. |              |                    |
| Recommended number of attendees | 10-1000  | <30          | 10-1000            |

- Evento de dos semanas de carreras clásicas virtuales:

El siguiente ejemplo de un calendario de eventos de dos semanas es una excelente opción para las organizaciones que buscan una forma sencilla de organizar un evento con muchos participantes y equipos que deseen unirse a la carrera, ya que no hay límite de inscripciones para las carreras clásicas ni restricciones de tiempo para las carreras en directo. Todos los participantes pueden enviar sus modelos en cualquier momento, incluso de forma simultánea, dentro del plazo de la carrera. En este ejemplo de evento, se utiliza la sección de carreras comunitarias de la AWS consola para crear una carrera clásica privada y se programan los entrenamientos y las carreras en dos semanas distintas. Para obtener información acerca de cómo configurar una carrera de la comunidad, consulte [Administrar sus carreras](#).

- Día 1: los participantes asisten a un taller virtual gratuito y bajo demanda para todos los asistentes. Para obtener más información sobre el recurso del taller en línea, consulte [AWS DeepRacer: Driven by Reinforcement Learning](#). También puede programar un taller virtual con un experto de AWS DeepRacer Pit Crew.
- Días 1 a 5: los participantes entrenan, actualizan y prueban sus modelos en la DeepRacer consola de AWS. Presentan sus modelos para competir en una carrera virtual privada que dura entre 1 y 5 días. Para obtener información sobre cómo configurar la AWS consola para varios participantes en una misma AWS cuenta, consulte [Modo multiusuario](#).
- Días 5 a 10: los 10 mejores ganadores se identifican el día 5 y se les proporciona acceso a una nueva carrera virtual privada en un nuevo circuito la semana siguiente.
- Día 10: los tres primeros ganadores se identifican el día 10 y la carrera y el evento concluyen.

- Evento virtual de una semana de duración:

El siguiente ejemplo de evento de carrera virtual en vivo es una excelente manera de llevar la emoción y la diversión de las carreras en tiempo real a los equipos más pequeños. Este tipo de evento es de bajo presupuesto y permite a todos correr en tiempo real. Para obtener más información sobre cómo realizar una carrera en directo, consulte [Correr en una carrera EN DIRECTO](#).

- Día 1: Los participantes asisten a un taller virtual con un experto de AWS DeepRacer Pit Crew. Para obtener más información sobre los talleres, consulte [AWS DeepRacer Events](#).
- Días 1 a 5: los participantes entrenan, actualizan y prueban sus modelos en la DeepRacer consola de AWS del 1 al 5 días.
- Día 5: los participantes se reúnen en línea durante una o dos horas para enviar sus modelos y participar en una carrera virtual en directo el día 5.
- Carrera clásica virtual y evento de carreras en vivo:

El siguiente ejemplo de evento es una excelente opción para las organizaciones que desean reunir en línea a muchos participantes multirregionales o que trabajan de forma remota en varias oficinas. En este tipo de eventos, los participantes tienen más oportunidades de practicar el entrenamiento con sus modelos y competir, ya que el calendario del evento se divide en dos semanas. También recomendamos tener un locutor en los eventos de carreras en vivo para que el evento sea más emocionante para los participantes que ven la transmisión en vivo. Eche un vistazo a la [retransmisión de la final de la División Pro en Twitch](#) para ver cómo las retransmisiones de la final hacen que la carrera sea más emocionante.

- Día 1: Los participantes asisten a un taller virtual con un experto de AWS DeepRacer Pit Crew. Para obtener más información sobre los talleres, consulte [AWS DeepRacer Events](#).
- Días 1 a 5: los participantes entrenan, actualizan y prueban sus modelos en la DeepRacer consola de AWS y, a continuación, envían modelos para competir en una carrera de liga privada del 1 al 5 días.
- Día 5: los 10 mejores ganadores se identifican el día 5 y se les proporciona acceso a una nueva carrera virtual privada en un nuevo circuito.
- Días 5 a 10: la semana siguiente, se identificará a los 10 mejores ganadores y competirán mientras se retransmite el evento en directo en Twitch. Para obtener más información, consulte [Retransmisión de una carrera en directo](#).

## Ejemplos de eventos presenciales

Para las organizaciones que pueden reunir a sus participantes en un único espacio físico, no hay mejor manera de disfrutar de AWS DeepRacer que un evento presencial. No hay nada mejor que experimentar el entusiasmo y la emoción de estar de pie junto a la pista y ver a su maqueta funcionar en un coche físico. En general, los eventos presenciales requieren más recursos y son más caros que los eventos virtuales. Para cualquier organización que tenga más de 50 participantes y el presupuesto necesario, le recomendamos encarecidamente que aproveche la DeepRacer experiencia presencial de AWS. También recomendamos contar con un presentador en estos eventos presenciales para que las carreras sean aún más emocionantes, ya que los resultados de las competiciones se anuncian en tiempo real para que los participantes los vean desde la pista.

|                                 | One-day workshop + race | Two-day workshop + race | Custom format |
|---------------------------------|-------------------------|-------------------------|---------------|
| Lead time                       | 6+ weeks                | 6+ weeks                | 10+ weeks     |
| Recommended number of attendees | 51–100                  | 100–500                 | 500–1,000     |

- Evento presencial de un día:

El siguiente ejemplo de un evento presencial es ideal para los equipos locales y garantiza que todos los participantes puedan entrenar a su primer modelo Consola de administración de AWS y competir en un día. Un evento presencial típico de un día consiste en un taller presencial y una carrera para todos los asistentes. El taller suele estar dirigido por un experto de AWS DeepRacer Pit Crew que analiza los fundamentos del aprendizaje por refuerzo y brinda a los participantes la oportunidad de entrenar su primer modelo. Tras el taller, los participantes pueden enviar sus modelos y subirlos a un DeepRacer dispositivo de AWS para competir el mismo día.

- Los participantes asisten a un DeepRacer taller presencial de AWS impartido por un experto de AWS DeepRacer Pit Crew (de 90 a 120 minutos). Para obtener más información sobre cómo solicitar DeepRacer talleres de AWS, consulte [Solicitar un evento](#).
  - Carrera presencial después del taller (120 minutos o aproximadamente 5 minutos por carrera).
- Evento presencial de dos días:

El siguiente ejemplo de evento presencial de dos días es similar al evento de un día, excepto que si se divide el taller y la carrera propiamente dicha en días separados, los participantes tendrán más tiempo para entrenarse y actualizar sus modelos mientras se preparan para la carrera. Es

habitual que las organizaciones organicen estos eventos con un intervalo de unos días o incluso semanas para que los participantes dispongan de más tiempo para entrenarse y perfeccionar sus modelos. Disponer de más tiempo entre los talleres y las carreras permite a los participantes tener un día de carrera más competitivo.

- Día 1: Los participantes asisten a un DeepRacer taller presencial de AWS impartido por un experto de AWS DeepRacer Pit Crew (de 90 a 120 minutos). Para obtener más información sobre cómo solicitar talleres presenciales, consulte [Solicitar un evento](#).
- Día 2: los participantes asisten a una carrera presencial después del taller (120 minutos o aproximadamente 5 minutos por carrera).

## Ejemplo de evento personalizado

Al igual que los eventos virtuales, los eventos personalizados son una excelente opción para las organizaciones más grandes (100 participantes o más) que necesitan organizar un evento para equipos en varias ubicaciones. Los eventos personalizados le permiten ser más flexible con los entrenamientos, los talleres y las carreras, ya que no hay límites de tiempo ni de formatos de carrera. Puede incluir carreras virtuales y presenciales en estos eventos, que pueden durar varias semanas para que los participantes de todo el mundo puedan dedicar más tiempo a entrenar a sus modelos y a colaborar. Este tipo de evento personalizado tiene más éxito si primero organiza algunos eventos más pequeños con antelación para prepararse para posibles problemas logísticos. Este tipo de evento o serie de eventos también ayudan a formar un equipo de promotores del machine learning en su propia organización.

- En el siguiente ejemplo, el evento personalizado se extiende a lo largo de tres meses para dar cabida a empleados de varias regiones.
  - Mes 1: talleres globales en varios lugares.
  - Mes 2: carreras clasificatorias de liga virtuales de un mes de duración disponibles para participantes de varias regiones.
  - Mes 3: carrera presencial y carrera virtual para la Copa del Campeonato. Esta carrera presencial se puede retransmitir en directo para que los equipos de todo el mundo puedan verla.

Si está interesado en organizar un evento personalizado, póngase en contacto con nosotros AWS para obtener asistencia para el evento. Consulte [Solicitar un evento](#).

## Recursos adicionales de

Para obtener más recursos relacionados con DeepRacer los eventos de AWS, consulte la siguiente lista:

- [DeepRacer Blog de AWS](#)
- [DeepRacer Liga AWS](#)
- [Canal de Slack DeepRacer de la comunidad de AWS](#)
- [Formación en machine learning](#)
- [Certificación de machine learning](#)
- [DeepRacer Formación en AWS](#)
- [DeepRacer GitHub Repositorio de AWS](#)
- [Consejos para las carreras](#)
- [DeepRacer YouTube Canal AWS](#)
- [DeepRacer Escaparate de AWS](#)

# Modo de usuario único

La configuración de cuentas en modo multiusuario ofrece a las organizaciones una forma interesante de patrocinar a varios DeepRacer participantes de AWS en una sola AWS cuenta. Los participantes patrocinados no incurren en ningún gasto propio; en cambio, las horas de formación y los gastos de almacenamiento se facturan a la cuenta patrocinadora. AWS Con una configuración de cuenta en modo multiusuario, los organizadores de DeepRacer eventos de AWS pueden establecer presupuestos y supervisar y controlar los gastos actualizando las cuotas predeterminadas de horas y modelos de formación para participantes individuales, grupos o para todos los participantes.

En las siguientes secciones se describe cómo empezar a utilizar el modo DeepRacer multiusuario de AWS, ya sea como administrador o como participante.

## Note

El modo multiusuario con patrocinio de cuentas solo está disponible en el servicio AWS DeepRacer .

## Temas

- [Configurar el modo multiusuario \(administrador\)](#)
- [Experiencia DeepRacer multiusuario de AWS \(participante\)](#)

## Configurar el modo multiusuario (administrador)

Con una configuración de cuenta multiusuario, los organizadores (como los administradores de cuentas) pueden proporcionar a los participantes acceso al DeepRacer servicio de AWS con su ID de cuenta. También pueden establecer cuotas de uso en las horas de formación de los participantes, supervisar el gasto en formación y almacenamiento, iniciar y detener la formación y ver y gestionar los modelos de cada usuario de su cuenta desde la DeepRacer consola de AWS.

El modo multiusuario es especialmente útil para eventos grandes con varios participantes que no tienen cuentas individuales AWS . En lugar de crear y administrar cuentas para cada participante de un evento, un DeepRacer administrador de AWS puede alojar a todos los participantes patrocinados a través de una sola AWS cuenta.

En el modo multiusuario, los participantes patrocinados pueden competir y entrenarse sin incurrir en ningún costo. Sus gastos de formación y almacenamiento se facturan a la cuenta AWS multiusuario patrocinadora. Si un administrador deja de patrocinar el uso por parte de los participantes, estos conservan sus alias y perfiles de corredor.

## Partes interesadas multiusuario

Este tutorial hace referencia a las siguientes partes interesadas típicas de varios usuarios para configurar y utilizar el modo multiusuario.

- AWS administrador de la configuración de IAM/SSO. El AWS administrador de la configuración de IAM/SSO configura IAM o SSO para que el DeepRacer administrador de AWS y los participantes usen el modo multiusuario. El AWS administrador tiene permisos de administrador de IAM y IAM/SSO. Para obtener información sobre cómo crear usuarios de IAM, consulte [Creación de un usuario de IAM en la cuenta AWS](#).
- DeepRacer Administrador de AWS. El DeepRacer administrador de AWS gestiona el patrocinio de DeepRacer los participantes de AWS y puede pausarlo y reanudarlo, eliminar modelos y artefactos, configurar y organizar carreras virtuales y habilitar y deshabilitar el modo multiusuario. El DeepRacer administrador de AWS tiene [AWSDeepRacerAccountAdminAccess](#) permisos.
- DeepRacer Participante de AWS. Se invita a DeepRacer los participantes de AWS a participar en eventos con una AWS cuenta de administrador en modo multiusuario. Los participantes tienen [AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess](#) permisos para entrenar, evaluar y almacenar modelos en la cuenta del patrocinador. Los participantes también configuran su perfil de corredor, participan en carreras virtuales y descargan sus modelos para desplegarlos en un DeepRacer vehículo físico de AWS.

En este tutorial, realizará los siguientes pasos:

- Paso 1. Cumplir con los requisitos previos.
- Paso 2. Active el modo multiusuario en su DeepRacer cuenta de AWS.
- Paso 3. Invitar a los participantes.
- Paso 4. Establecer cuotas de uso.
- Paso 5. Supervisar el uso de sus participantes patrocinados.

## Paso 1. Requisitos previos para el modo DeepRacer multiusuario de AWS

Cumplir con los siguientes requisitos previos para el modo multiusuario

- [Configure su cuenta con permisos de DeepRacer administrador de AWS para varios usuarios](#). Si está organizando una carrera con el modo multiusuario y realizando tareas típicas de DeepRacer administrador de AWS, debe configurar su cuenta como DeepRacer administrador de AWS con [AWSDeepRacerAccountAdminAccess](#) permiso.
- [Proporcione permiso de acceso a la AWS consola y de conformidad con la política de carreras a los participantes que desee patrocinar](#).

### Configure su cuenta con permisos de DeepRacer administrador de AWS para varios usuarios

Para configurarse como DeepRacer administrador de AWS en el modo multiusuario, debe tener la política de DeepRacer administrador de AWS de IAM [AWSDeepRacerAccountAdminAccess](#) adjunta a su usuario, grupo o función. En función de su organización, puede configurar la política de administrador mediante la consola para crear un usuario o un rol y adjuntar la política de IAM requerida, o bien puede solicitar a su administrador de TI que la proporcione.

Para obtener información sobre la política de administrador requerida, consulte.

[AWSDeepRacerAccountAdminAccess](#) Para obtener información acerca de las políticas de IAM en general, consulte [Administración de accesos](#) en la Guía del usuario de IAM.

### Proporcione acceso a AWS la consola a sus participantes patrocinados

Para proporcionar a los corredores que patrocine acceso a la DeepRacer consola de AWS, le recomendamos que utilice protocolos de AWS autorización estándar, como [AWS IAM Identity Centero AWS Identity and Access Management](#). También puede proporcionar acceso a través del SSO preexistente de su organización. Cuando los participantes inicien sesión en la DeepRacer consola de AWS con las credenciales que usted proporcione, se les pedirá que creen una cuenta de AWS jugador para iniciar sesión y acceder a la DeepRacer consola de AWS desde su AWS cuenta. Para obtener más información sobre las cuentas de jugadores de AWS , consulte [Cuentas de jugadores de AWS](#).

Proporcione acceso a AWS la consola a los participantes patrocinados mediante IAM

1. Cree un nombre de usuario y una contraseña de IAM para cada participante. Consulte [Creación de un usuario de IAM en su cuenta de AWS](#).

2. Otorgue a cada participante los permisos necesarios. [AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess](#)  
Para obtener más información, consulte [Políticas AWS administradas de AWS DeepRacer](#).
3. Envíe un correo electrónico a los participantes con nombres de usuario y contraseñas de IAM, así como un enlace a la consola. Mediante el enlace proporcionado e introduciendo sus nombres de usuario y contraseñas de IAM, los participantes pueden acceder a la consola. Para obtener información sobre cómo crear usuarios de IAM, consulte [Creación de un usuario de IAM en la cuenta AWS](#).

Proporcione acceso a AWS la consola a los participantes patrocinados mediante el Centro de identidad de IAM

1. Abra la consola del IAM Identity Center en <https://console.aws.amazon.com/singlesignon/>, cree un conjunto de permisos personalizado y asigne usuarios a la cuenta. Para obtener más información, consulte [Conjunto de permisos](#).
2. Al crear el conjunto de permisos personalizado, proporcione los siguientes valores:
  - Estado de retransmisión: `https://console.aws.amazon.com/deepracer/home?region=us-east-1#getStarted`

#### Note

El estado de retransmisión redirige a los participantes de la cuenta a una URL específica; en este caso, los dirige a la DeepRacer consola de AWS.

- AWS políticas administradas: `AWS DeepRacerDefaultMultiUserAccess`

Una vez que haya cumplido los requisitos previos, estará listo para activar el modo multiusuario e invitar a los participantes a correr a través de su cuenta.

## Paso 2: activar el modo de cuenta multiusuario

Una vez que haya configurado su cuenta de DeepRacer administrador de AWS y haya concedido acceso y permisos a la consola a los participantes patrocinados, podrá activar el modo multiusuario en su DeepRacer cuenta de AWS.

**Note**

De forma predeterminada, hay cuotas en las cuentas que patrocinan a los participantes en el modo multiusuario. Para obtener más información, consulte la sección sobre cuotas de cuentas en el [Supervisar uso](#).

1. En el panel de navegación izquierdo, vaya a Administración multiusuario y a la página de Configuración.
2. En Activar el modo de cuenta multiusuario, active Activar el modo multiusuario.
3. En el cuadro de diálogo Habilitar el modo multiusuario, seleccione las casillas de verificación para confirmar que los participantes patrocinados tienen el acceso y los permisos necesarios.
4. Seleccione Habilitar el modo multiusuario.

Cuando cumpla los requisitos previos y active el modo multiusuario, cada uno de sus participantes patrocinados podrá crear carreras y modelos de tren y todos los gastos de entrenamiento y almacenamiento se facturarán a la cuenta del administrador. AWS De forma predeterminada, un participante tiene un cupo de 3 modelos simultáneos y puede gestionar hasta 10 carreras abiertas o futuras a la vez (incluidas las carreras LIVE, Classic y Student).

## Desactivar el modo de cuenta multiusuario

Al deshabilitar el modo multiusuario, se garantiza que no se puedan crear nuevos perfiles en la cuenta de administrador y que los perfiles de los participantes patrocinados anteriormente dejen de estar visibles en la cuenta del administrador. Ya no se pide a los participantes que inicien sesión en sus cuentas de AWS jugador y no pueden acceder a los modelos creados con la cuenta del administrador ni entrenarlos.

El administrador puede descargar, guardar e importar los modelos de los participantes patrocinados.

1. Vaya a la página Administración multiusuario y a la página de configuración.
2. En el modo Deshabilitar el modo de cuenta multiusuario, elija Deshabilitar el modo multiusuario.
3. En el cuadro de diálogo Deshabilitar el modo multiusuario, seleccione la casilla de verificación para confirmar que desea deshabilitar el modo multiusuario. Seleccione Deshabilitar el modo multiusuario.

El modo multiusuario está desactivado.

**Note**

Todos los modelos creados con una cuenta AWS multiusuario patrocinadora se conservan y los costes de almacenamiento de los modelos seguirán repercutiendo en la AWS cuenta hasta que se eliminen los modelos.

## Paso 3: invitar a los participantes a ser patrocinados

Puede invitar a los participantes a entrenar y correr como participantes patrocinados utilizando la plantilla de correo electrónico proporcionada.

### Cómo invitar a los participantes

1. En el panel de navegación izquierdo, vaya a Administración multiusuario y a la página de Configuración. En Configurar el modo multiusuario, en la sección Invitar a usuarios, seleccione Ver plantilla de invitación.
2. Copie la plantilla de correo electrónico que aparece en su aplicación de cliente de correo electrónico y úsela para crear un correo electrónico para enviarlo a los participantes a los que quiera invitar a patrocinar. Si utiliza el SSO existente de su empresa, puede incluir una URL de SSO para que la usen sus participantes. Como alternativa, puedes proporcionar credenciales de IAM para que los participantes las utilicen para iniciar sesión en la consola. AWS

## Paso 4: establecer cuotas de uso

Una vez que sus participantes patrocinados hayan recibido su correo electrónico de invitación y hayan creado sus perfiles en su cuenta, aparecerán en la lista de Usuarios patrocinados de la pantalla Supervisar el uso. En esta pantalla, podrá establecer cuotas de uso según el número de horas de formación disponibles y los modelos para los participantes patrocinados. Al establecer cuotas, puede controlar los costos por participante en su cuenta y asegurarse de que los participantes no puedan superar su cuota de uso. También puede aumentar o disminuir las cuotas de uso según sea necesario para proporcionar a los participantes patrocinados las horas que necesitan para entrenar eficazmente un DeepRacer modelo de AWS.

**Note**

De forma predeterminada, los participantes patrocinados en el modo multiusuario reciben 5 horas de formación.

### Cómo editar las cuotas de uso de los corredores patrocinados

1. En el panel de navegación izquierdo, vaya a Administración multiusuario y a la página de Supervisar el uso. En la pantalla Supervisar el uso, en Usuarios patrocinados, seleccione los participantes para los que quiere establecer cuotas. Seleccione Acciones para abrir la lista desplegable y seleccione Establecer cuotas de uso.
2. En la ventana emergente Establecer cuotas de uso, introduzca el número máximo de horas de formación y el número máximo de modelos para los participantes que haya seleccionado. Seleccione Confirmar para conservar los cambios o Cancelar para descartarlos.

## Paso 5: supervisar el uso

Puede supervisar el uso de los participantes patrocinados, incluidos los gastos estimados y las horas del modelo de formación. También puede detener el patrocinio de los participantes, eliminar modelos y ver los resúmenes del uso. Todas las tareas relacionadas con la supervisión del uso en la administración DeepRacer multiusuario de AWS se realizan en la página Supervisar el uso.

Toda la información sobre los gastos de los corredores patrocinados es solo una estimación y no debe utilizarse con fines presupuestarios o de contabilidad de costos. Las estimaciones están en USD y no reflejan ningún precio especial. Para obtener más información sobre los precios, consulte [Precios de](#) .

### Cuotas de cuentas para el modo multiusuario

De forma predeterminada, una cuenta patrocinadora en modo multiusuario tiene las siguientes cuotas, que se comparten entre todos los perfiles patrocinados:

- 100 trabajos de formación simultáneos
- 100 trabajos de evaluación simultáneos
- 100 carreras abiertas o futuras (incluye carreras LIVE, Classic y Student)
- 1000 coches

- 50 tablas de clasificación privadas

Para ajustar estas cuotas, póngase en contacto con el [servicio de atención al cliente](#).

### Cómo ver una estimación de los gastos

En la página Supervisar el uso, en Supervisar el uso, puede ver un resumen estimado del uso de sus participantes.

### Cómo configurar alertas de facturación

Puede configurar alertas de facturación para su cuenta. Las alertas de facturación le ayudan a mantenerse al día con sus gastos. Para obtener más información, consulte [Facturación](#).

### Cómo pausar el patrocinio

Puede detener el patrocinio de un solo participante, de varios participantes o de todos los participantes. Si pausa el patrocinio, los participantes patrocinados no pueden crear modelos nuevos ni entrenarlos con su cuenta. La formación en curso se prolonga hasta su finalización y se incluye en las estimaciones de gastos. Puede reanudar el patrocinio en cualquier momento. Los participantes cuyo acceso multiusuario se haya interrumpido pueden seguir viendo sus modelos y publicarlos en las tablas de clasificación, pero no pueden realizar ninguna actividad que genere costos.

1. En la página Supervisar el uso, en Supervisar el uso, en la sección Usuarios patrocinados, seleccione los usuarios para los que quiere detener el patrocinio.
2. Seleccione Pausar el patrocinio.
3. En el cuadro de diálogo Pausar el patrocinio, seleccione Pausar el patrocinio para pausar el patrocinio. Seleccione Cancelar si decide que no desea Pausar el patrocinio.

### Cómo reanudar el patrocinio

Puede reanudar el patrocinio de los corredores para los que haya dejado de patrocinar.

1. En la página Supervisar el uso, en Supervisar el uso, en la sección Usuarios patrocinados, seleccione los corredores para los que quiere reanudar el patrocinio.
2. Seleccione Reanudar el patrocinio.

## Cómo ver los modelos de los corredores

- En la página Sus modelos, en Modelos, puede ver sus modelos y los modelos de sus usuarios.

## Siguientes pasos

Una vez que haya configurado y activado el modo multiusuario, puede seguir estos pasos:

- Crear una carrera comunitaria.
- Solicite un DeepRacer taller de AWS.

### Crear una carrera comunitaria

Las carreras comunitarias ofrecen una forma emocionante para que los participantes patrocinados experimenten un aprendizaje reforzado.

Puede crear carreras comunitarias e invitar a los participantes patrocinados.

Para obtener más información, consulte [the section called “Inicio rápido para creación de una carrera”](#).

### Solicitar un taller

Puede solicitar un taller para obtener más información sobre AWS DeepRacer mediante un taller presencial o en línea de 60 minutos.

Para obtener más información, consulte [Taller](#).

## Experiencia DeepRacer multiusuario de AWS (participante)

En este tutorial se muestra la experiencia de un participante individual cuyo perfil está patrocinado por la cuenta de una organización en modo multiusuario.

AWS DeepRacer le ofrece una forma emocionante de experimentar el aprendizaje por refuerzo (RL) mediante el entrenamiento y las carreras de DeepRacer modelos de AWS. Es posible que su organización le ofrezca la oportunidad de patrocinar su perfil a través de su AWS cuenta. Todos los cargos que genere, incluidos los de formación, evaluación y almacenamiento de modelos, se facturan a la AWS cuenta que utilizaste para iniciar sesión. El administrador de la AWS cuenta

que patrocina tu perfil puede ver tus modelos, coches y tablas de clasificación, pausar tus horas de entrenamiento, ajustar tus horas de entrenamiento y tus cuotas de almacenamiento y dejar de patrocinar tu perfil.

Como parte del proceso de inscripción como corredor patrocinado, usted crea una cuenta de jugador de AWS . La cuenta es un perfil portátil que puedes conservar y utilizar con otros AWS servicios. Para obtener más información, consulte [Cuentas de jugador de AWS](#).

## Requisitos previos

El coordinador de eventos de su organización comparte una invitación para unirse a AWS DeepRacer, que incluye las credenciales de inicio de sesión para la AWS consola. Utilice estas credenciales para iniciar sesión en la consola. También debe crear un perfil de corredor y una cuenta de AWS jugador como parte de su configuración.

Este tutorial abarca los siguientes pasos:

- Inicia sesión en la AWS consola con las credenciales de la cuenta patrocinadora.
- Crea una cuenta de AWS jugador o inicia sesión en ella.
- Personalizar su perfil.
- Entrenar modelos.
- Ver el uso patrocinado.
- (Opcional) Solicitar horas patrocinadas adicionales.

## Paso 1. Inicia sesión en la AWS consola con las credenciales de la cuenta patrocinadora

Para empezar a usar AWS DeepRacer como participante patrocinado, inicie sesión en la consola con las credenciales que se proporcionan en la invitación que recibió del coordinador del evento.

Para iniciar sesión en la AWS consola como participante patrocinado

1. Utilice las credenciales proporcionadas en la invitación que recibió del coordinador del evento.
2. En la consola, navegue hasta AWS DeepRacer.

Aparece la página de la cuenta del AWS jugador.

## Paso 2. Crea o inicia sesión en una cuenta de AWS jugador

1. En la página Cuenta de jugador de AWS , cree o inicie sesión en una cuenta de jugador de AWS existente.
  - Si aún no tiene una cuenta, elija Crear cuenta, introduzca su dirección de correo electrónico y una contraseña y luego elija Crear su cuenta.
  - Si ya tienes una cuenta de AWS jugador, introduce tu correo electrónico y contraseña y selecciona Iniciar sesión.
2. Se le enviará un mensaje a la dirección de correo electrónico que haya especificado para validar la configuración de la cuenta.
3. Introduzca el código que recibió por correo electrónico en la casilla Código de verificación y elija Confirmar registro.

### Note

Permanezca en la página actual hasta que haya introducido el código de verificación.

Ya ha iniciado sesión en la DeepRacer consola de AWS como participante patrocinado.

4. Continúe con el paso 3 para personalizar su perfil de corredor.

## Paso 3. Personalizar su perfil

Personalice su perfil editando su imagen de perfil y añadiendo un nombre de corredor. Puede actualizar y cambiar su perfil de corredor en cualquier momento. También puede añadir su país de residencia y un correo electrónico de contacto para recibir comunicaciones sobre los premios obtenidos en la AWS DeepRacer League. Además, si recibe logros por su desempeño en la AWS DeepRacer League, puede compartirlos en las redes sociales desde la página de perfil de su corredor.

### Note

Para participar en los eventos de carreras y maquetas de trenes de la AWS DeepRacer League, debe crear un nombre de corredor y añadir su país de residencia. Su nombre

de corredor debe ser único a nivel mundial. Una vez que haya seleccionado su país de residencia, queda asegurado para la temporada de carreras.

### Cómo personalizar su imagen de perfil de corredor

1. En el panel de navegación izquierdo, vaya a la página Su perfil de corredor.
2. En la página Su perfil de corredor, seleccione Editar.
3. En el cuadro de diálogo Su perfil de corredor, personalice la imagen de su perfil de corredor eligiendo elementos de las listas desplegables.
4. Seleccione Guardar.

### Cómo personalizar su nombre de corredor

1. En el panel de navegación izquierdo, vaya a la página Su perfil de corredor.
2. En la página Su perfil de corredor, seleccione Editar.
3. En el cuadro de diálogo Su perfil de corredor, seleccione Cambiar su nombre de corredor e introduzca un nombre para su perfil.
4. Seleccione Save.

## Paso 4. Entrenar modelos

Cuando haya personalizado su perfil, estará listo para empezar a entrenar modelos. Para obtener más información, consulte [Capacite y evalúe los DeepRacer modelos de AWS](#).

## Paso 5. Ver el uso patrocinado

Es conveniente que haga un seguimiento de sus horas patrocinadas y de sus modelos para poder sacarles el máximo partido.

### Cómo ver el uso de horas patrocinadas y los modelos almacenados

- En la página Su perfil de corredor, consulte Uso patrocinado para ver el total de horas utilizadas y el número de modelos almacenados.

## Paso 6. (Opcional) Solicitar horas patrocinadas adicionales

Como participante patrocinado, usted recibe cinco horas de entrenamiento gratuitas. Si se le acaban las horas patrocinadas gratuitas, puede solicitar horas adicionales al administrador de su cuenta o al organizador del evento. Como alternativa, si no tiene acceso a horas patrocinadas adicionales, puede continuar su viaje con AWS DeepRacer creando su propia DeepRacer cuenta de AWS. Para obtener información sobre costos de entrenamiento y almacenamiento, consulte [Precios](#).

# Herramientas educativas para estudiantes de AWS DeepRacer

En esta sección, encontrará información y recursos para integrar el plan de estudios de AWS DeepRacer Machine Learning en el aula, organizar laboratorios prácticos DeepRacer para estudiantes de AWS y organizar carreras para la comunidad estudiantil.

## Integre AWS DeepRacer Student en el aula

Si es un docente que acaba de empezar a utilizar AWS DeepRacer, le recomendamos que lea los manuales de AWS DeepRacer para profesores estudiantiles.

Cuaderno de trabajo curricular

El [manual del plan de estudios DeepRacer para estudiantes](#) de AWS describe la descripción general de cada módulo DeepRacer para estudiantes de AWS, los objetivos de aprendizaje, los resultados del aprendizaje, los conceptos clave, el material de apoyo y las sugerencias de evaluación y actividad.

Guía curricular de laboratorios para alumnos

El [manual de AWS DeepRacer Student Labs](#) proporciona la información y los recursos para que los profesores organicen laboratorios prácticos para DeepRacer estudiantes de AWS. Los laboratorios prácticos consisten en eventos virtuales, como carreras de la Liga de DeepRacer Estudiantes de la AWS, carreras comunitarias privadas, carreras virtuales en vivo y eventos presenciales con una pista física y un DeepRacer dispositivo de AWS.

## Cree carreras para la comunidad de alumnos

Una vez que comience con los manuales de estrategias para educadores, utilice las carreras de la comunidad en la [DeepRacer consola de AWS](#) para crear carreras para los estudiantes de la [AWS DeepRacer Student League](#). Comparta un enlace de invitación a la carrera para invitar a los alumnos a participar en la carrera.

Los profesores necesitan una AWS cuenta para iniciar sesión en la DeepRacer consola de AWS para crear y organizar carreras, pero los estudiantes solo necesitan una dirección de correo electrónico

para iniciar sesión en la AWS DeepRacer Student League, actualizar su perfil, empezar a tomar cursos gratuitos y crear DeepRacer modelos de AWS. Los profesores también pueden usar una dirección de correo electrónico para crear una cuenta en AWS DeepRacer Student League para obtener una vista previa del plan de estudios, probar la experiencia de carrera y supervisar el progreso de sus alumnos.

Continúe con uno de los siguientes temas para crear o administrar una carrera virtual DeepRacer para estudiantes de AWS.

## Temas

- [the section called “Crear una carrera para alumnos”](#)
- [the section called “Personalizar una carrera estudiantil”](#)
- [the section called “Administrar una carrera de alumnos”](#)

# Cree una carrera por la comunidad de DeepRacer estudiantes de AWS

Puede configurar una carrera virtual rápidamente utilizando la configuración de carreras predeterminada de la comunidad de alumnos.

Las carreras de la comunidad estudiantil son eventos asincrónicos que no requieren interacción en tiempo real. Los participantes deben recibir un enlace de invitación para enviar un modelo a la carrera y ver la tabla de clasificación. Los corredores pueden enviar un número ilimitado de modelos en cualquier momento y dentro de un intervalo de fechas para ascender en la clasificación. Los resultados y los vídeos de las carreras clásicas se pueden ver para los modelos enviados en la página Tabla de clasificación al comenzar la carrera.

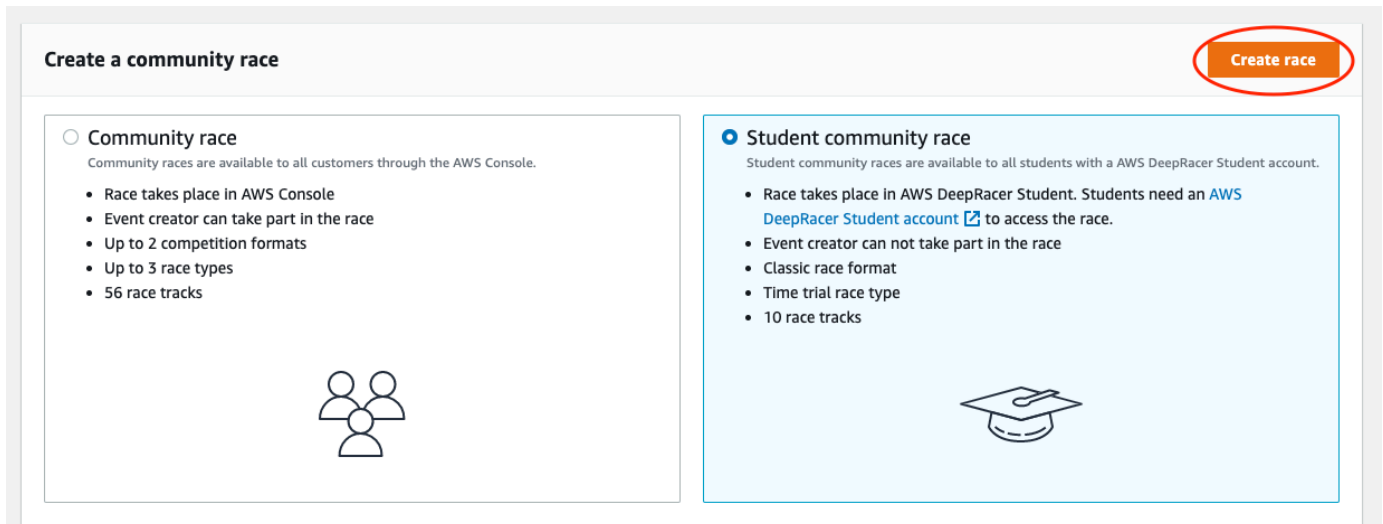
Cómo empezar a crear una carrera para la comunidad estudiantil

1. Abra la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. En la página de Carreras comunitarias, seleccione la carrera de la comunidad de alumnos.
3. Seleccione Crear carrera.

**Create a community race** Create race


**Community race**  
Community races are available to all customers through the AWS Console.

- Race takes place in AWS Console
- Event creator can take part in the race
- Up to 2 competition formats
- Up to 3 race types
- 56 race tracks



**Student community race**  
Student community races are available to all students with a AWS DeepRacer Student account.

- Race takes place in AWS DeepRacer Student. Students need an [AWS DeepRacer Student account](#) to access the race.
- Event creator can not take part in the race
- Classic race format
- Time trial race type
- 10 race tracks



4. Introduzca un nombre original y descriptivo para la carrera.
5. Especifique la fecha y hora de inicio del evento en formato de 24 horas. La DeepRacer consola de AWS reconoce automáticamente su zona horaria. Introduzca también una fecha y una hora de finalización.
6. Para utilizar la configuración por defecto de la carrera, seleccione **Siguiente**. Cuando esté listo para conocer todas sus opciones, vaya a [the section called “Personalizar una carrera estudiantil”](#).
7. En la página **Revisar los detalles de la carrera**, compruebe las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione **Editar** o **Anterior** para volver a la página de **Detalles de la carrera**. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione **Enviar**.
8. Para compartir su carrera, seleccione **Copiar** y pegue el enlace en la plantilla de correo electrónico sugerida, en los mensajes de texto y en sus aplicaciones de redes sociales favoritas. Solo los corredores que tengan un enlace de invitación podrán ver todas las carreras. El enlace caduca en la fecha de cierre de la carrera.

**You successfully created a race. Here's the invitation link to invite racers.**

Copy link and share with participants. All races are private and can only be seen by racers with the invitation link.


`https://student.deep racer.com/raceToken/tsL87YY8Rh-m4HdykH2OLQ` Copy

Link expires on the race's close date: 8/13/2022, 2:36:00 PM PDT.

► [Suggested email template](#)

9. Cuando se acabe el plazo de la carrera para alumnos, anote quién ha inscrito un modelo y quién todavía tiene que hacerlo en la sección **Corredores** de la página **Administrar carreras**.

Elija [Administrar carreras](#) para cambiar la pista de carreras seleccionada, añada una descripción de la carrera, elija un método de clasificación, decida cuántos reinicios se permiten a los corredores, determine el número mínimo de vueltas que debe completar un modelo RL para poder participar en su carrera, establezca la penalización por fuera de pista y personalice otros detalles de la carrera.

 Note

Solo verá los alias de sus alumnos en la pestaña Corredores y en la Tabla de clasificación, así que anote qué alias está asociado a cada alumno.

## Personalice una carrera por la comunidad de DeepRacer estudiantes de AWS

Para crear una carrera que se adapte a su grupo, añada personalizaciones que aumenten o disminuyan la complejidad y el desafío de la carrera.

Cómo personalizar una carrera estudiantil


1. Abra la [DeepRacer consola de AWS](#).
2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. En la página de Carreras comunitarias, seleccione la Tabla de clasificación de la carrera que quiera personalizar.

**Community Races (2)** Manage races

**21 hours remaining!**


**schoolname-teacher...**

Time trial  
August 3 - August 12



**Race location:** Student.deepracer  
**Race type:** Time trial  
**Race track:** Ross Raceway  
**Race dates:** August 3 - August 12

Top racer  
--




Best time  
--

Leaderboard

**Opening soon ...**


**SchoolOfLife-DrWis...**

Time trial  
August 11 - August 25



**Race location:** Student.deepracer  
**Race type:** Time trial  
**Race track:** Ross Raceway  
**Race dates:** August 11 - August 25

Top racer  
--



Best time  
--


Leaderboard

4. En la página Detalles de la carrera, elija Editar.

AWS DeepRacer > Community races > SchoolOfLife-DrWise

**SchoolOfLife-DrWise** [Info](#) Edit race

### Race details

|  |  |  |
|--|--|--|
| <p><b>Race location</b><br/>Student.deepracer</p> <p><b>Race hosting</b><br/>Classic race</p> <p><b>Race type</b><br/>Time trial</p> <p><b>Race dates</b><br/>Start August 11, 2022 at 11:27 PM<br/>End August 25, 2022 at 12:00 PM</p> <p><b>Time zone</b><br/>UTC-0700 (Pacific Daylight Time) America/Los_Angeles</p> | <p><b>Competition track</b><br/>The Ross Raceway was named in honor of the 2021 AWS DeepRacer 3rd place Champion, Ross Williams. Expect to see racers put the pedal to the metal on the 3x dragstrips featured on the Ross Raceway, but there will be no shortage of off tracks as they navigate the various sweeping turns.</p>  | <p><b>Rules</b></p> <p><b>Ranking method</b> Total time</p> <p><b>Style</b> Individual lap</p> <p><b>Entry criteria</b> 3 consecutive laps</p> <p><b>Resets</b> Unlimited resets</p> <p><b>Off-track penalty</b> 3 seconds</p> |
|--|--|--|

5. Amplíe las Personalizaciones de la carrera.

Search for services, features, blogs, docs, and more [Option+S]

**▼ Race customizations**

**Description of the racing event- optional**  
The race description will only be displayed under the race details in the AWS DeepRacer console.

Summarize the goals and rules of the event for participants.

**Ranking method**  
Choose between Best lap time (the winner is the racer who posts the fastest lap) or Total time (the winner is the racer with the fastest overall average).

Total time ▼

**Minimum laps**  
Choose the number of laps required for a model to pass evaluation.

3 consecutive laps ▼

**Off-track penalty**  
Choose the number of seconds added to a racer's time for driving off track.

3 seconds ▼

**Community races visibility**  
Races are private. Only racers that are invited to a race can view it. To invite racers to your race, you share a link. Racers you've invited can forward the link to other racers. As the race organizer, you can revoke any racer's permission to race.

6. Si lo desea, escriba una descripción para su carrera que resuma los objetivos y las reglas del evento para los participantes. La descripción aparecerá en los detalles de su tabla de clasificación.
7. Para el Método de clasificación de una carrera clásica, elija entre el Mejor tiempo de vuelta, donde el ganador es el corredor que consiga la vuelta más rápida; el tiempo medio, en el que, tras varios intentos dentro del marco temporal del evento, el ganador es el corredor con el mejor tiempo promedio; o el Tiempo total, donde el ganador es el corredor con el promedio general más rápido.
8. Elija un valor para Vueltas mínimas, que es el número de vueltas consecutivas que un corredor debe completar para clasificarse para enviar el resultado a la clasificación de la carrera. Para una carrera de principiantes, elija un número más pequeño. Para usuarios avanzados, seleccione un número mayor.
9. En Penalización por salida de pista, elija el número de segundos que se añadirá al tiempo de un corredor cuando su modelo RL se salga de pista.
10. Ya ha completado todas las opciones de personalización para la carrera de su comunidad de alumnos. Seleccione Siguiente para revisar los detalles de la carrera.

11. En la página Revisar los detalles de la carrera, revise las especificaciones de la carrera. Para realizar cambios, seleccione Editar o Anterior para volver a la página de Detalles de la carrera. Cuando esté listo para obtener el enlace de invitación, seleccione Enviar.
12. Seleccione Listo. Se visualiza la página Administrar carreras.

Para saber cómo usar nuestra plantilla de correo electrónico para invitar a nuevos corredores, eliminar corredores de su carrera, comprobar el estado de presentación de los modelos de los corredores y mucho más, consulte [Administrar carreras comunitarias](#).

## Gestione una carrera de la comunidad de DeepRacer estudiantes de AWS

Todas las carreras de la comunidad estudiantil solo están visibles para las personas que hayan recibido un enlace de invitación. Los participantes pueden reenviar los enlaces de invitación libremente. Sin embargo, para unirse a una carrera, los participantes necesitan una [cuenta de DeepRacer estudiante de AWS](#). Los usuarios primerizos deben completar el proceso de creación de la cuenta antes de poder unirse a la carrera. Los alumnos solo necesitan una dirección de correo electrónico para configurar una cuenta.

Como organizador de la carrera, puede:

- Edición de los detalles de la carrera (incluidas las fechas de inicio y finalización)
- Eliminar participantes
- Finalizar carreras
- Eliminar carreras

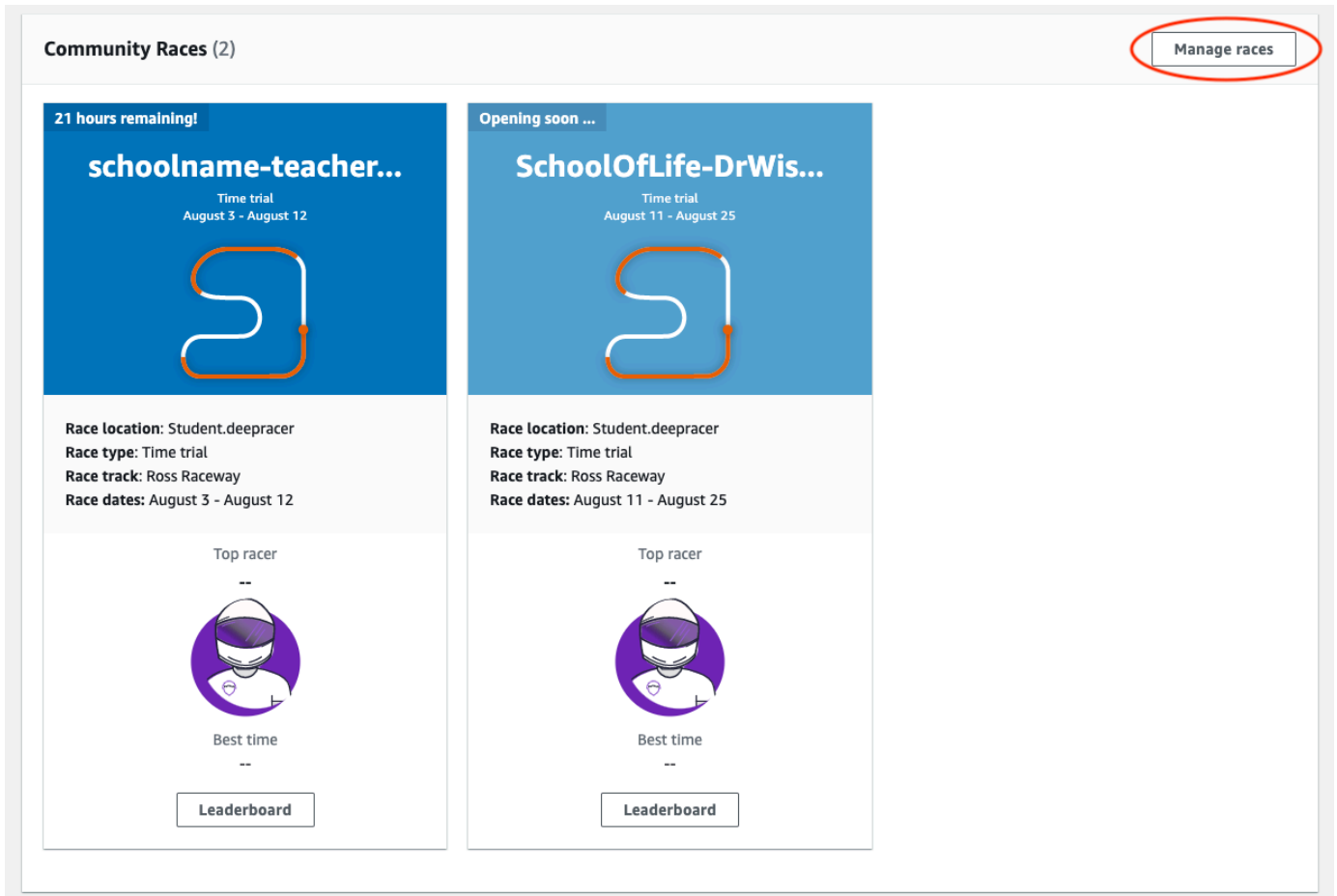
### Note

Solo verá los alias de sus alumnos en la pestaña Corredores y en la Tabla de clasificación, así que anote qué alias está asociado a cada alumno.

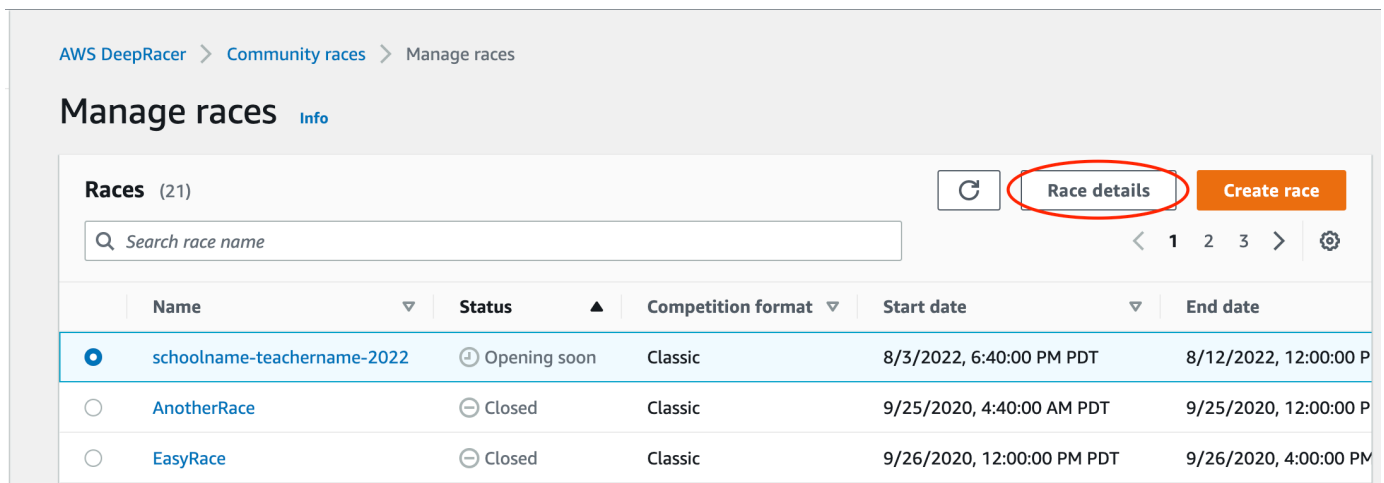
Para gestionar una carrera por la comunidad de DeepRacer estudiantes de AWS

1. Inicie sesión en la DeepRacer consola de AWS.

2. Seleccione Carreras comunitarias.
3. Seleccione Administrar carreras.

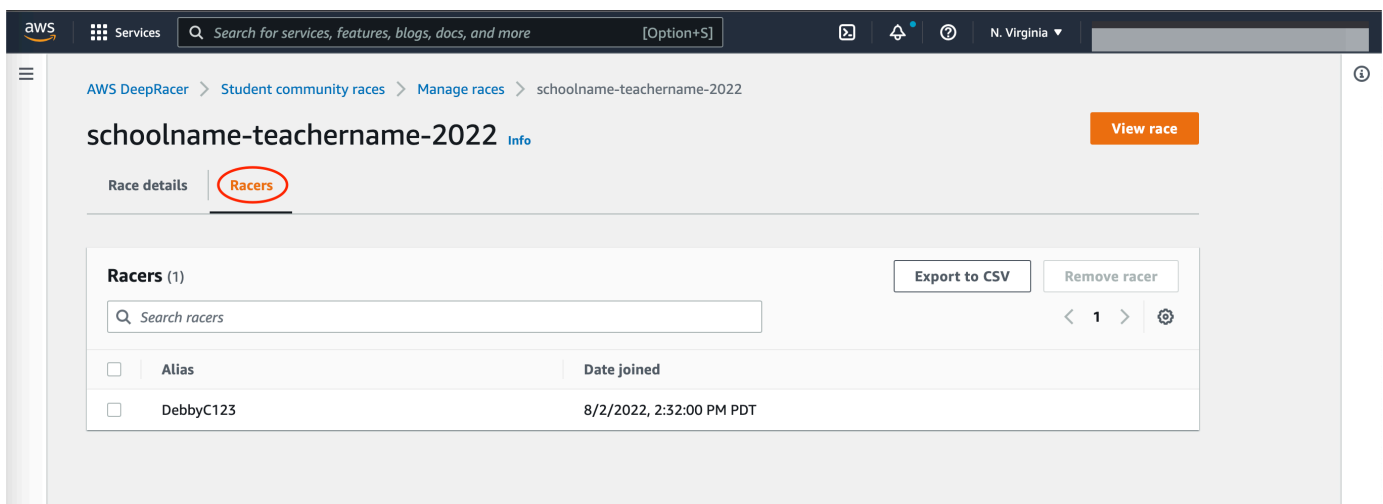


4. En la página Administrar carreras, elija la carrera que desee administrar.
5. Seleccione Detalles de la carrera y seleccione Editar.



6. Para ver la tabla de clasificación del evento, seleccione Ver carrera.

7. Para restablecer el vínculo de invitación del evento, selecciona Restablecer vínculo de la invitación. Si se restablece el enlace de invitación, los jugadores que aún no hayan elegido el enlace original no podrán participar en la carrera. Restablecer el enlace de invitación no afecta a los participantes actuales de la carrera.
8. Para finalizar una carrera, seleccione Finalizar carrera. Esto finaliza la carrera de forma inmediata.
9. Para eliminar el evento, elija Eliminar carrera. Esto elimina permanentemente esta carrera de la AWS consola y de AWS DeepRacer Student.
10. Para eliminar a un participante, elija la pestaña Corredores, seleccione uno o más participantes y, a continuación, seleccione Eliminar corredor. Eliminar a un participante de un evento impide que se una a la carrera.



# Seguridad para AWS DeepRacer

Para usar AWS DeepRacer para capacitar y evaluar el aprendizaje reforzado, su AWS cuenta debe tener los permisos de seguridad adecuados para acceder a AWS los recursos dependientes, como Amazon VPC para realizar trabajos de capacitación y un depósito de Amazon S3 para almacenar artefactos de modelos entrenados.

La DeepRacer consola de AWS le permite configurar los ajustes de seguridad necesarios para los servicios dependientes. En esta sección se documentan los AWS servicios de los que DeepRacer depende AWS, así como las funciones y la política de IAM que definen los permisos necesarios para acceder a los servicios dependientes.

## Temas

- [Protección de datos en AWS DeepRacer](#)
- [Servicios DeepRacer dependientes de AWS AWS](#)
- [Funciones de IAM obligatorias para que AWS pueda llamar DeepRacer a los servicios dependientes AWS](#)
- [AWS Identity and Access Management para AWS DeepRacer](#)

## Protección de datos en AWS DeepRacer

AWS es responsable de proteger la infraestructura global en la que se ejecutan todos los AWS servicios. AWS mantiene el control de los datos alojados en esta infraestructura, incluidos los controles de configuración de seguridad para gestionar el contenido y los datos personales de los clientes. AWS los clientes y los socios de APN, que actúan como controladores o procesadores de datos, son responsables de cualquier dato personal que coloquen en la AWS nube.

Con fines de protección de datos, le recomendamos que proteja las credenciales de las AWS cuentas y configure cuentas de usuario individuales con AWS Identity and Access Management (IAM), de modo que cada usuario solo reciba los permisos necesarios para cumplir con sus obligaciones laborales. También recomendamos proteger sus datos de la siguiente manera:

- Utiliza la autenticación multifactor (MFA) en cada cuenta.
- Se utiliza SSL/TLS para comunicarse con AWS los recursos.
- Configure la API y el registro de actividad de los usuarios con AWS CloudTrail.

- Utilice soluciones de AWS cifrado, junto con todos los controles de seguridad predeterminados de AWS los servicios.
- Utilice avanzados servicios de seguridad administrados, como Amazon Macie, que lo ayuden a detectar y proteger los datos personales almacenados en Amazon S3.

Le recomendamos encarecidamente que nunca introduzca información de identificación confidencial, como, por ejemplo, números de cuenta de sus clientes, en los campos de formato libre, como el campo Nombre. Esto incluye cuando trabaja con AWS DeepRacer u otros AWS servicios mediante la consola, la API o AWS SDKs. AWS CLI Es posible que todos los datos que introduzca en AWS DeepRacer u otros servicios se recopilen para incluirlos en los registros de diagnóstico. Cuando proporcione una URL a un servidor externo, no incluya información de credenciales en la URL para validar la solicitud para ese servidor.

Para obtener más información sobre la protección de datos, consulte la entrada de blog relativa al [modelo de responsabilidad compartida de AWS y GDPR](#) en el blog de seguridad de AWS .

## Servicios DeepRacer dependientes de AWS AWS

AWS DeepRacer utiliza los siguientes servicios de AWS para administrar los recursos necesarios:

### Amazon Simple Storage Service

Cómo almacenar artefactos de modelos entrenados en un bucket de Amazon S3.

### AWS Lambda

Para crear y ejecutar las funciones de recompensa.

### AWS CloudFormation

Crear trabajos de formación para los DeepRacer modelos de AWS.

### SageMaker IA

Para entrenar los DeepRacer modelos de AWS.

Los dependientes y la SageMaker IA AWS Lambda AWS CloudFormation, a su vez, utilizan otros AWS servicios, incluidos Amazon CloudWatch y Amazon CloudWatch Logs.

En la siguiente tabla se muestran AWS los servicios que AWS utiliza DeepRacer, directa o indirectamente.

## AWS Servicios que AWS DeepRacer utiliza directa o indirectamente

| AWS principal de servicio                      | Comentarios   |
|--|---|
| <a href="#"><u>application-autoscaling</u></a> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Llamado indirectamente por la SageMaker IA para escalar automáticamente sus operaciones.</li> </ul>  |
| <a href="#"><u>cloudformation</u></a>          | <ul style="list-style-type: none"> <li>AWS lo llama directamente DeepRacer para crear recursos de cuentas.</li> </ul>   |
| <a href="#"><u>cloudwatch</u></a>              | <ul style="list-style-type: none"> <li>AWS lo llama directamente DeepRacer para registrar sus operaciones.</li> <li>La SageMaker IA lo llama indirectamente para registrar sus operaciones.</li> </ul>  |
| <a href="#"><u>ec2</u></a>                     | <ul style="list-style-type: none"> <li>Llamado indirectamente por AWS CloudFormation una SageMaker IA para crear y gestionar puestos de formación.</li> </ul>   |
| <a href="#"><u>kinesisvideo</u></a>            | <ul style="list-style-type: none"> <li>AWS lo llama directamente DeepRacer para ver las transmisiones de formación en caché.</li> </ul>   |
| <a href="#"><u>lambda</u></a>                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>AWS lo llamó directamente DeepRacer para crear y ejecutar las funciones de recompensa.</li> </ul>  |
| <a href="#"><u>logs</u></a>                    | <ul style="list-style-type: none"> <li>AWS lo llama directamente DeepRacer para registrar sus operaciones.</li> <li>Llamado indirectamente AWS Lambda para registrar sus operaciones.</li> </ul>  |
| <a href="#"><u>s3</u></a>                      | <ul style="list-style-type: none"> <li>Llamado indirectamente por la SageMaker IA para realizar operaciones de almacenamiento SageMaker específicas de la IA.</li> <li>AWS los llama directamente DeepRacer para crear, enumerar y eliminar buckets cuyos nombres comiencen por "»deepracer". También se denomina para descargar</li> </ul> |

| AWS principal de servicio | Comentarios   |
|---------------------------|---|
|                           | objetos de los buckets, cargar objetos en los buckets o eliminar objetos de los buckets.  |
| <a href="#">sagemaker</a> | <ul style="list-style-type: none"> <li>Llamado directamente por AWS DeepRacer para entrenar modelos de aprendizaje por refuerzo.</li> </ul> |

Para usar AWS DeepRacer para llamar a estos servicios, debe tener las funciones de IAM adecuadas con las políticas requeridas asociadas. Conozca los detalles acerca de estas políticas y roles en [Funciones de IAM obligatorias para que AWS pueda llamar DeepRacer a los servicios dependientes AWS](#).

## Funciones de IAM obligatorias para que AWS pueda llamar DeepRacer a los servicios dependientes AWS

Antes de crear un modelo, utilice la DeepRacer consola de AWS para configurar los recursos de su cuenta. Mientras lo hace, la DeepRacer consola de AWS crea las siguientes funciones de IAM:

### [AWSDeepRacerServiceRole](#)

Permite DeepRacer a AWS crear los recursos necesarios y llamar a AWS los servicios en su nombre.

### [AWSDeepRacerSageMakerAccessRole](#)

Permite a Amazon SageMaker AI crear los recursos necesarios y llamar a AWS los servicios en tu nombre.

### [AWSDeepRacerLambdaAccessRole](#)

Permite que AWS Lambda las funciones llamen a AWS los servicios en su nombre.

### [AWSDeepRacerCloudFormationAccessRole](#)

Permite AWS CloudFormation crear y gestionar AWS pilas y recursos en su nombre.

Siga los enlaces para ver los permisos de acceso detallados en la consola de AWS IAM.

# AWS Identity and Access Management para AWS DeepRacer

AWS Identity and Access Management (IAM) es una herramienta Servicio de AWS que ayuda al administrador a controlar de forma segura el acceso a los AWS recursos. Los administradores de IAM controlan quién puede autenticarse (iniciar sesión) y quién puede autorizarse (tener permisos) para usar los recursos. DeepRacer La IAM es una Servicio de AWS opción que puede utilizar sin coste adicional.

## Temas

- [Público](#)
- [Autenticación con identidades](#)
- [Administración de acceso mediante políticas](#)
- [¿Cómo AWS DeepRacer funciona con IAM](#)
- [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)
- [AWS políticas administradas para AWS DeepRacer](#)
- [Prevención de la sustitución confusa entre servicios](#)
- [Solución de problemas AWS DeepRacer de identidad y acceso](#)

## Público

La forma de usar AWS Identity and Access Management (IAM) varía según la función que desempeñes:

- Usuario del servicio: solicite permisos al administrador si no puede acceder a las características (consulte [Solución de problemas AWS DeepRacer de identidad y acceso](#)).
- Administrador del servicio: determine el acceso de los usuarios y envíe las solicitudes de permiso (consulte [¿Cómo AWS DeepRacer funciona con IAM](#)).
- Administrador de IAM: escribe las políticas para administrar el acceso (consulte [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)).

## Autenticación con identidades

La autenticación es la forma en que inicias sesión AWS con tus credenciales de identidad. Debe autenticarse como usuario de Usuario raíz de la cuenta de AWS IAM o asumir una función de IAM.

Puede iniciar sesión como una identidad federada con las credenciales de una fuente de identidad, como AWS IAM Identity Center (IAM Identity Center), la autenticación de inicio de sesión único o las credenciales. Google/Facebook Para obtener más información sobre el inicio de sesión, consulte [Cómo iniciar sesión en la Cuenta de AWS](#) en la Guía del usuario de AWS Sign-In .

Para el acceso programático, AWS proporciona un SDK y una CLI para firmar criptográficamente las solicitudes. Para obtener más información, consulte [AWS Signature Version 4 para solicitudes de API](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Cuenta de AWS usuario root

Al crear un Cuenta de AWS, se comienza con una identidad de inicio de sesión denominada usuario Cuenta de AWS raíz que tiene acceso completo a todos Servicios de AWS los recursos. Se recomienda encarecidamente que no utilice el usuario raíz para las tareas diarias. Para ver la lista completa de las tareas que requieren credenciales de usuario raíz, consulte [Tareas que requieren credenciales de usuario raíz](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Usuarios y grupos de IAM

Un [usuario de IAM](#) es una identidad con permisos específicos para una sola persona o aplicación. Recomendamos el uso de credenciales temporales en lugar de usuarios de IAM con credenciales de larga duración. Para obtener más información, consulte [Exigir a los usuarios humanos que utilicen la federación con un proveedor de identidad para acceder AWS mediante credenciales temporales](#) en la Guía del usuario de IAM.

Un [grupo de IAM](#) especifica un conjunto de usuarios de IAM y facilita la administración de los permisos para grupos grandes de usuarios. Para obtener más información, consulte [Casos de uso para usuarios de IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Roles de IAM

Un [Rol de IAM](#) es una identidad con permisos específicos que proporciona credenciales temporales. Puede asumir un rol [cambiando de un rol de usuario a uno de IAM \(consola\)](#) o llamando a una AWS CLI operación de AWS API. Para obtener más información, consulte [Métodos para asumir un rol](#) en la Guía del usuario de IAM.

Los roles de IAM son útiles para el acceso de usuario federado, los permisos de usuario de IAM temporales, el acceso entre cuentas, el acceso entre servicios y las aplicaciones que se ejecutan en Amazon EC2. Para obtener más información, consulte [Acceso a recursos entre cuentas en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Administración de acceso mediante políticas

AWS Para controlar el acceso, puede crear políticas y adjuntarlas a AWS identidades o recursos. Una política define los permisos cuando están asociados a una identidad o un recurso. AWS evalúa estas políticas cuando un director hace una solicitud. La mayoría de las políticas se almacenan AWS como documentos JSON. Para obtener más información sobre los documentos de políticas de JSON, consulte [Información general de políticas de JSON](#) en la Guía del usuario de IAM.

Mediante las políticas, los administradores especifican quién tiene acceso a qué, definiendo qué entidad principal puede realizar acciones sobre qué recursos y en qué condiciones.

De forma predeterminada, los usuarios y los roles no tienen permisos. Un administrador de IAM crea políticas de IAM y las agrega a roles, que los usuarios pueden asumir posteriormente. Las políticas de IAM definen permisos independientemente del método que se utilice para realizar la operación.

### Políticas basadas en identidad

Las políticas basadas en identidad son documentos de política de permisos JSON que asocia a una identidad (usuario, grupo o rol). Estas políticas controlan qué acciones pueden realizar las identidades, en qué recursos y en qué condiciones. Para obtener más información sobre cómo crear una política basada en la identidad, consulte [Definición de permisos de IAM personalizados con políticas administradas por el cliente](#) en la Guía del usuario de IAM.

Las políticas basadas en identidad pueden ser políticas insertadas (incrustadas directamente en una sola identidad) o políticas administradas (políticas independientes asociadas a varias identidades). Para obtener información sobre cómo elegir entre políticas administradas e insertadas, consulte [Selección entre políticas administradas y políticas insertadas](#) en la Guía del usuario de IAM.

### Políticas basadas en recursos

Las políticas basadas en recursos son documentos de políticas JSON que se asocian a un recurso. Los ejemplos incluyen las Políticas de confianza de roles de IAM y las Políticas de bucket de Amazon S3. En los servicios que admiten políticas basadas en recursos, los administradores de servicios pueden utilizarlos para controlar el acceso a un recurso específico. Debe [especificar una entidad principal](#) en una política basada en recursos.

Las políticas basadas en recursos son políticas insertadas que se encuentran en ese servicio. No puedes usar políticas AWS gestionadas de IAM en una política basada en recursos.

## Listas de control de acceso (ACLs)

Las listas de control de acceso (ACLs) controlan qué directores (miembros de la cuenta, usuarios o roles) tienen permisos para acceder a un recurso. ACLs son similares a las políticas basadas en recursos, aunque no utilizan el formato de documento de políticas JSON.

Amazon S3 y Amazon VPC son ejemplos de servicios compatibles. AWS WAF ACLs Para obtener más información ACLs, consulte la [descripción general de la lista de control de acceso \(ACL\)](#) en la Guía para desarrolladores de Amazon Simple Storage Service.

## Otros tipos de políticas

AWS admite tipos de políticas adicionales que pueden establecer los permisos máximos otorgados por los tipos de políticas más comunes:

- Límites de permisos: establecen los permisos máximos que una política basada en identidad puede conceder a una entidad de IAM. Para obtener más información, consulte [Límites de permisos para las entidades de IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.
- Políticas de control de servicios (SCPs): especifican los permisos máximos para una organización o unidad organizativa en AWS Organizations. Para obtener más información, consulte [Políticas de control de servicios](#) en la Guía del usuario de AWS Organizations .
- Políticas de control de recursos (RCPs): establece los permisos máximos disponibles para los recursos de tus cuentas. Para obtener más información, consulte [Políticas de control de recursos \(RCPs\)](#) en la Guía del AWS Organizations usuario.
- Políticas de sesión: políticas avanzadas que se pasan como parámetro cuando se crea una sesión temporal para un rol o un usuario federado. Para obtener más información, consulte [Políticas de sesión](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Varios tipos de políticas

Cuando se aplican varios tipos de políticas a una solicitud, los permisos resultantes son más complicados de entender. Para saber cómo se AWS determina si se debe permitir una solicitud cuando se trata de varios tipos de políticas, consulte la [lógica de evaluación de políticas](#) en la Guía del usuario de IAM.

## ¿Cómo AWS DeepRacer funciona con IAM

Antes de utilizar IAM para gestionar el acceso DeepRacer, infórmese sobre las funciones de IAM disponibles para su uso. DeepRacer

Funciones de IAM que puede utilizar con AWS DeepRacer

| Característica de IAM                             | DeepRacer soporte |
|---|-------------------|
| <a href="#">Políticas basadas en identidades</a>  | Sí                |
| <a href="#">Políticas basadas en recursos</a>     | No                |
| <a href="#">Acciones de políticas</a>             | Sí                |
| <a href="#">Recursos de políticas</a>             | Sí                |
| <a href="#">Claves de condición de política</a>   | Sí                |
| <a href="#">ACLs</a>                              | No                |
| <a href="#">ABAC (etiquetas en políticas)</a>     | Sí                |
| <a href="#">Credenciales temporales</a>           | Sí                |
| <a href="#">Permisos de entidades principales</a> | Sí                |
| <a href="#">Roles de servicio</a>                 | Sí                |
| <a href="#">Roles vinculados al servicio</a>      | No                |

Para obtener una visión general de cómo DeepRacer funcionan otros AWS servicios con la mayoría de las funciones de IAM, consulte [AWS los servicios que funcionan con IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

### Políticas basadas en la identidad para DeepRacer

Compatibilidad con las políticas basadas en identidad: sí

Las políticas basadas en identidad son documentos de políticas de permisos JSON que puede asociar a una identidad, como un usuario de IAM, un grupo de usuarios o un rol. Estas políticas controlan qué acciones pueden realizar los usuarios y los roles, en qué recursos y en qué condiciones. Para obtener más información sobre cómo crear una política basada en la identidad, consulte [Definición de permisos de IAM personalizados con políticas administradas por el cliente](#) en la Guía del usuario de IAM.

Con las políticas basadas en identidades de IAM, puede especificar las acciones y los recursos permitidos o denegados, así como las condiciones en las que se permiten o deniegan las acciones. Para obtener más información sobre los elementos que puede utilizar en una política de JSON, consulte [Referencia de los elementos de la política de JSON de IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

Ejemplos de políticas basadas en la identidad para DeepRacer

Para ver ejemplos de políticas DeepRacer basadas en la identidad, consulte. [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)

## Políticas basadas en recursos incluidas DeepRacer

Admite políticas basadas en recursos: no

Las políticas basadas en recursos son documentos de política JSON que se asocian a un recurso. Los ejemplos de políticas basadas en recursos son las políticas de confianza de roles de IAM y las políticas de bucket de Amazon S3. En los servicios que admiten políticas basadas en recursos, los administradores de servicios pueden utilizarlos para controlar el acceso a un recurso específico. Para el recurso al que se asocia la política, la política define qué acciones puede realizar una entidad principal especificada en ese recurso y en qué condiciones. Debe [especificar una entidad principal](#) en una política basada en recursos. Los principales pueden incluir cuentas, usuarios, roles, usuarios federados o. Servicios de AWS

Para habilitar el acceso entre cuentas, puede especificar toda una cuenta o entidades de IAM de otra cuenta como la entidad principal de una política en función de recursos. Para obtener más información, consulte [Acceso a recursos entre cuentas en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Acciones políticas para DeepRacer

Compatibilidad con las acciones de políticas: sí

Los administradores pueden usar las políticas de AWS JSON para especificar quién tiene acceso a qué. Es decir, qué entidad principal puede realizar acciones en qué recursos y en qué condiciones.

El elemento `Action` de una política JSON describe las acciones que puede utilizar para conceder o denegar el acceso en una política. Incluya acciones en una política para conceder permisos y así llevar a cabo la operación asociada.

Para ver una lista de DeepRacer acciones, consulte [las acciones definidas AWS DeepRacer](#) en la Referencia de autorización del servicio.

Las acciones políticas DeepRacer utilizan el siguiente prefijo antes de la acción:

```
deeperacer
```

Para especificar varias acciones en una única instrucción, sepárelas con comas.

```
"Action": [  
  "deeperacer:action1",  
  "deeperacer:action2"  
]
```

Para ver ejemplos de políticas DeepRacer basadas en la identidad, consulte [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)

## Recursos de políticas para DeepRacer

Compatibilidad con los recursos de políticas: sí

Los administradores pueden usar las políticas de AWS JSON para especificar quién tiene acceso a qué. Es decir, qué entidad principal puede realizar acciones en qué recursos y en qué condiciones.

El elemento `Resource` de la política JSON especifica el objeto u objetos a los que se aplica la acción. Como práctica recomendada, especifique un recurso utilizando el [Nombre de recurso de Amazon \(ARN\)](#). En el caso de las acciones que no admiten permisos por recurso, utilice un carácter comodín (\*) para indicar que la instrucción se aplica a todos los recursos.

```
"Resource": "*"
```

Para ver una lista de los tipos de DeepRacer recursos y sus tipos ARNs, consulte [los recursos definidos AWS DeepRacer](#) en la Referencia de autorización de servicios. Para obtener información

sobre las acciones con las que puede especificar el ARN de cada recurso, consulte [Acciones definidas por AWS DeepRacer](#).

Para ver ejemplos de políticas DeepRacer basadas en la identidad, consulte. [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)

## Claves de condición de la política para DeepRacer

Compatibilidad con claves de condición de políticas específicas del servicio: sí

Los administradores pueden usar las políticas de AWS JSON para especificar quién tiene acceso a qué. Es decir, qué entidad principal puede realizar acciones en qué recursos y en qué condiciones.

El elemento `Condition` especifica cuándo se ejecutan las instrucciones en función de criterios definidos. Puede crear expresiones condicionales que utilizan [operadores de condición](#), tales como igual o menor que, para que la condición de la política coincida con los valores de la solicitud. Para ver todas las claves de condición AWS globales, consulte las claves de [contexto de condición AWS globales](#) en la Guía del usuario de IAM.

Para ver una lista de claves de DeepRacer condición, consulte las claves de [condición de AWS DeepRacer](#) la Guía del usuario de IAM en la Referencia de autorización de servicios. Para saber con qué acciones y recursos puede utilizar una clave de condición, consulte [Acciones definidas por AWS DeepRacer](#).

Para ver ejemplos de políticas DeepRacer basadas en la identidad, consulte. [Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer](#)

## Listas de control de acceso (ACLs) en DeepRacer

Soporta ACLs: No

Las listas de control de acceso (ACLs) controlan qué directores (miembros de la cuenta, usuarios o roles) tienen permisos para acceder a un recurso. ACLs son similares a las políticas basadas en recursos, aunque no utilizan el formato de documento de políticas JSON.

## Control de acceso basado en atributos (ABAC) con DeepRacer

Admite ABAC (etiquetas en las políticas): sí

El control de acceso basado en atributos (ABAC) es una estrategia de autorización que define permisos en función de atributos denominados etiquetas. Puede adjuntar etiquetas a las entidades y

AWS los recursos de IAM y, a continuación, diseñar políticas de ABAC para permitir las operaciones cuando la etiqueta del principal coincida con la etiqueta del recurso.

Para controlar el acceso en función de etiquetas, debe proporcionar información de las etiquetas en el [elemento de condición](#) de una política utilizando las claves de condición `aws:ResourceTag/key-name`, `aws:RequestTag/key-name` o `aws:TagKeys`.

Si un servicio admite las tres claves de condición para cada tipo de recurso, el valor es Sí para el servicio. Si un servicio admite las tres claves de condición solo para algunos tipos de recursos, el valor es Parcial.

Para obtener más información sobre ABAC, consulte [Definición de permisos con la autorización de ABAC](#) en la Guía del usuario de IAM. Para ver un tutorial con los pasos para configurar ABAC, consulte [Uso del control de acceso basado en atributos \(ABAC\)](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Uso de credenciales temporales con DeepRacer

Compatibilidad con credenciales temporales: sí

Las credenciales temporales proporcionan acceso a AWS los recursos a corto plazo y se crean automáticamente cuando se utiliza la federación o se cambia de rol. AWS recomienda generar credenciales temporales de forma dinámica en lugar de utilizar claves de acceso a largo plazo. Para obtener más información, consulte [Credenciales de seguridad temporales en IAM](#) y [Servicios de AWS que funcionan con IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Permisos principales entre servicios para DeepRacer

Admite sesiones de acceso directo (FAS): sí

Las sesiones de acceso directo (FAS) utilizan los permisos de la persona principal que llama Servicio de AWS, junto con la solicitud, Servicio de AWS para realizar solicitudes a los servicios descendentes. Para obtener información sobre las políticas a la hora de realizar solicitudes de FAS, consulte [Sesiones de acceso directo](#).

## Funciones de servicio para DeepRacer

Compatible con roles de servicio: sí

Un rol de servicio es un [rol de IAM](#) que asume un servicio para realizar acciones en su nombre. Un administrador de IAM puede crear, modificar y eliminar un rol de servicio desde IAM. Para obtener

más información, consulte [Crear un rol para delegar permisos a un Servicio de AWS](#) en la Guía del usuario de IAM.

#### Warning

Cambiar los permisos de un rol de servicio podría interrumpir DeepRacer la funcionalidad. Edite los roles de servicio sólo cuando DeepRacer proporcione orientación para hacerlo.

## Funciones vinculadas al servicio para DeepRacer

Compatibilidad con roles vinculados al servicio: no

Un rol vinculado a un servicio es un tipo de rol de servicio que está vinculado a un. Servicio de AWS El servicio puede asumir el rol para realizar una acción en su nombre. Los roles vinculados al servicio aparecen en usted Cuenta de AWS y son propiedad del servicio. Un administrador de IAM puede ver, pero no editar, los permisos de los roles vinculados a servicios.

Para más información sobre cómo crear o administrar roles vinculados a servicios, consulta [Servicios de AWS que funcionan con IAM](#). Busque un servicio en la tabla que incluya Yes en la columna Rol vinculado a un servicio. Seleccione el vínculo Sí para ver la documentación acerca del rol vinculado a servicios para ese servicio.

## Ejemplos de políticas basadas en la identidad para AWS DeepRacer

De forma predeterminada, los usuarios y roles no tienen permiso para crear, ver ni modificar recursos de DeepRacer. Un administrador de IAM puede crear políticas de IAM para conceder permisos a los usuarios para realizar acciones en los recursos que necesitan.

Para obtener información acerca de cómo crear una política basada en identidades de IAM mediante el uso de estos documentos de políticas JSON de ejemplo, consulte [Creación de políticas de IAM \(consola\)](#) en la Guía del usuario de IAM.

Para obtener más información sobre las acciones y los tipos de recursos definidos por ellos DeepRacer, incluido el ARNs formato de cada uno de los tipos de recursos, consulte [las claves de acción, recursos y condición de la Referencia AWS DeepRacer](#) de autorización de servicios.

### Temas

- [Prácticas recomendadas sobre las políticas](#)

- [Uso de la consola DeepRacer](#)
- [Cómo permitir a los usuarios consultar sus propios permisos](#)

## Prácticas recomendadas sobre las políticas

Las políticas basadas en la identidad determinan si alguien puede crear DeepRacer recursos de tu cuenta, acceder a ellos o eliminarlos. Estas acciones pueden generar costos adicionales para su Cuenta de AWS. Siga estas directrices y recomendaciones al crear o editar políticas basadas en identidades:

- Comience con las políticas AWS administradas y avance hacia los permisos con privilegios mínimos: para empezar a conceder permisos a sus usuarios y cargas de trabajo, utilice las políticas AWS administradas que otorgan permisos para muchos casos de uso comunes. Están disponibles en su Cuenta de AWS. Le recomendamos que reduzca aún más los permisos definiendo políticas administradas por el AWS cliente que sean específicas para sus casos de uso. Con el fin de obtener más información, consulte las [políticas administradas por AWS](#) o las [políticas administradas por AWS para funciones de tarea](#) en la Guía de usuario de IAM.
- Aplique permisos de privilegio mínimo: cuando establezca permisos con políticas de IAM, conceda solo los permisos necesarios para realizar una tarea. Para ello, debe definir las acciones que se pueden llevar a cabo en determinados recursos en condiciones específicas, también conocidos como permisos de privilegios mínimos. Con el fin de obtener más información sobre el uso de IAM para aplicar permisos, consulte [Políticas y permisos en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.
- Utilice condiciones en las políticas de IAM para restringir aún más el acceso: puede agregar una condición a sus políticas para limitar el acceso a las acciones y los recursos. Por ejemplo, puede escribir una condición de políticas para especificar que todas las solicitudes deben enviarse utilizando SSL. También puedes usar condiciones para conceder el acceso a las acciones del servicio si se utilizan a través de una acción específica Servicio de AWS, por ejemplo CloudFormation. Para obtener más información, consulte [Elementos de la política de JSON de IAM: Condición](#) en la Guía del usuario de IAM.
- Utiliza el analizador de acceso de IAM para validar las políticas de IAM con el fin de garantizar la seguridad y funcionalidad de los permisos: el analizador de acceso de IAM valida políticas nuevas y existentes para que respeten el lenguaje (JSON) de las políticas de IAM y las prácticas recomendadas de IAM. El analizador de acceso de IAM proporciona más de 100 verificaciones de políticas y recomendaciones procesables para ayudar a crear políticas seguras y funcionales. Para más información, consulte [Validación de políticas con el Analizador de acceso de IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

- Requerir autenticación multifactor (MFA): si tiene un escenario que requiere usuarios de IAM o un usuario raíz en Cuenta de AWS su cuenta, active la MFA para mayor seguridad. Para exigir la MFA cuando se invoquen las operaciones de la API, añada condiciones de MFA a sus políticas. Para más información, consulte [Acceso seguro a la API con MFA](#) en la Guía del usuario de IAM.

Para obtener más información sobre las prácticas recomendadas de IAM, consulte [Prácticas recomendadas de seguridad en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Uso de la consola DeepRacer

Para acceder a la AWS DeepRacer consola, debe tener un conjunto mínimo de permisos. Estos permisos deben permitirle enumerar y ver detalles sobre los DeepRacer recursos de su cuenta Cuenta de AWS. Si crea una política basada en identidades que sea más restrictiva que el mínimo de permisos necesarios, la consola no funcionará del modo esperado para las entidades (usuarios o roles) que tengan esa política.

No es necesario que concedas permisos mínimos de consola a los usuarios que solo realicen llamadas a la API AWS CLI o a la AWS API. En su lugar, permita el acceso únicamente a las acciones que coincidan con la operación de API que intentan realizar.

Para garantizar que los usuarios y los roles puedan seguir utilizando la DeepRacer consola, adjunte también la política `ReadOnlyAWS` gestionada `DeepRacer ConsoleAccess` o la política gestionada a las entidades. Para obtener más información, consulte [Adición de permisos a un usuario](#) en la Guía del usuario de IAM:

## Cómo permitir a los usuarios consultar sus propios permisos

En este ejemplo, se muestra cómo podría crear una política que permita a los usuarios de IAM ver las políticas administradas e insertadas que se asocian a la identidad de sus usuarios. Esta política incluye permisos para completar esta acción en la consola o mediante programación mediante la API AWS CLI o AWS .

```
{
  "Version": "2012-10-17",
  "Statement": [
    {
      "Sid": "ViewOwnUserInfo",
      "Effect": "Allow",
      "Action": [
```

```
        "iam:GetUserPolicy",
        "iam:ListGroupsForUser",
        "iam:ListAttachedUserPolicies",
        "iam:ListUserPolicies",
        "iam:GetUser"
    ],
    "Resource": ["arn:aws:iam::*:user/${aws:username}"]
},
{
    "Sid": "NavigateInConsole",
    "Effect": "Allow",
    "Action": [
        "iam:GetGroupPolicy",
        "iam:GetPolicyVersion",
        "iam:GetPolicy",
        "iam:ListAttachedGroupPolicies",
        "iam:ListGroupPolicies",
        "iam:ListPolicyVersions",
        "iam:ListPolicies",
        "iam:ListUsers"
    ],
    "Resource": "*"
}
]
```

## AWS políticas administradas para AWS DeepRacer

Una política AWS administrada es una política independiente creada y administrada por AWS. Las políticas administradas están diseñadas para proporcionar permisos para muchos casos de uso comunes, de modo que pueda empezar a asignar permisos a usuarios, grupos y funciones.

Ten en cuenta que es posible que las políticas AWS administradas no otorguen permisos con privilegios mínimos para tus casos de uso específicos, ya que están disponibles para que los usen todos los AWS clientes. Se recomienda definir [políticas administradas por el cliente](#) específicas para sus casos de uso a fin de reducir aún más los permisos.

No puedes cambiar los permisos definidos en AWS las políticas administradas. Si AWS actualiza los permisos definidos en una política AWS administrada, la actualización afecta a todas las identidades principales (usuarios, grupos y roles) a las que está asociada la política. AWS es más probable que actualice una política AWS administrada cuando Servicio de AWS se lance una nueva o cuando estén disponibles nuevas operaciones de API para los servicios existentes.

Para obtener más información, consulte [Políticas administradas por AWS](#) en la Guía del usuario de IAM.

Las siguientes políticas AWS administradas son específicas del uso del modo DeepRacer multiusuario de AWS para patrocinar a varios participantes en su AWS cuenta.

- `AWSDeepRacerAccountAdminAccess` Otorga DeepRacer los permisos de AWS necesarios para el administrador de cuentas multiusuario.
- `AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess` Otorga DeepRacer los permisos de AWS necesarios para usar la DeepRacer consola de AWS.

## Temas

- [AWSDeepRacerAccountAdminAccess política gestionada para DeepRacer administradores de AWS](#)
- [AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess política gestionada para corredores DeepRacer multiusuario de AWS](#)
- [DeepRacer Actualizaciones de AWS a las políticas AWS administradas](#)

## AWSDeepRacerAccountAdminAccess política gestionada para DeepRacer administradores de AWS

Para permitir que varios perfiles utilicen su ID de AWS cuenta y su información de facturación con AWS DeepRacer, adjunte la `AWSDeepRacerAccountAdminAccess` política.

Puede adjuntar la política `AWSDeepRacerAccountAdminAccess` a la identidad de IAM que desee utilizar para patrocinar a otros corredores.

## JSON

```
{
  "Version": "2012-10-17",
  "Statement": [
    {
      "Sid": "DeepRacerAdminAccessStatement",
```

```

        "Effect": "Allow",
        "Action": [
            "deepracer:*"
        ],
        "Resource": [
            "*"
        ],
        "Condition":
        {
            "Null": {
                "deepracer:UserToken": "true"
            }
        }
    }
]
}

```

## AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess política gestionada para corredores DeepRacer multiusuario de AWS

La política otorga a DeepRacer los corredores de AWS acceso a todas las acciones de AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess, excepto a DeepRacer las acciones de administración de cuentas multiusuario.

Puede adjuntar la política AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess a las identidades de IAM de los participantes que desee patrocinar en su cuenta.

### JSON

```

{
  "Version": "2012-10-17",
  "Statement": [
    {
      "Effect": "Allow",
      "Action": [
        "deepracer:Add*",
        "deepracer:Remove*",
        "deepracer:Create*",
        "deepracer:Perform*",
        "deepracer:Clone*",
        "deepracer:Get*",

```

```
"deepracer:List*",
"deepracer:Edit*",
"deepracer:Start*",
"deepracer:Set*",
"deepracer:Update*",
"deepracer>Delete*",
"deepracer:Stop*",
"deepracer:Import*",
"deepracer:Tag*",
"deepracer:Untag*"
],
"Resource": [
  "*"
],
"Condition": {
  "Null": {
    "deepracer:UserToken": "false"
  },
  "Bool": {
    "deepracer:MultiUser": "true"
  }
}
},
{
  "Effect": "Allow",
  "Action": [
    "deepracer:GetAccountConfig",
    "deepracer:GetTrack",
    "deepracer:ListTracks",
    "deepracer:TestRewardFunction"
  ],
  "Resource": [
    "*"
  ]
},
{
  "Effect": "Deny",
  "Action": [
    "deepracer:Admin*"
  ],
  "Resource": [
    "*"
  ]
}
```

```
]
}
```

## DeepRacer Actualizaciones de AWS a las políticas AWS administradas

Consulte los detalles sobre las actualizaciones de las políticas AWS administradas de AWS DeepRacer desde que este servicio comenzó a realizar el seguimiento de estos cambios. Para recibir alertas automáticas sobre los cambios en esta página, suscríbese a la fuente RSS de la página del historial de DeepRacer documentos de AWS.

| Cambio   | Descripción  | Fecha                 |
|--|--|-----------------------|
| Políticas AWSDeepRacerAccountAdminAccess y AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess añadidas | Se han agregado nuevas políticas administradas para que pueda patrocinar a varios participantes en una sola DeepRacer cuenta de AWS mediante el modo multiusuario. | 26 de octubre de 2021 |
| AWS DeepRacer comenzó a realizar un seguimiento de los cambios en las políticas.       | AWS DeepRacer comenzó a realizar un seguimiento de los cambios en sus políticas gestionadas por AWS.   | 26 de octubre de 2021 |

## Prevención de la sustitución confusa entre servicios

El problema de la sustitución confusa es un problema de seguridad en el que una entidad que no tiene permiso para realizar una acción puede obligar a una entidad con más privilegios a realizar la acción. En AWS, la suplantación de identidad entre servicios puede provocar el confuso problema de un diputado. La suplantación entre servicios puede producirse cuando un servicio (el servicio que lleva a cabo las llamadas) llama a otro servicio (el servicio al que se llama). El servicio que lleva a cabo las llamadas se puede manipular para utilizar sus permisos a fin de actuar en función de los recursos de otro cliente de una manera en la que no debe tener permiso para acceder. Para evitarlo,

AWS proporciona herramientas que lo ayudan a proteger sus datos para todos los servicios con entidades principales de servicio a las que se les ha dado acceso a los recursos de su cuenta.

Se recomienda utilizar las claves de contexto de condición [aws:SourceAccount](#) global [aws:SourceArn](#) las claves de contexto en las políticas de recursos para limitar los permisos que se AWSDeep RacerLong otorgan a otro servicio al recurso. Si se utilizan ambas claves contextuales de condición global, el valor `aws:SourceAccount` y la cuenta del valor `aws:SourceArn` deben utilizar el mismo ID de cuenta cuando se utilicen en la misma declaración de política.

El valor de `aws:SourceArn` debe ser `s3::your-bucket-name`.

La forma más eficaz de protegerse contra el problema de la sustitución confusa es utilizar la clave de contexto de condición global de `aws:SourceArn` con el ARN completo del recurso. Si no conoce el ARN completo del recurso o si especifica varios recursos, utiliza la clave de condición de contexto global `aws:SourceArn` con comodines (\*) para las partes desconocidas del ARN. Por ejemplo, `arn:aws:service::123456789012:*`.

El siguiente ejemplo muestra cómo se pueden utilizar las claves de contexto de condición `aws:SourceAccount` global `aws:SourceArn` y las claves de contexto de AWSDeep Racer para evitar el confuso problema de los diputados.

## JSON

```
{
  "Version": "2012-10-17",
  "Statement": [
    {
      "Sid": "Stmt1586917903457",
      "Effect": "Allow",
      "Principal": {
        "Service": "deepracer.amazonaws.com"
      },
      "Action": [
        "s3:GetObjectAcl",
        "s3:GetObject",
        "s3:PutObject",
        "s3:PutObjectAcl"
      ],
      "Resource": [
        "arn:aws:s3::your-bucket-name",
        "arn:aws:s3::your-bucket-name/*"
      ]
    }
  ]
}
```

```
    ],
    "Condition": {
      "StringEquals": {
        "aws:SourceArn": "arn:${Partition}:deepracer:$us-east-1:
${Account}:model/reinforcement_learning/${ResourceId}"
      }
    }
  }
]
```

Si utilizas un recurso personalizado AWS Key Management Service (KMS) para este depósito, incluye la política de AWS KMS recursos:

## Solución de problemas AWS DeepRacer de identidad y acceso

Utilice la siguiente información como ayuda para diagnosticar y solucionar los problemas más comunes que pueden surgir al trabajar con una DeepRacer IAM.

### Temas

- [Aparece un error de autorización en el modo de DeepRacer cuenta multiusuario](#)
- [No estoy autorizado a realizar ninguna acción en DeepRacer](#)
- [No estoy autorizado a realizar lo siguiente: PassRole](#)
- [Quiero ver mis claves de acceso](#)
- [Soy administrador y quiero permitir que otras personas accedan DeepRacer](#)
- [Quiero permitir que personas ajenas a mí accedan Cuenta de AWS a mis DeepRacer recursos](#)

### Aparece un error de autorización en el modo de DeepRacer cuenta multiusuario

Si es administrador y tiene una [AWSDeepRacerAccountAdminAccess](#) política, es posible que se produzca un error de autorización si hay un token de usuario asociado a su sesión. Los administradores no deberían tener ningún token de usuario asociado a una sesión. Para resolver este problema, borre las cookies.

Si la cuenta está en modo multiusuario y eres un corredor con una [AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess](#) política, es posible que se produzca un error de autorización si no hay ningún token de usuario asociado a tu política. Para resolver este problema, debe autenticarse en su perfil de jugador de AWS antes de seguir AWS DeepRacer utilizándolo.

Si la cuenta está en modo de usuario único y usted es un corredor con una política `AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess`, es posible que se produzca un error de autorización. Para resolver este problema, consulte con el administrador de su AWS cuenta, ya que en el modo de usuario único un usuario con una `AWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess` política no puede usarlo. AWS DeepRacer

## No estoy autorizado a realizar ninguna acción en DeepRacer

Si Consola de administración de AWS le indica que no está autorizado a realizar una acción, debe ponerse en contacto con su administrador para obtener ayuda. El administrador es la persona que le facilitó el nombre de usuario y la contraseña.

En el siguiente ejemplo, el error se produce cuando el usuario de IAM `mateojackson` intenta utilizar la consola para consultar los detalles acerca de un recurso ficticio `my-example-widget`, pero no tiene los permisos ficticios `deep racer: GetWidget`.

```
User: arn:aws:iam::123456789012:user/mateojackson is not authorized to perform:
deep racer: GetWidget on resource: my-example-widget
```

En este caso, Mateo pide a su administrador que actualice sus políticas de forma que pueda obtener acceso al recurso `my-example-widget` mediante la acción `deep racer: GetWidget`.

## No estoy autorizado a realizar lo siguiente: PassRole

Si recibe un error que indica que no tiene autorización para realizar la acción `iam:PassRole`, las políticas deben actualizarse a fin de permitirle pasar un rol a DeepRacer.

Algunos Servicios de AWS permiten transferir una función existente a ese servicio en lugar de crear una nueva función de servicio o una función vinculada a un servicio. Para ello, debe tener permisos para transferir la función al servicio.

En el siguiente ejemplo, el error se produce cuando un usuario de IAM denominado `marymajor` intenta utilizar la consola para realizar una acción en DeepRacer. Sin embargo, la acción requiere que el servicio cuente con permisos que otorguen un rol de servicio. Mary no tiene permisos para transferir el rol al servicio.

```
User: arn:aws:iam::123456789012:user/marymajor is not authorized to perform:
iam:PassRole
```

En este caso, las políticas de Mary se deben actualizar para permitirle realizar la acción `iam:PassRole`.

Si necesita ayuda, póngase en contacto con su AWS administrador. El administrador es la persona que le proporcionó las credenciales de inicio de sesión.

## Quiero ver mis claves de acceso

Después de crear sus claves de acceso de usuario de IAM, puede ver su ID de clave de acceso en cualquier momento. Sin embargo, no puede volver a ver su clave de acceso secreta. Si pierde la clave de acceso secreta, debe crear un nuevo par de claves de acceso.

Las claves de acceso se componen de dos partes: un ID de clave de acceso (por ejemplo, AKIAIOSFODNN7EXAMPLE) y una clave de acceso secreta (por ejemplo, wJalrXUtnFEMI/K7MDENG/bPxrFiCYEXAMPLEKEY). El ID de clave de acceso y la clave de acceso secreta se utilizan juntos, como un nombre de usuario y contraseña, para autenticar sus solicitudes. Administre sus claves de acceso con el mismo nivel de seguridad que para el nombre de usuario y la contraseña.

### Important

No proporcione las claves de acceso a terceros, ni siquiera para que lo ayuden a [buscar el ID de usuario canónico](#). De este modo, podrías dar a alguien acceso permanente a tu Cuenta de AWS.

Cuando crea un par de claves de acceso, se le pide que guarde el ID de clave de acceso y la clave de acceso secreta en un lugar seguro. La clave de acceso secreta solo está disponible en el momento de su creación. Si pierde la clave de acceso secreta, debe agregar nuevas claves de acceso a su usuario de IAM. Puede tener un máximo de dos claves de acceso. Si ya cuenta con dos, debe eliminar un par de claves antes de crear una nueva. Para consultar las instrucciones, consulte [Administración de claves de acceso](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Soy administrador y quiero permitir que otras personas accedan DeepRacer

Para permitir el acceso de otras personas DeepRacer, debes conceder permiso a las personas o aplicaciones que necesitan acceso. Si usa AWS IAM Identity Center para administrar las personas y las aplicaciones, debe asignar conjuntos de permisos a los usuarios o grupos para definir su nivel de acceso. Los conjuntos de permisos crean políticas de IAM y las asignan a los roles de IAM asociados

a la persona o aplicación de forma automática. Para obtener más información, consulte la sección [Conjuntos de permisos](#) en la Guía del usuario de AWS IAM Identity Center .

Si no utiliza IAM Identity Center, debe crear entidades de IAM (usuarios o roles) para las personas o aplicaciones que necesitan acceso. A continuación, debe asociar una política a la entidad que le conceda los permisos correctos en DeepRacer. Una vez concedidos los permisos, proporcione las credenciales al usuario o al desarrollador de la aplicación. Utilizarán esas credenciales para acceder a AWS. Para obtener más información sobre la creación de usuarios, grupos, políticas y permisos de IAM, consulte [Identidades de IAM](#) y [Políticas y permisos en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

## Quiero permitir que personas ajenas a mí accedan Cuenta de AWS a mis DeepRacer recursos

Se puede crear un rol que los usuarios de otras cuentas o las personas externas a la organización puedan utilizar para acceder a sus recursos. Se puede especificar una persona de confianza para que asuma el rol. En el caso de los servicios que respaldan las políticas basadas en recursos o las listas de control de acceso (ACLs), puedes usar esas políticas para permitir que las personas accedan a tus recursos.

Para obtener más información, consulte lo siguiente:

- Para saber si DeepRacer es compatible con estas funciones, consulte. [¿Cómo AWS DeepRacer funciona con IAM](#)
- Para obtener información sobre cómo proporcionar acceso a los recursos de su Cuentas de AWS propiedad, consulte [Proporcionar acceso a un usuario de IAM en otro usuario de su propiedad Cuenta de AWS en](#) la Guía del usuario de IAM.
- Para obtener información sobre cómo proporcionar acceso a tus recursos a terceros Cuentas de AWS, consulta [Cómo proporcionar acceso a recursos que Cuentas de AWS son propiedad de terceros](#) en la Guía del usuario de IAM.
- Para obtener información sobre cómo proporcionar acceso mediante una federación de identidades, consulte [Proporcionar acceso a usuarios autenticados externamente \(identidad federada\)](#) en la Guía del usuario de IAM.
- Para conocer sobre la diferencia entre las políticas basadas en roles y en recursos para el acceso entre cuentas, consulte [Acceso a recursos entre cuentas en IAM](#) en la Guía del usuario de IAM.

# Etiquetado

Una etiqueta es una etiqueta de atributo personalizada que usted o AWS asigna a un AWS recurso. Cada AWS etiqueta consta de dos partes:

- Una clave de etiqueta (por ejemplo, `companyname`, `costcenter`, `environment`, `project` o `secret`). Las claves de etiquetas distinguen entre mayúsculas y minúsculas.
- Un campo opcional denominado valor de etiqueta. Omitir el valor de etiqueta es lo mismo que utilizar una cadena vacía. Al igual que las claves de etiquetas, los valores de las etiquetas distinguen mayúsculas de minúsculas.

En conjunto, se conocen como pares clave-valor.

En el DeepRacer servicio de AWS, puede asignar etiquetas a los coches, los modelos RL y las tablas de clasificación de las carreras comunitarias. Etiquete estos y otros AWS recursos que admiten el etiquetado para indicar que los recursos están relacionados. Además de identificar y organizar sus modelos y tablas de clasificación con etiquetas, también puede utilizar etiquetas para realizar un seguimiento de la asignación de costos y en las políticas de IAM para ayudar a controlar quién puede ver sus recursos e interactuar con ellos. Utilice la DeepRacer consola de AWS o la AWS CLI para añadir, gestionar y eliminar etiquetas.

Para obtener más información sobre el uso de etiquetas, consulte el documento técnico [Prácticas recomendadas de etiquetado](#).

### Etiquetado para realizar un seguimiento de la asignación de costos

El Explorador de costos de AWS y el informe de costos y uso admiten la capacidad de desglosar los costos de AWS por etiqueta. Las etiquetas empresariales como `cost center`, `businessunit` o `project` se pueden utilizar para asociar los costos de AWS con las categorías de informes financieros típicas de una organización. Sin embargo, un informe de asignación de costos puede incluir cualquier etiqueta que le permita asociar con facilidad los costos con categorías técnicas o de seguridad, como aplicaciones, entornos o programas de conformidad específicos. Solo la cuenta de administración de una organización y las cuentas individuales que no forman parte de una organización tienen acceso al administrador de etiquetas de asignación de costos en la consola de Billing and Cost Management. Para obtener más información sobre del uso de etiquetas para realizar un seguimiento de asignación de costos, consulte [Uso de etiquetas de asignación de costos definidas por el usuario](#).

## Etiquetado para gestión de accesos

También puede etiquetar usuarios y roles de IAM para administrar el acceso a sus modelos y tablas de clasificación de carreras comunitarias. Para obtener más información sobre cómo etiquetar usuarios y roles de IAM, consulte [Etiquetado de usuarios y roles de IAM](#). Para ver un tutorial sobre cómo crear y probar una política que permita a los roles de IAM con etiquetas principales acceder a los recursos con etiquetas coincidentes, consulte el [tutorial de IAM: Defina los permisos de acceso a los AWS recursos en función de las etiquetas](#). Para obtener más información sobre el uso de etiquetas para controlar el acceso a AWS los recursos que admiten el etiquetado, consulte [Controlar el acceso a AWS los recursos mediante etiquetas de recursos](#).

### Temas

- [Adición, visualización y edición de etiquetas en un nuevo recurso](#)
- [Adición, visualización y edición de etiquetas para un recurso existente](#)

## Adición, visualización y edición de etiquetas en un nuevo recurso

La adición de etiquetas a un nuevo coche, modelo RL o tabla de clasificación de carreras comunitarias puede ayudarle a identificar, organizar, dar seguimiento a la asignación de costos y administrar el acceso a estos recursos. Añada una o más etiquetas (pares clave-valor) a un modelo o tabla de clasificación. Para cada recurso, cada clave de etiqueta debe ser única, y cada clave de etiqueta puede tener solo un valor, pero un recurso puede tener hasta 50 etiquetas.

Cree y aplique las etiquetas un recurso a la vez en la DeepRacer consola de AWS o utilice el [editor de etiquetas](#) para añadir, editar o eliminar varios recursos a la vez.

### Important

La edición de etiquetas en un modelo RL o una tabla de clasificación de carreras comunitarias puede afectar al acceso a esos recursos. Antes de editar el nombre (clave) o el valor de una etiqueta, asegúrese de revisar cualquier política de IAM que pueda utilizar la clave o el valor de una etiqueta para controlar el acceso a esos recursos.

### Cómo añadir, ver y editar etiquetas en un nuevo modelo RL

Utilice la DeepRacer consola de AWS para añadir, ver y editar etiquetas en un nuevo modelo de RL.

1. En Sus modelos, seleccione Crear modelo.
2. En la página Crear modelo, después de rellenar los Detalles del entrenamiento, amplíe el encabezado Etiquetas.
3. En el encabezado Etiquetas, seleccione Añadir nueva etiqueta.
4. En Clave, escriba un nombre para la etiqueta. Puede añadir un valor opcional para la etiqueta en Valor. Para obtener más información sobre cómo nombrar etiquetas, consulte el tema [Prácticas recomendadas para nombrar etiquetas y recursos en el documento técnico Prácticas recomendadas de etiquetado](#).
5. (Opcional) Para añadir otra etiqueta, seleccione de nuevo Agregar nueva etiqueta.
6. (Opcional) Para eliminar una clave o un valor individual, seleccione la X que se encuentra a su lado.
7. (Opcional) Para eliminar un par clave-valor, seleccione Eliminar.
8. Cuando haya terminado de añadir etiquetas, elija una pista en Simulación del entorno y seleccione Siguiente.

Después de etiquetar y enviar un nuevo modelo para entrenamiento, puede administrar sus etiquetas durante o después del entrenamiento y la evaluación bajo el encabezado Etiquetas en la parte inferior de la página.

1. Seleccione Administrar etiquetas.
2. En el cuadro emergente Gestionar etiquetas, puede eliminar una etiqueta que haya creado mediante el botón Eliminar situado junto a la etiqueta que desea eliminar o elegir Añadir nueva etiqueta para añadir una nueva etiqueta.
3. Si elige añadir una nueva etiqueta, en Clave, escriba un nombre para la etiqueta. Puede añadir un valor opcional para la etiqueta en Valor. Para obtener más información sobre cómo nombrar etiquetas, consulte el tema [Prácticas recomendadas para nombrar etiquetas y recursos en el documento técnico Prácticas recomendadas de etiquetado](#).
4. Cuando haya terminado de eliminar y añadir etiquetas, seleccione Enviar.

Cómo añadir, ver y editar etiquetas en una nueva tabla de clasificación de carreras comunitarias

Utilice la DeepRacer consola de AWS para añadir, ver y editar etiquetas en una nueva tabla de clasificación de carreras comunitarias.

1. En Carreras comunitarias, seleccione Crear carrera.

2. En la página Detalles de la carrera, amplíe el encabezado Etiquetas.
3. En el encabezado Etiquetas, seleccione Añadir nueva etiqueta.
4. En Clave, escriba un nombre para la etiqueta. Puede añadir un valor opcional para la etiqueta en Valor. Para obtener más información sobre cómo nombrar etiquetas, consulte el tema [Prácticas recomendadas para nombrar etiquetas y recursos en el documento técnico Prácticas recomendadas de etiquetado](#).
5. (Opcional) Para añadir otra etiqueta, seleccione de nuevo Agregar nueva etiqueta.
6. (Opcional) Para eliminar una clave o un valor individual, seleccione la X que se encuentra a su lado.
7. (Opcional) Para eliminar un par clave-valor, seleccione Eliminar.
8. Cuando haya terminado de añadir etiquetas, elija una pista en Simulación del entorno y seleccione Siguiente.

## Adición, visualización y edición de etiquetas para un recurso existente

Agregar etiquetas a un modelo de DeepRacer RL de AWS existente o a una tabla de clasificación de carreras comunitarias puede ayudarlo a identificar, organizar, realizar un seguimiento de la asignación de costos y administrar el acceso a estos recursos. Añada una o más etiquetas (pares clave-valor) a un modelo o tabla de clasificación. Para cada recurso, cada clave de etiqueta debe ser única, y cada clave de etiqueta puede tener solo un valor, pero un recurso puede tener hasta 50 etiquetas.

Cree y aplique las etiquetas un recurso a la vez en la DeepRacer consola de AWS o utilice el [editor de etiquetas](#) para añadir, editar o eliminar varios recursos a la vez.

### Important

La edición de etiquetas en un modelo RL o una tabla de clasificación de carreras comunitarias puede afectar al acceso a esos recursos. Antes de editar el nombre (clave) o el valor de una etiqueta, asegúrese de revisar cualquier política de IAM que pueda utilizar la clave o el valor de una etiqueta para controlar el acceso a esos recursos.

## Cómo añadir, ver y editar etiquetas en un modelo RL existente

Puede utilizar la DeepRacer consola de AWS para añadir, ver o editar etiquetas de un modelo de RL existente.

1. En Sus modelos, seleccione un modelo en la lista eligiendo su nombre.
2. Seleccione Acciones.
3. Seleccione Administrar etiquetas en la lista desplegable.
4. En el cuadro emergente Administrar etiquetas, puede ver, añadir o eliminar una etiqueta:
  - a. Para añadir una etiqueta, seleccione Añadir nueva etiqueta. En Clave, escriba un nombre para la etiqueta. Puede añadir un valor opcional para la etiqueta en Valor. Para obtener más información sobre cómo nombrar etiquetas, consulte el tema [Prácticas recomendadas para nombrar etiquetas y recursos en el documento técnico Prácticas recomendadas de etiquetado](#).
  - b. Para añadir otra etiqueta, vuelva a seleccionar Agregar nueva etiqueta.
  - c. Para eliminar una clave o un valor individual, seleccione la X que se encuentra a su lado.
  - d. Para eliminar un par clave-valor, seleccione Eliminar.
5. Cuando haya terminado de ver, añadir o eliminar etiquetas, seleccione Enviar.

Cómo añadir, ver y editar etiquetas en una tabla de clasificación de carreras comunitarias existente

1. En Carreras comunitarias, seleccione Administrar carreras.
2. En la página Administrar carreras, seleccione una carrera.
3. Seleccione Acciones.
4. Seleccione Administrar etiquetas en la lista desplegable.
5. En el cuadro emergente Administrar etiquetas, puede ver, añadir o eliminar una etiqueta:
  - a. Para añadir una etiqueta, seleccione Añadir nueva etiqueta. En Clave, escriba un nombre para la etiqueta. Puede añadir un valor opcional para la etiqueta en Valor. Para obtener más información sobre cómo nombrar etiquetas, consulte el tema [Prácticas recomendadas para nombrar etiquetas y recursos en el documento técnico Prácticas recomendadas de etiquetado](#).
  - b. Para añadir otra etiqueta, vuelva a seleccionar Agregar nueva etiqueta.
  - c. Para eliminar una clave o un valor individual, seleccione la X que se encuentra a su lado.
  - d. Para eliminar un par clave-valor, seleccione Eliminar.

6. Cuando haya terminado de ver, añadir o eliminar etiquetas, seleccione Enviar.

# Solucionar problemas comunes de AWS DeepRacer

Aquí encontrará consejos de solución de problemas para preguntas frecuentes, así como correcciones de errores de última hora.

## Temas

- [Cómo resolver problemas comunes de AWS DeepRacer LIVE](#)
- [¿Por qué no puedo conectarme a la consola del dispositivo por conexión USB entre mi ordenador y el vehículo?](#)
- [Cómo cambiar la fuente de alimentación del módulo de DeepRacer cómputo de AWS de una batería a una toma de corriente](#)
- [Cómo utilizar una unidad flash USB para conectar AWS DeepRacer a su red Wi-Fi](#)
- [Cómo cargar la batería del módulo de DeepRacer disco de AWS](#)
- [Cómo cargar la batería del módulo de DeepRacer cómputo de AWS](#)
- [Mi batería está cargada pero mi DeepRacer vehículo de AWS no se mueve](#)
- [Solucionar problemas de bloqueo de batería de DeepRacer vehículos de AWS](#)
- [Cómo enrollar un cable conector de batería Dell al instalar un sensor LiDAR](#)
- [Cómo mantener la conexión wifi del vehículo](#)
- [Cómo obtener la dirección Mac de su DeepRacer dispositivo de AWS](#)
- [Cómo recuperar la contraseña predeterminada de la consola de DeepRacer dispositivos AWS](#)
- [Cómo actualizar manualmente su DeepRacer dispositivo de AWS](#)
- [Cómo diagnosticar y resolver problemas DeepRacer operativos comunes de AWS](#)

## Cómo resolver problemas comunes de AWS DeepRacer LIVE

### No puedo ver el vídeo de la carrera en la página de carreras EN DIRECTOS

- Si utiliza una red privada virtual (VPN), verifique que esté desconectada durante el evento de carreras.
- Si su dispositivo ejecuta un bloqueador de anuncios, verifique que está desconectado durante el evento de carreras.

- Si su red doméstica ejecuta un bloqueador de anuncios, verifique que está desconectado durante el evento de carreras.

## El nombre de un corredor en la cola de carreras está en rojo

Cuando el nombre de un corredor en la sección próximamente de la página EN DIRECTO: <Nombre de su carrera> aparece resaltado en rojo, significa que algo ha fallado con el envío del modelo del corredor.

- Si usted es el organizador de una carrera, en la sección próximamente de la página EN DIRECTO: <Nombre de su carrera>, seleccione Editar y luego X en la fila que contiene el nombre del corredor para eliminar el modelo enviado por el corredor. A continuación, seleccione Guardar. Consulte el paso 11 de [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#) para obtener ayuda sobre cómo reordenar su cola.



## Estoy efectuando una carrera EN DIRECTO y no puedo lanzar a los corredores

- Compruebe haber seleccionado Lanzar simulador en la sección Lanzar simulador de carreras en DIRECTO en la página EN DIRECTO: <Nombre de su carrera>. Para obtener más ayuda consulte el paso dos de [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#).

The screenshot displays the AWS DeepRacer interface for a live race named 'TESTLIVERACE'. The main content area features a large grey box with the text: 'Welcome to TestLiveRace LIVE! Your race organizer is prepping the race. When it starts, look for your racer alias in the COMING UP section under the LEADERBOARD to find your live race time. If you need assistance, contact your race organizer.' Below this is a 'Back to leaderboard details' button. To the right, there is a 'View leaderboard' button and race details: 'Start time: 2:00 PM local, July 2', 'Time trial race', 'Cumulo Turnpike track', 'Best lap time', and 'Unlimited resets'. The 'LEADERBOARD' section shows 8 empty slots labeled #1 through #8. The 'COMING UP' section has a 'Model entries open' toggle (currently on) and an 'Edit' button. Below the toggle are fields for 'Racer up next' and 'Time'. The 'Race organizer control panel' includes an 'Open broadcast mode' button, a 'Declare winner!' button, and a 'Race simulator' status section. The status shows 'Status: Not created' and a 'Reset simulator' button. A 'Current ranked submissions: 0' message indicates that the leaderboard can be cleared when no submissions are in progress, with a 'Clear leaderboard ranking' button. The 'Launch live racing simulator' section contains three steps: 'Ready' (20-25 minutes) with a 'Launch simulator' button circled in red, 'Set' (5-10 minutes), and 'Go!' (Instant).

- Compruebe haber desactivado Inscripción de modelos abierta para cerrar las inscripciones en PRÓXIMAMENTE en la página EN DIRECTO: <Nombre de su carrera>. Para obtener más ayuda consulte el paso tres de [the section called “Organización de una carrera EN VIVO”](#).

AWS DeepRacer > Community races > TestLiveRace > LIVE

**LIVE: TESTLIVERACE** View leaderboard

Start time: 2:00 PM local, July 2  
 Time trial race  
 Cumulo Turnpike track  
 Best lap time  
 Unlimited resets

**LEADERBOARD**

|    |     |
|----|-----|
| #1 | --- |
| #2 | --- |
| #3 | --- |
| #4 | --- |
| #5 | --- |
| #6 | --- |
| #7 | --- |
| #8 | --- |

**COMING UP**

Model entries open  
 Toggle off to edit race queue Edit

| Racer up next | Time |
|---------------|------|
|               |      |

**Welcome to TestLiveRace LIVE!**  
 Your race organizer is prepping the race. When it starts, look for your racer alias in the COMING UP section under the LEADERBOARD to find your live race time. If you need assistance, contact your race organizer.  
Back to leaderboard details

**Race organizer control panel** Open broadcast mode Declare winner!

Race simulator Refresh  
 Status: Not created  
Reset simulator

Current ranked submissions: 0  
 Leaderboard can be cleared when no submissions are in progress.  
Clear leaderboard ranking

▼ Launch live racing simulator

**Ready**

Activate race simulator to run live race up to an hour before start time.

20-25 minutes

Launch simulator

**Set**

Take roll call. Ensure racers are ready. Edit queue by turning off model entries.

5-10 minutes

**Go!**

Launch your first racer in the queue.

Instant

Estoy utilizando un navegador Chrome o Firefox pero sigo teniendo problemas para ver la carrera EN DIRECTO

- Compruebe que dispone de la versión más reciente del navegador Chrome o Firefox. Caso contrario, actualice su navegador a la última versión e intente de nuevo ver la carrera.
- Si utiliza una red privada virtual (VPN), verifique que esté desconectada.
- Si su dispositivo ejecuta un bloqueador de anuncios, verifique que esté desconectado durante la carrera.
- Si su red doméstica ejecuta un bloqueador de anuncios, verifique que está desconectado durante el evento de carreras.
- Si WebRTC está desactivado en su navegador de Internet, actívelo durante el evento de carreras.

## ¿Por qué no puedo conectarme a la consola del dispositivo por conexión USB entre mi ordenador y el vehículo?

Al configurar el vehículo por primera vez, es posible que no pueda abrir la consola del dispositivo (también conocida como servidor web del dispositivo `https://deeperacer.aws`, alojada en el vehículo) después de conectar el vehículo de AWS DeepRacer al ordenador con un cable micro-USB/USB (USB también se denomina USB-A).

Esto puede deberse a varias causas. Normalmente, puede resolver el problema con este sencillo procedimiento.

Para activar la red de su dispositivo USB-over-Ethernet

1. Apague la wifi de su equipo y desenchufe cualquier cable Ethernet que esté conectado.
2. Pulse el botón RESET (RESTABLECER) en el vehículo para reiniciar el dispositivo.
3. Abra la consola del dispositivo. Para ello, acceda a `https://deeperacer.aws` desde un navegador web del equipo.

Si el procedimiento anterior no funciona, puede comprobar las preferencias de red del equipo para verificar si están configuradas correctamente para permitir que el equipo se conecte a la red del dispositivo, cuyo nombre de red es `Deeperacer`. Para ello, siga los pasos del procedimiento siguiente.

### Note

En las instrucciones siguientes, se presupone que está utilizando un equipo MacOS. En el caso de otros sistemas informáticos, consulte la documentación sobre preferencias de red del sistema operativo correspondiente y utilice las siguientes instrucciones como guía general.

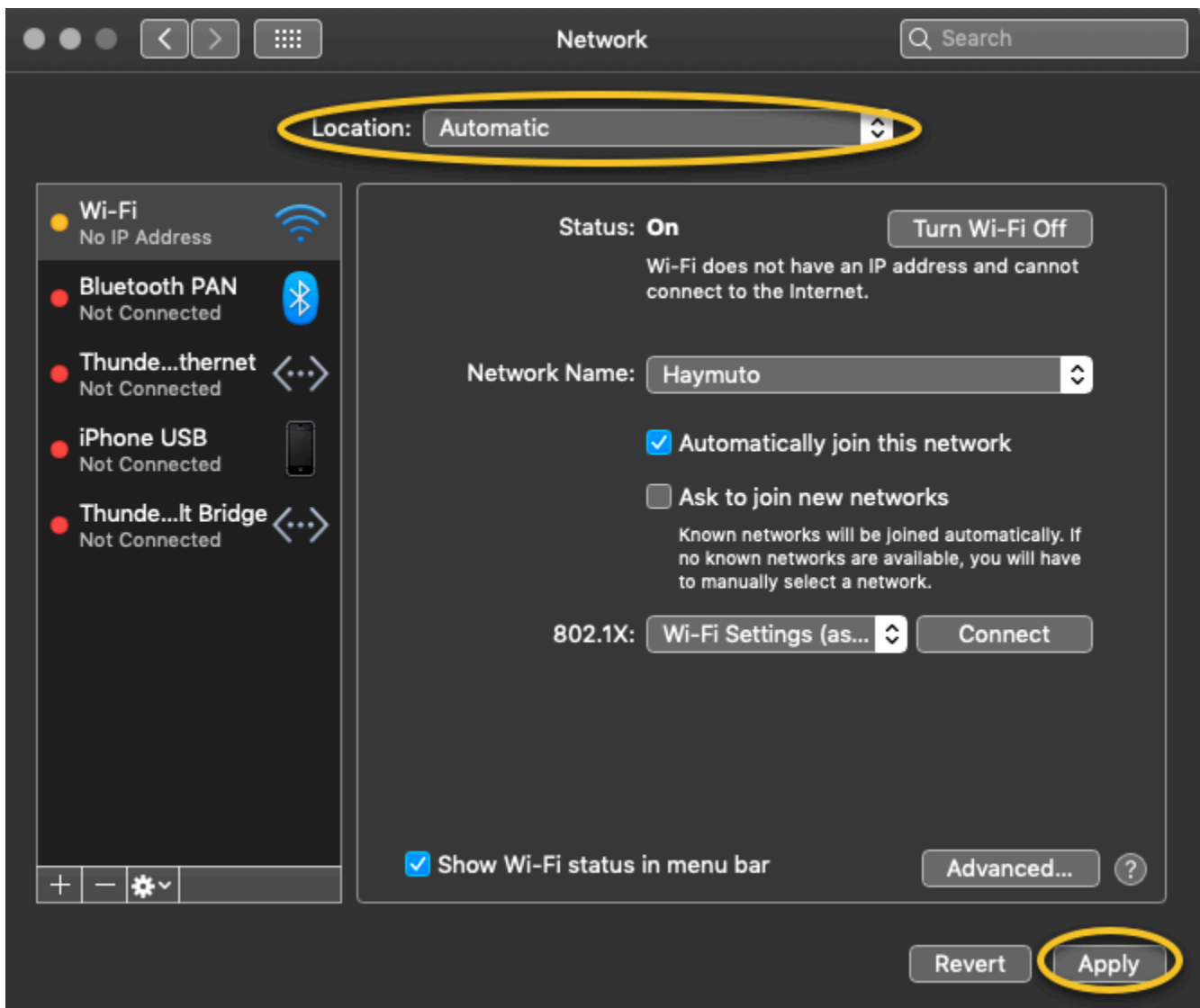
Para activar la USB-over-ethernet red del dispositivo en tu ordenador macOS

1. Elija el icono de red (en la esquina superior derecha de la pantalla) para abrir Network preferences (Preferencias de red).

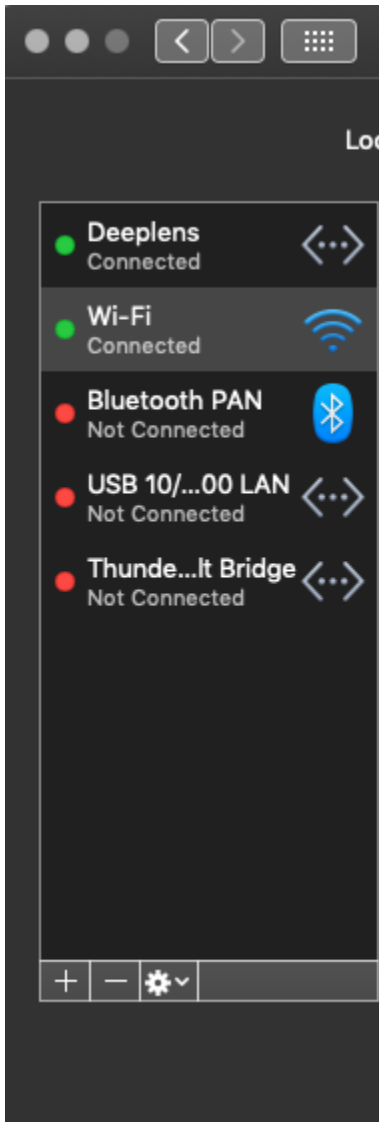


También puede utilizar Comando+espacio, escribir Network (Red) y seleccionar Network System Preferences (Preferencias del sistema de red).

2. Compruebe si DeepRacer aparece como Conectado. Si DeepRacer aparece en la lista pero no está conectado, asegúrate de que el cable micro-USB/USB esté bien conectado entre el vehículo y el ordenador.
3. Si la red DeepRacer no aparece en la lista o aparece pero no está conectada y el cable USB sí lo está, elija Automatic (Automático) en la preferencia Location (Ubicación) y haga clic en Apply (Aplicar).



4. Compruebe que la DeepRacer red de AWS esté funcionando como Conectada.



5. Cuando el equipo esté conectado a la red DeepRacer, actualice la página <https://deeperacer.aws> en el navegador y continúe con el resto de instrucciones de la Guía de introducción sobre la Conexión a la wifi.
6. Si la red Deepracer no está conectada, desconecte el ordenador del DeepRacer vehículo de AWS y vuelva a conectarlo. Cuando la red DeepRacer tenga el estado Conectado, continúe con las instrucciones de la Guía de introducción.
7. Si la red Deepracer del dispositivo sigue sin estar conectada, reinicie el ordenador y el DeepRacer vehículo de AWS y repita el paso 1 de este procedimiento, si es necesario.

Si la solución anterior sigue sin resolver el problema, es posible que el certificado del dispositivo esté dañado. Siga los pasos que se indican a continuación para generar un nuevo certificado para su DeepRacer vehículo de AWS a fin de reparar el archivo dañado.

Para generar un nuevo certificado en el DeepRacer vehículo de AWS

1. Finalice la conexión USB entre el ordenador y el DeepRacer vehículo de AWS desconectando el cable micro-USB/USB.
2. Conecte su DeepRacer vehículo de AWS a un monitor (con un HDMI-to-HDMI cable) y a un teclado y ratón USB.
3. Inicie sesión en el sistema DeepRacer operativo AWS. Si es la primera vez que inicia sesión en el sistema operativo del dispositivo, utilice `deep racer` como contraseña cuando se lo soliciten. A continuación, cambie la contraseña, si procede. A partir de este momento, deberá utilizar la contraseña actualizada cuando inicie sesión.
4. Abra una ventana del terminal y escriba el siguiente comando: Puede hacer clic en el acceso directo Terminal de Applications -> System Tools (Aplicaciones -> Herramientas del sistema) del escritorio para abrir la ventana del terminal. También puede utilizar el explorador de archivos, acceder a la carpeta `/usr/bin` y seleccionar `gnome-terminal` para abrirla.

```
sudo /opt/aws/deepracer/nginx/nginx_install_certs.sh && sudo reboot
```

Escriba la contraseña que utilizó o actualizó en el paso anterior cuando se lo soliciten.

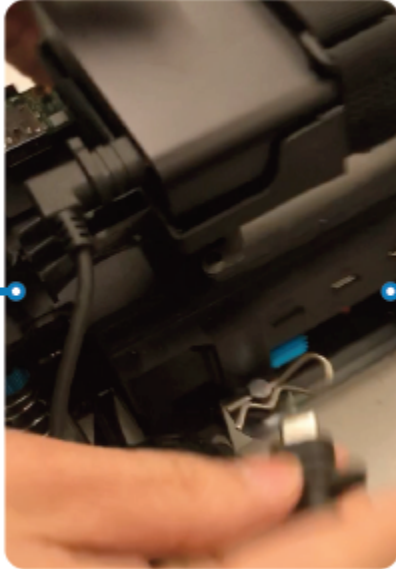
El comando anterior instala un nuevo certificado y reinicia el dispositivo. También revierte la contraseña de la consola del dispositivo al valor predeterminado impreso en la parte inferior del DeepRacer vehículo de AWS.

5. Desconecte el monitor, el teclado y el ratón del vehículo y vuelva a conectar el vehículo a su equipo con el cable micro-USB/USB.
6. Siga el [segundo procedimiento de este tema](#) para comprobar que el equipo está realmente conectado a la red del dispositivo antes de volver a abrir la consola del dispositivo (`https://deepracer.aws`). Después, continúe con las instrucciones sobre la conexión a la wifi de la Guía de introducción.

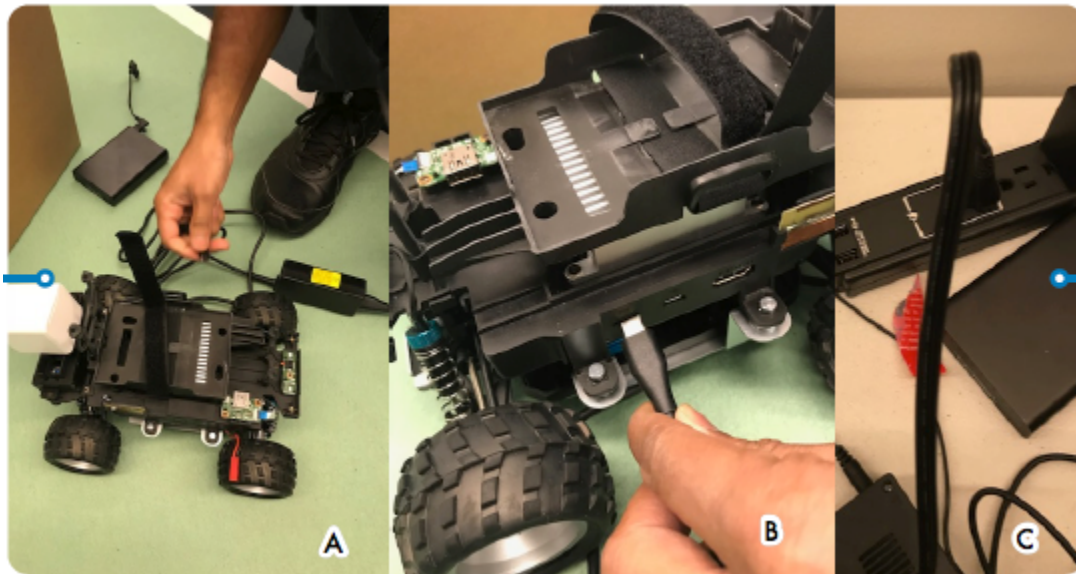
# Cómo cambiar la fuente de alimentación del módulo de DeepRacer cómputo de AWS de una batería a una toma de corriente

Si el nivel de batería del módulo de cómputo es bajo cuando configuró AWS DeepRacer por primera vez, siga los pasos que se indican a continuación para cambiar la fuente de alimentación de cómputo de la batería a una toma de corriente:

1. Desenchufe el cable USB-C del puerto de alimentación del módulo informático del vehículo.



2. Conecte el cable de alimentación CA y el cable USB-C al adaptador de alimentación del módulo informático (A). Enchufe el cable de alimentación a una toma de corriente (C) y conecte el cable USB-C al puerto de alimentación (B) del módulo informático del vehículo.



## Cómo utilizar una unidad flash USB para conectar AWS DeepRacer a su red Wi-Fi

Para conectar un DeepRacer vehículo de AWS a la red Wi-Fi de su hogar u oficina mediante una unidad flash USB, necesita lo siguiente:

- Una memoria flash USB
- El nombre (SSID) y la contraseña de la red wifi a la que desea unirse.

### Note

AWS no DeepRacer admite redes Wi-Fi que requieran una verificación de [captcha activa para el inicio de sesión](#) de los usuarios.


Para conectar un DeepRacer vehículo de AWS a una red Wi-Fi mediante una unidad flash USB

1. Conecte la memoria flash USB a su ordenador.
2. Abra un navegador web en su ordenador y vaya a <https://aws.amazon.com/deepracer/usbwifi>. Este enlace abre un archivo de texto llamado `wifi-creds.txt` hosted on. GitHub

40 lines (39 sloc) | 3.25 KB


```
1 #####
2 #                               Connect the AWS DeepRacer vehicle to Wi-Fi      #
3 # File name: wifi-creds.txt                                             #
4 #                               #                                             #
5 # To connect the AWS DeepRacer vehicle to Wi-Fi, type your Wi-Fi name (SSID) and #
6 # password in the appropriate field at the end of this file. Both values are case #
7 # sensitive.                                                            #
8 #                               #                                             #
9 # For example:                                                         #
10 #      ssid: 'Your-WiFi 100'                                           #
11 #      password: 'Passwd1234'                                          #
12 #                               #
```

3. Guarde `wifi-creds.txt` en su memoria flash USB. En función del navegador web que utilice, es posible que el archivo de texto se descargue en el equipo y se abra automáticamente en el editor de código predeterminado. Si `wifi-creds.txt` no se descarga automáticamente, abra el menú contextual (botón derecho del ratón) y elija Guardar como para guardar el archivo de texto en su memoria flash USB.

 Warning

No cambie el nombre del archivo.

4. Si `wifi-creds.txt` no está ya abierto, ábralo en un editor de código en modo de texto sin formato. Algunos editores de texto utilizan por defecto texto enriquecido (.rtf) en lugar de texto sin formato (.txt) si no se especifica el tipo de archivo; por tanto, si tiene problemas para editar el archivo, compruebe su configuración. Si utilizas Windows, también puedes intentar abrir el archivo con la aplicación Sublime Text, que puedes descargar de forma gratuita, o, si utilizas un Mac, probar la TextEdit aplicación, que viene preinstalada en la mayoría de los dispositivos Mac y por defecto es texto plano.
5. Entre las comillas simples de la parte inferior del archivo, introduzca el nombre (SSID) y la contraseña de la red wifi que desee utilizar. SSID significa “Service Set Identifier” (Identificador de conjunto de servicios). Es el término técnico del nombre de su red wifi.

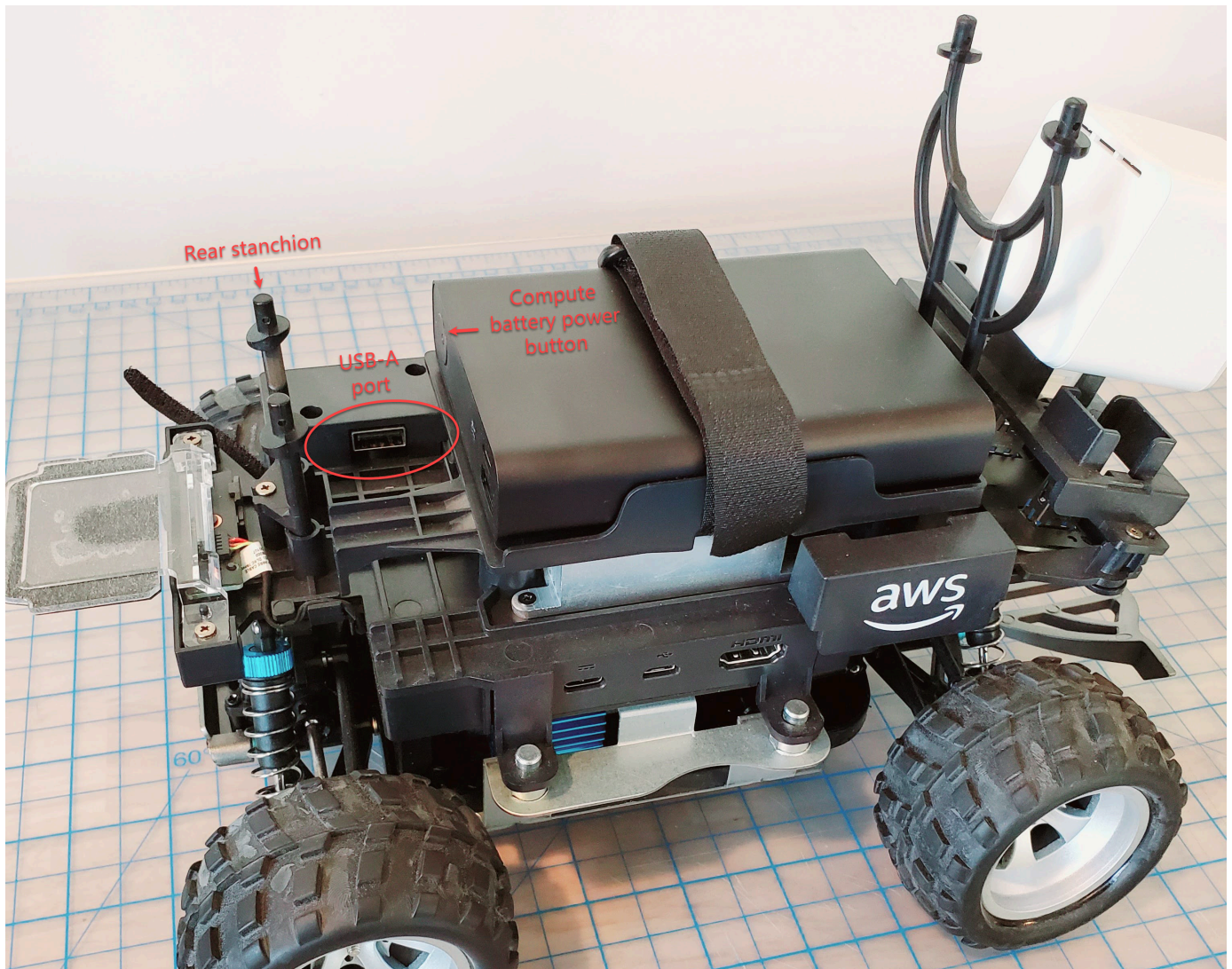
 Note

Si el nombre de la red (SSID) o la contraseña contienen un espacio (por ejemplo, Your-Wi-Fi 100), introduzca el nombre exacto, incluido el espacio, entre comillas («»). Si no

hay espacios, el uso de las comillas es opcional. Por ejemplo, la contraseña de wifi Passwd1234 no contiene espacios, por lo que utilizar comillas simples funciona pero no es necesario. Tanto el SSID como la contraseña distinguen entre mayúsculas y minúsculas.

```
29 # If you have validated the Wi-Fi credentials but the Wi-Fi LED doesn't      #
30 # turn solid blue, try restarting the vehicle by pressing the reset button.  #
31 # When the power LED turns blue, plug the USB drive in again.              #
32 #                                                                            #
33 # To finish setting up, follow the instructions on https://docs.aws.amazon.com/ #
34 # deepracer/latest/developerguide/deepracer-troubleshooting-wifi-connection-first #
35 # -time.                                                                     #
36 #####
37
38 # Enter your Wi-Fi name (SSID) and password:
39 ssid: ''
40 password: ''
```

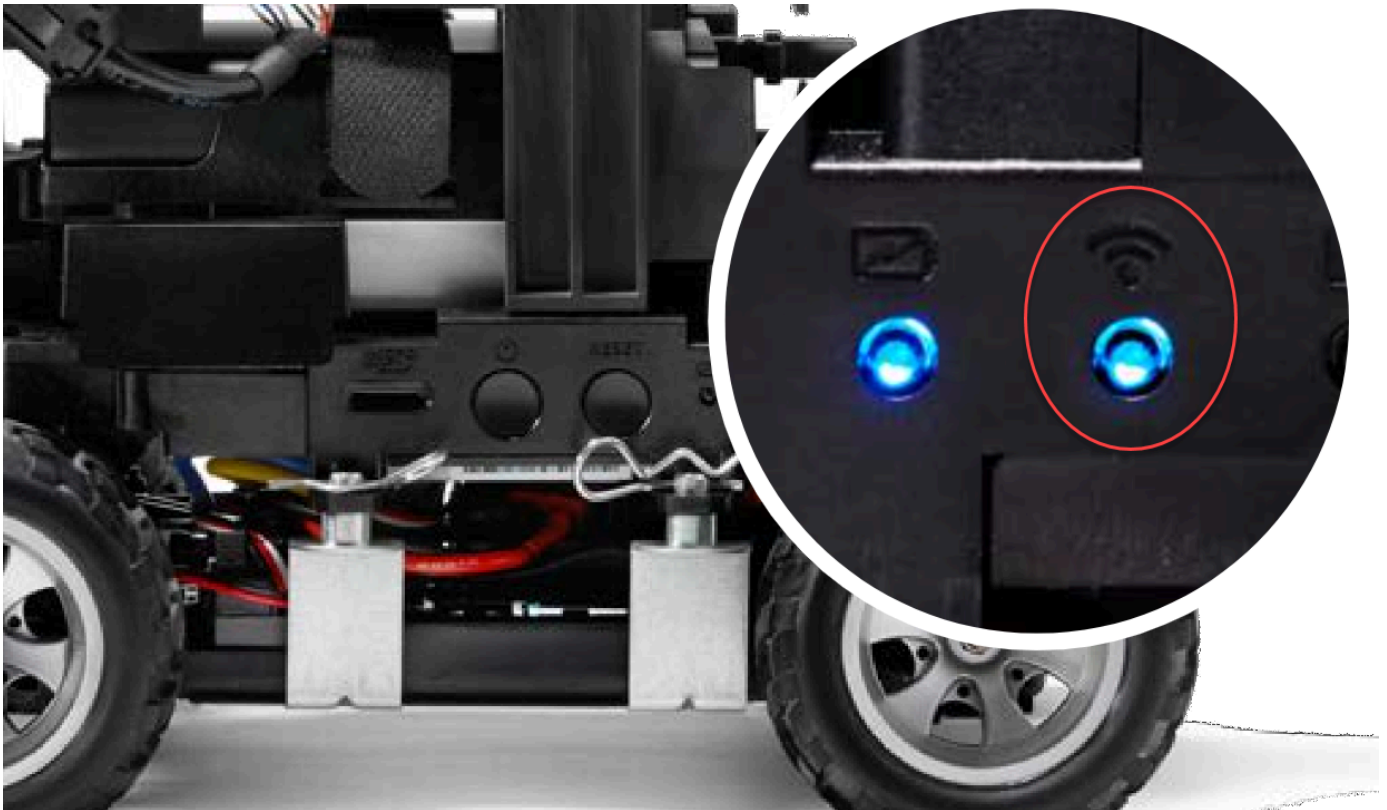
6. Guarde el archivo en su memoria flash USB.
7. Extraiga la unidad USB del ordenador y conéctela al puerto USB-A de la parte trasera del DeepRacer vehículo de AWS, entre el botón de encendido de la batería del ordenador y el soporte trasero.




8. Asegúrese de que AWS DeepRacer esté encendido.
9. Observe el LED wifi en el vehículo. Si parpadea y luego cambia de blanco a azul, el vehículo está conectado a la red wifi. Desconecte la unidad USB y vaya al paso 11.

**Note**

Si la unidad USB se enchufó en el vehículo antes de intentar conectarlo a una red wifi, se muestra de manera automática una lista de las redes wifi disponibles en el archivo `wifi-creds.txt` de su memoria flash. Quite el comentario en aquella a la que desee conectarse eliminando el signo de almohadilla.



10. Si el LED de wifi se vuelve rojo después de parpadear, desconecte la unidad USB del vehículo y vuelva a conectarla a su ordenador. Compruebe que el nombre y la contraseña de la wifi que ha introducido en el archivo de texto no contengan erratas, errores de interlineado, frases mal escritas o que falten comillas simples o estén mal utilizadas. Corrija los errores, vuelva a guardar el archivo y repita los pasos 7 a 9.
11. Después de que el LED wifi del vehículo se ponga azul, desenchufe la memoria flash USB del vehículo y conéctela al ordenador.
12. Abra el archivo `wifi-creds.txt`. Busque la dirección IP de su vehículo en la parte inferior del archivo de texto y cópiela.
13. Asegúrese de que su ordenador esté en la misma red que el vehículo y luego pegue la dirección IP en su navegador web.

 Note

Si utiliza macOS Catalina, utilice el navegador web Firefox. Chrome no es compatible.



14. Cuando le aparezca un mensaje indicándole que la conexión no es privada o segura, acepte la advertencia de seguridad y continúe con la página de host.

Su AWS ahora DeepRacer está conectado a una red Wi-Fi.

## Cómo cargar la batería del módulo de DeepRacer disco de AWS

La batería del módulo de DeepRacer accionamiento AWS tiene dos juegos de cables con dos conectores JST de diferentes colores, blanco y rojo. El conector blanco de 3 pines, en el extremo de los cables negro, rojo y blanco, conecta la batería del módulo del vehículo a su cargador de baterías. El conector rojo de 2 pines, en el extremo de los cables negro y rojo, conecta la batería al tren motriz del vehículo.

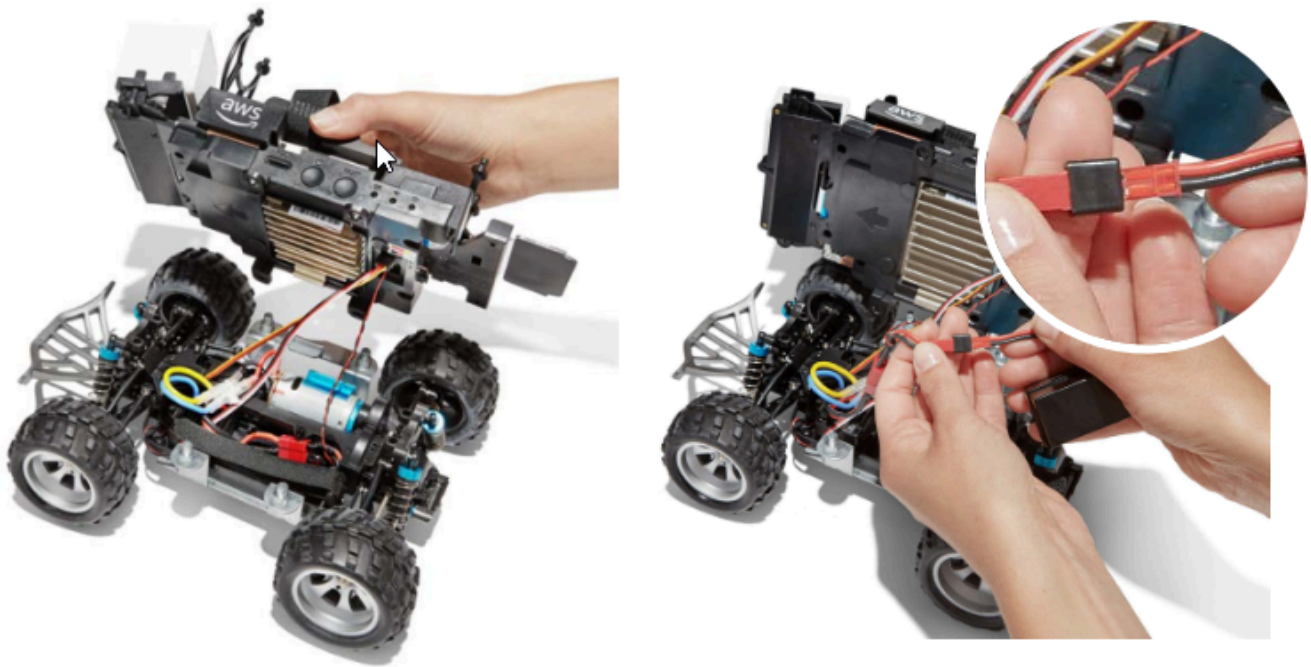


**White 3-pin JST Connector**  
Connects battery to battery charger

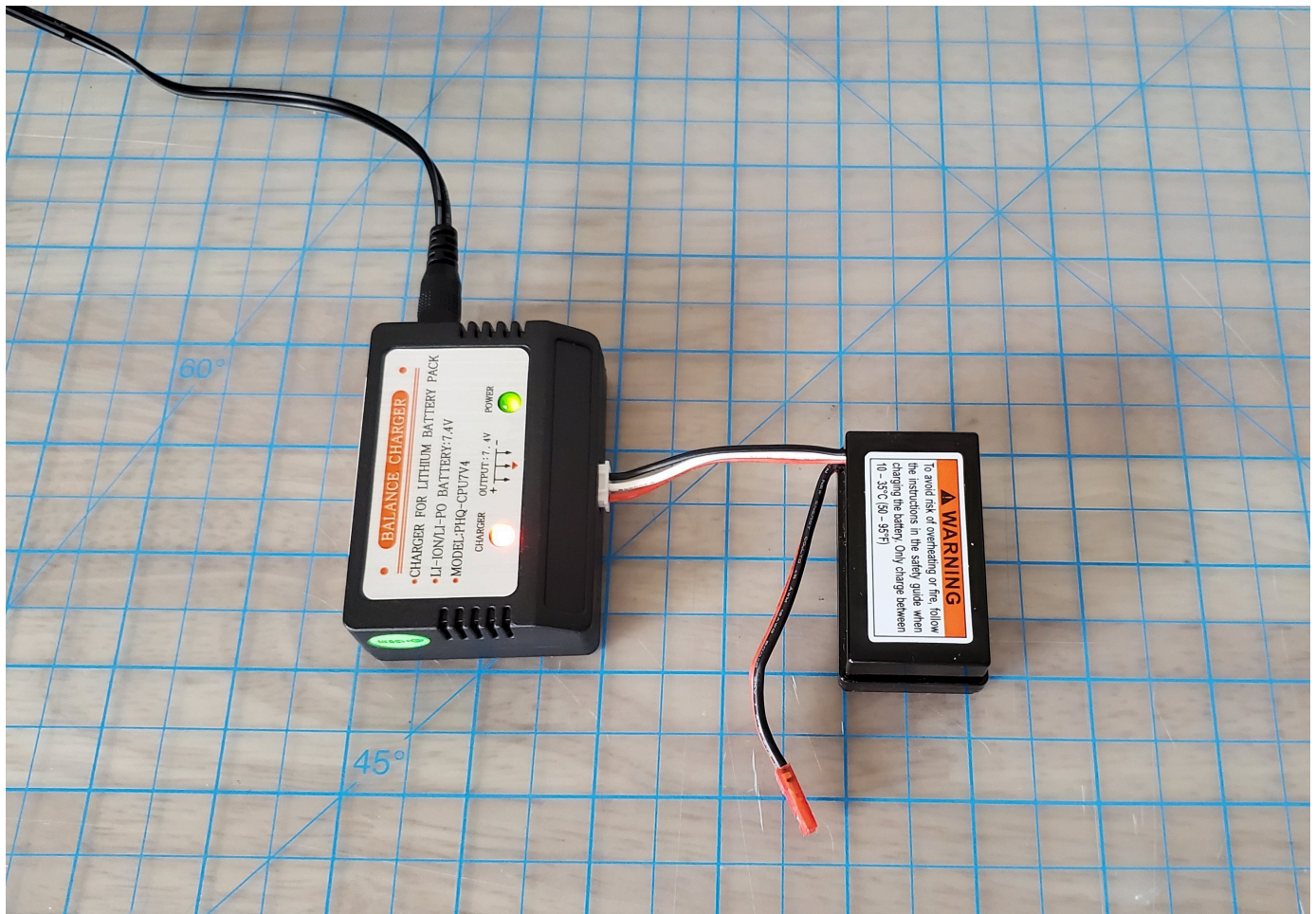
**Red 2-pin JST connector**  
Connects battery to vehicle drive train

Siga los pasos que se indican a continuación para cargar la batería DeepRacer del módulo de disco de AWS:

1. Para acceder a la batería del módulo motriz, si está conectada al vehículo, eleve el módulo de cómputo procurando no aflojar los cables que lo conectan al tren motriz.



2. Si lo desea, para extraer la batería del módulo motriz del vehículo, desconecte el conector rojo de 2 pines de la batería del conector negro y rojo del tren motriz y libere la correa de velcro.
3. Conecte la batería al cargador mediante el conector blanco de 3 pines de la batería al puerto del cargador.



Luz roja + luz verde = no cargada por completo

4. Enchufe el cable de alimentación del cargador de batería a una toma de corriente. Su batería está totalmente cargada cuando se ilumina solo la luz verde.
5. Desconecte el conector blanco de 3 pines de la batería ya cargada del vehículo del adaptador de carga. Si ha retirado la batería para cargarla (opcional), asegúrese de volver a conectar su conector rojo de 2 pines al conector del tren motriz del vehículo y fije la batería al vehículo con la cinta de velcro.
6. Encienda el tren de transmisión del vehículo colocando el interruptor en la posición «on». Preste atención al sonido indicador (dos pitidos cortos) que confirma que la carga se ha realizado correctamente. Si no escucha dos pitidos, intente [desbloquear la batería de su vehículo](#).

La batería DeepRacer del módulo de disco de AWS ya está lista para su uso.

# Cómo cargar la batería del módulo de DeepRacer cómputo de AWS

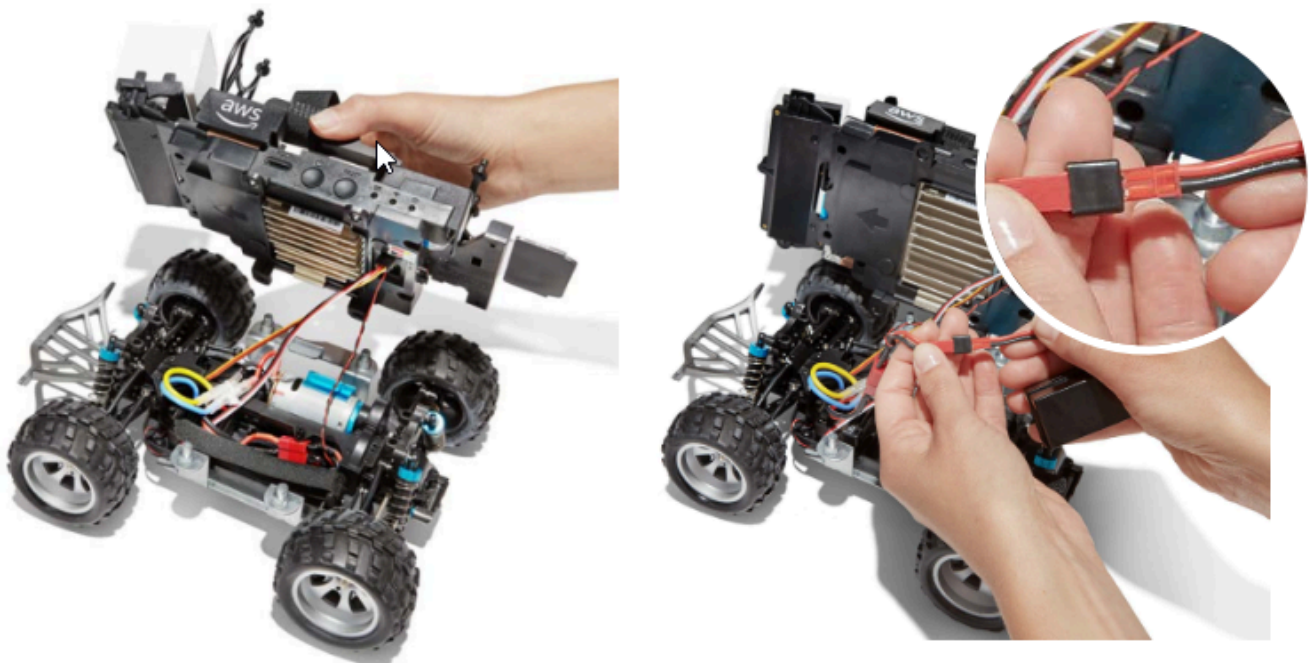
Siga los pasos que se indican a continuación para cargar la batería del módulo de DeepRacer cómputo de AWS:

1. Si lo desea, quite la batería del módulo informático del vehículo.
2. Conecte el cargador de alimentación del módulo informático a la batería del módulo de cálculo.
3. Enchufe el cable de alimentación del cargador de batería del módulo informático en una toma de corriente.

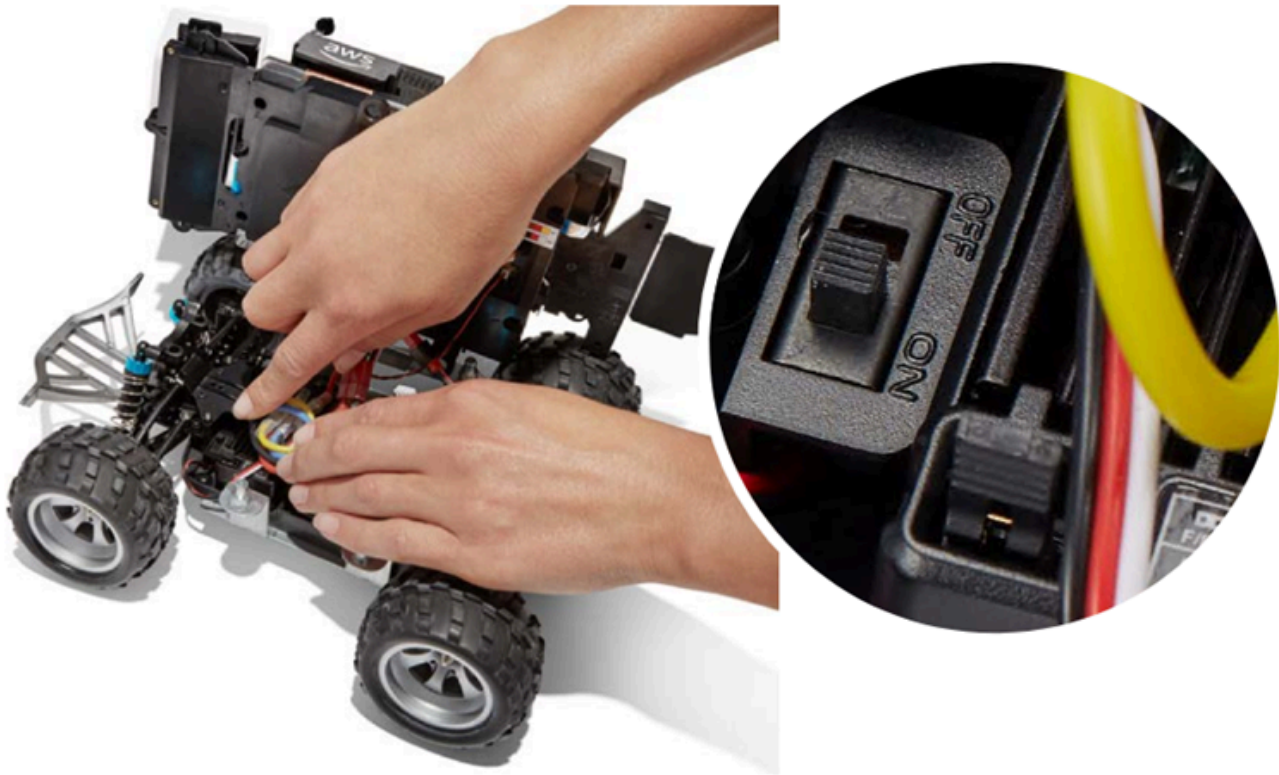
## Mi batería está cargada pero mi DeepRacer vehículo de AWS no se mueve

Siga estos pasos si la DeepRacer consola de AWS está configurada, la batería del ordenador está cargada y la red Wi-Fi está conectada, pero el vehículo sigue sin moverse:

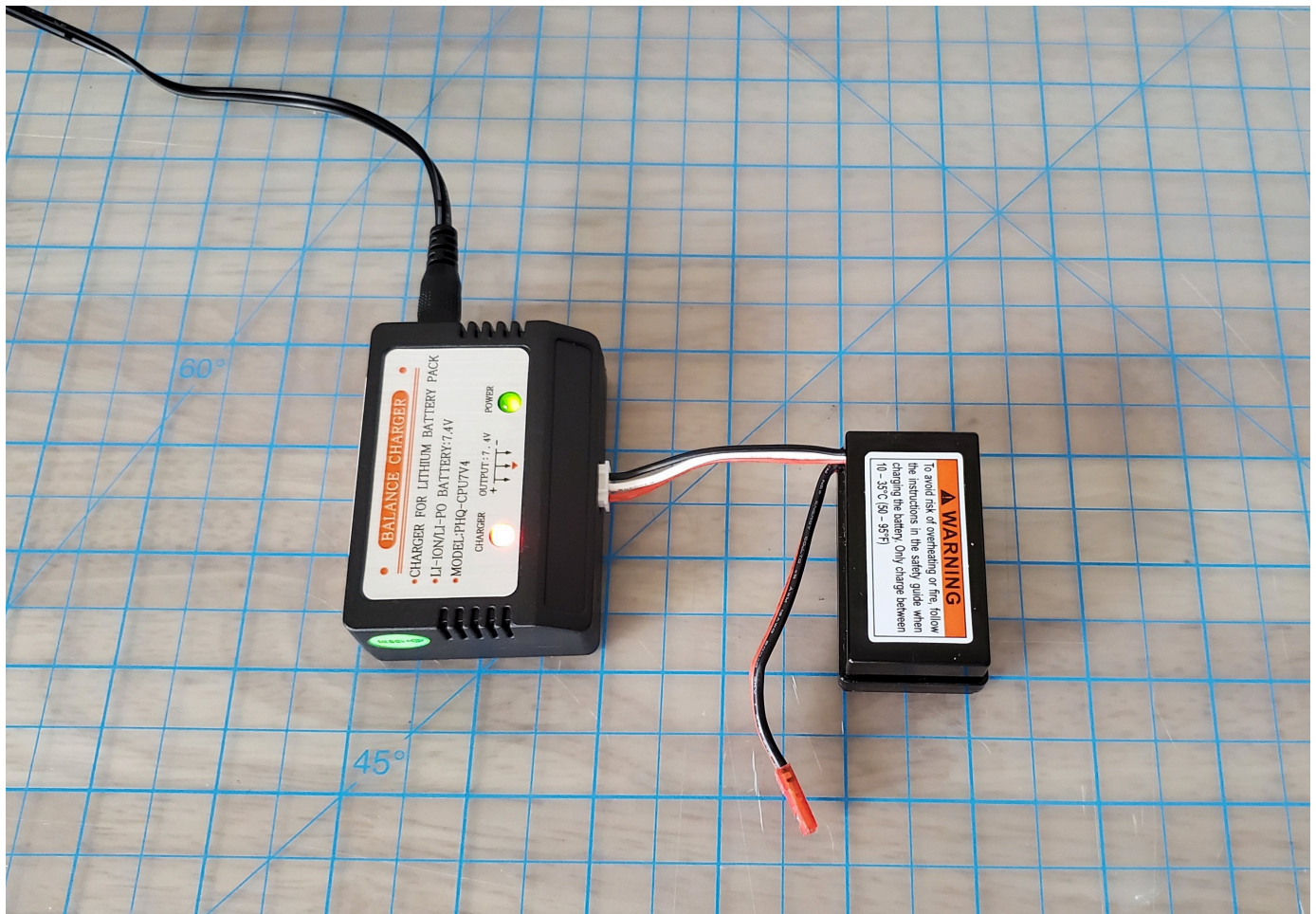
1. Levante el módulo del equipo, teniendo cuidado de no aflojar los cables que lo conectan al tren de transmisión. Asegúrese de que la batería del vehículo en la parte inferior está correctamente conectada, el conector rojo de 2 pines al conector negro y rojo del tren motriz.



2. Encienda el tren de transmisión del vehículo moviendo el interruptor a la posición «on». Preste atención al sonido indicador (dos pitidos cortos) que confirma que el vehículo tiene carga. Si el vehículo se enciende correctamente, vaya al paso 4.



3. Si no escucha dos pitidos al encender la batería del vehículo, asegúrese de que la batería está completamente cargada. Conecte el cable conector blanco de la batería del vehículo en su adaptador de carga, que se puede diferenciar del adaptador del módulo de cálculo por las luces indicadoras LED rojas y verdes. Conecte el adaptador a su cable de carga y enchúfelo a una toma de corriente. Cuando se encienden las luces roja y verde del adaptador de carga de la batería del vehículo, significa que la batería aún necesita carga.



Luz roja + luz verde = no cargada del todo

Cuando solo se ilumina la luz verde, significa que la batería está completamente cargada y lista para usar. Desconecte el conector blanco de la batería del vehículo del adaptador de carga y vuelva a conectar su conector rojo al vehículo. Si ha retirado la batería para cargarla (opcional), asegúrese de fijarla bien al tren de transmisión con la correa de Velcro. Encienda el tren de transmisión del vehículo colocando el interruptor en la posición «on». Si sigue sin escuchar dos pitidos, pruebe a [desbloquear la batería de su vehículo](#).

4. Conecte su vehículo a una [red Wi-Fi](#) y abra la DeepRacer consola de AWS en su navegador. Conduzca manualmente su vehículo con el joystick táctil para confirmar que se puede mover.

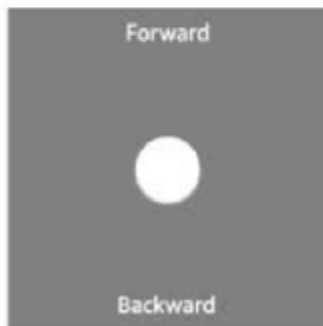
## Controls

- Autonomous driving  
 Manual driving

Maximum speed



Click or touch to drive



**RECORDATORIO:** Para aprovechar al máximo el rendimiento de la batería del vehículo, asegúrese de apagar el tren de transmisión del vehículo o desconectar la batería cuando no utilice AWS DeepRacer.

Si su vehículo sigue sin moverse, póngase en contacto con [AWSDeepRacer-Help @amazon .com](mailto:AWSDeepRacer-Help@amazon.com).

## Solucionar problemas de bloqueo de batería de DeepRacer vehículos de AWS

### Important

Esta batería se utiliza únicamente con el DeepRacer coche. Esta batería debe manipularse correctamente para evitar riesgo de incendio, explosión u otros problemas de seguridad. Siga todas las instrucciones y preste atención a todas las advertencias incluidas en la [Guía de seguridad de DeepRacer dispositivos de AWS](#).

Términos, garantías y avisos de los DeepRacer dispositivos de AWS

- [Condiciones de uso de los DeepRacer dispositivos de AWS](#)

- [Garantía limitada de un año para el dispositivo AWS DeepRacer](#)
- [Guía de seguridad de DeepRacer dispositivos de AWS](#)

## Temas

- [Cómo evitar el bloqueo de la batería de los DeepRacer vehículos con AWS](#)
- [Cómo desbloquear la batería de un DeepRacer vehículo de AWS tras un bloqueo](#)

# Cómo evitar el bloqueo de la batería de los DeepRacer vehículos con AWS

Descubra cómo evitar el bloqueo de la batería de los DeepRacer vehículos de AWS.

Para preservar el estado de la batería, la batería DeepRacer del vehículo de AWS pasa a un estado de bloqueo. Cuando esto sucede, la batería no alimentará su vehículo aunque todavía esté parcialmente cargada. Para evitar que la batería del coche entre en estado de bloqueo, haga lo siguiente:

- Cuando termine de usar AWS DeepRacer, apague el vehículo para conservar la carga de la batería.
- Cuando la consola del dispositivo le avise de que el nivel de energía de la batería de su vehículo es bajo, cárguela tan pronto como sea posible.
- Si piensa que no va a utilizar AWS DeepRacer durante un tiempo, desconecte la batería del vehículo y cárguela por completo. Le sugerimos que cargue la batería de su vehículo al menos una vez al año para protegerla y evitar el bloqueo.

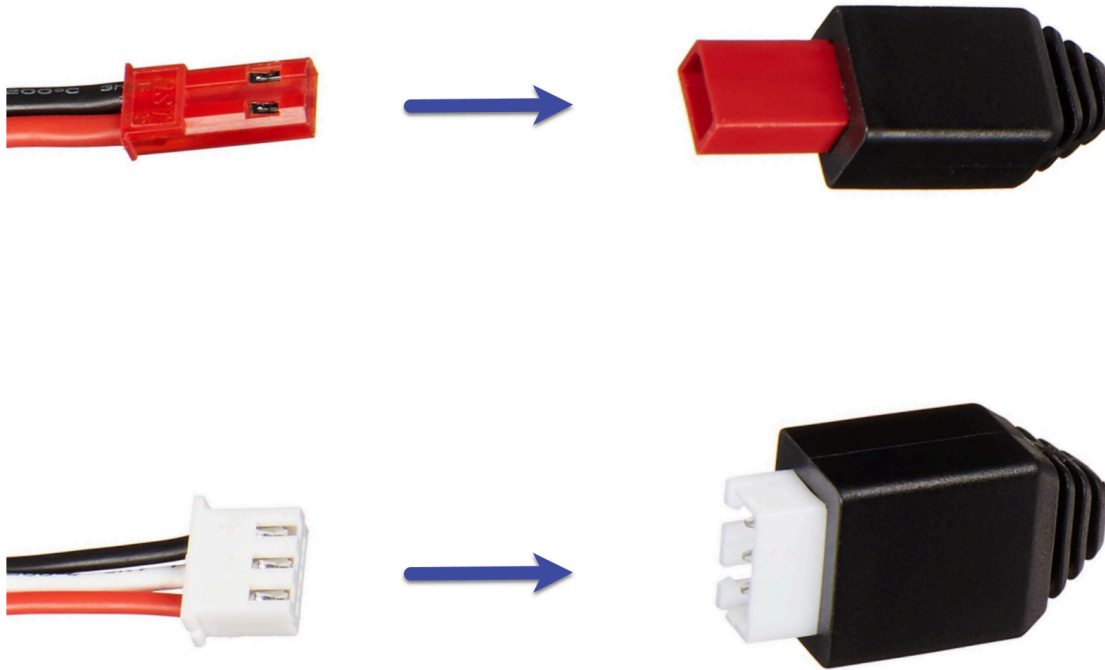
### Note

Todas las baterías de polímero de litio (LiPo) se descargan lentamente con el paso del tiempo, incluso cuando no están en uso.

## Cómo desbloquear la batería de un DeepRacer vehículo de AWS tras un bloqueo

Para desbloquear la DeepRacer batería de AWS tras el bloqueo, utilice el [cable de desbloqueo](#):

1. Inserte los conectores de la batería en los conectores del cable del mismo color, rojo con rojo y blanco con blanco.





2. Desconecte la batería del cable.



3. La batería de su DeepRacer vehículo de AWS está lista para usarse de inmediato. Vuelva a conectar su conector rojo de 2 pines al conector del tren motriz del vehículo y fije la batería al vehículo con la correa de velcro.
4. Encienda el tren de transmisión del vehículo colocando el interruptor en la posición «on». Preste atención al sonido indicador (dos pitidos cortos) que confirma que la batería se ha desbloqueado correctamente.

## Cómo enrollar un cable conector de batería Dell al instalar un sensor LiDAR

La instalación de la carcasa Evo sobre un sensor LiDAR conectado a un DeepRacer vehículo de AWS mediante el cable conector USB-C a USB-C en ángulo extralargo de Dell requiere una técnica específica de envoltura de cables.

Para ver un vídeo de este proceso, consulte [AWS DeepRacer: instalar el sensor LiDAR y colocar el cable conector de la batería de cómputo de Dell](#). YouTube El vídeo comienza con la instalación del sensor LiDAR en el vehículo de AWS DeepRacer . La técnica de enrollado del cable de batería Dell comienza a los 00:01:27 segundos.



#### **i** Note

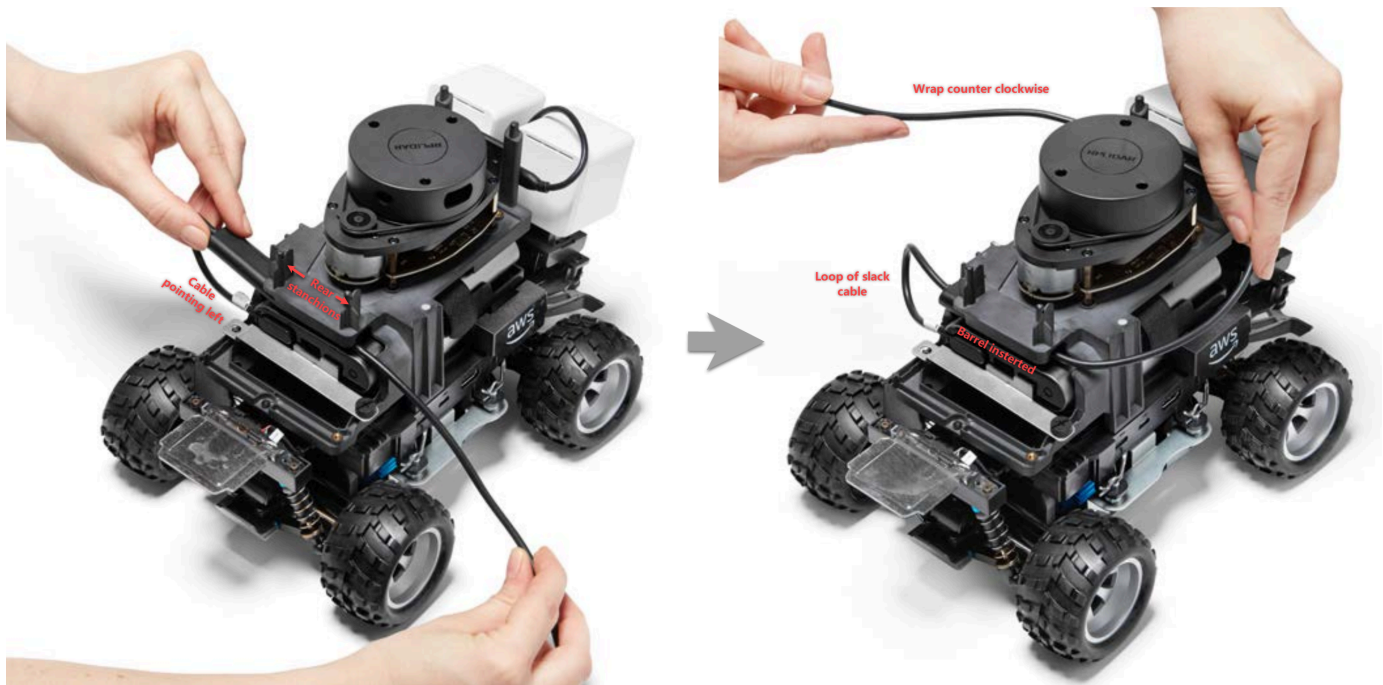
El cable conector de batería de cómputo Dell tiene un barril, un extremo USB-C estándar y un extremo USB-C en ángulo.

Cómo enrollar un cable de batería Dell alrededor de un sensor LiDAR y encajar la carcasa Evo

1. De cara a la parte trasera del DeepRacer vehículo de AWS, conecte el extremo angular del cable conector de la batería de cómputo al puerto USB-C de la batería de cómputo con el cable conector apuntando hacia la izquierda.



2. Gire apenas el vehículo hacia la izquierda, localice la abertura al espacio entre el soporte LiDAR y la batería de cómputo justo debajo de los montantes traseros y pase el cable. Deje de tirar del cable a través cuando el barril se haya insertado en este espacio. Debe quedar un bucle de cable flojo a la izquierda del puerto USB-C.



3. De cara a la parte trasera del DeepRacer vehículo de AWS, enrolle el cable en el sentido contrario a las agujas del reloj alrededor de la base del sensor LiDAR y utilice los clips para fijar el cable a sí mismo y garantizar un ajuste perfecto.
4. Gire apenas el vehículo hacia la derecha y enchufe el extremo USB-C estándar del cable en el puerto USB-C.



5. Coloque la carcasa Evo en su DeepRacer vehículo de AWS y fijela con alfileres para comprobar su ajuste. Cuando la carcasa encaja correctamente, el sensor LiDAR es totalmente visible a través del recorte de la carcasa y tiene acceso a los orificios de los pasadores en la parte superior de los montantes. Retire la carcasa y ajuste el cable según sea necesario.



Su sensor LiDAR está conectado. Ahora ya puede encender su vehículo, conducir y experimentar.

## Cómo mantener la conexión wifi del vehículo

La siguiente guía de solución de problemas le ofrece consejos para mantener la conexión del vehículo.

Cómo solucionar problemas de conexión wifi si el indicador LED de wifi de su vehículo parpadea en azul, luego cambia a rojo durante dos segundos y finalmente se apaga

Realice las siguientes comprobaciones para verificar tiene la configuración de conexión wifi válida.

- Compruebe que la unidad USB solo tiene una partición de disco con un solo archivo wifi-creds.txt en ella. Si se encuentran varios archivos wifi-creds.txt, todos ellos se procesarán en el orden en que se encuentran, lo que puede dar lugar a un comportamiento impredecible.
- Compruebe que el SSID y la contraseña de la red wifi se han especificado correctamente en el archivo wifi-creds.txt. A continuación se muestra un ejemplo de este archivo:

```
#####
#                               AWS DeepRacer                               #
# File name: wifi-creds.txt                                             #
#                                                                           #
# ...                                                                     #
#####

# Provide your SSID and password below
ssid: ' MyHomeWi-Fi'
password: myWiFiPassword
```

- Compruebe que los nombres de campo ssid y password en el archivo wifi-creds.txt están en minúscula.
- Compruebe que cada uno de los nombres de campo y valores esté separado por dos puntos (:). Por ejemplo. ssid : ' MyHomeWi-Fi'
- Compruebe que el valor del campo que contiene un espacio está delimitado por un par de comillas simples. En Mac, TextEdit o algún otro editor de texto, muestra comillas simples con la forma «...», pero no con «...». Si el valor del campo no contiene espacios, el valor puede estar sin comillas simples.

## ¿Qué significa que el indicador LED de wifi o de alimentación del vehículo parpadee en azul?

Si la unidad USB contiene el archivo wifi-creds.txt, el indicador LED de wifi parpadea en azul mientras el vehículo intenta conectar a la red wifi especificada en el archivo.

Si la unidad USB tiene el directorio models, el LED de alimentación parpadea en azul mientras el vehículo intenta cargar los archivos del modelo en el directorio.

Si la unidad USB tiene el archivo wifi-creds.txt y el directorio models, el vehículo procesará los dos de forma secuencial, empezando por un intento de conectarse a la wifi y, a continuación, cargar los modelos.

El LED de wifi también podría iluminarse en rojo durante dos segundos si el intento de conexión wifi produce un error.

## ¿Cómo puedo conectarme a la consola del dispositivo del vehículo mediante su nombre de host?

Cuando se conecte a la consola del dispositivo del vehículo con su nombre de host, asegúrese de escribir: `https://hostname.local` en el navegador, donde el *hostname* valor (del AMSS-**1234** formato) aparece impreso en la parte inferior del DeepRacer vehículo de AWS.)

## Cómo conectarse a la consola del dispositivo del vehículo mediante su dirección IP

Para conectar a la consola de dispositivos utilizando la dirección IP, tal y como se muestra en el archivo `device-status.txt` (que se encuentra en la unidad USB), asegúrese de que se cumplan las condiciones siguientes.

- Compruebe que su portátil o dispositivo móvil estén en la misma red que el DeepRacer vehículo de AWS.
- Compruebe si se ha conectado a alguna VPN, en tal caso, desconéctela en primer lugar.
- Pruebe en otra red wifi. Por ejemplo, active un punto de conexión personal en su teléfono.

## Cómo obtener la dirección Mac de su DeepRacer dispositivo de AWS

Siga las instrucciones que se indican a continuación para obtener la dirección Mac de su DeepRacer dispositivo de AWS:

1. Asegúrese de que su DeepRacer dispositivo AWS solo esté conectado a una red Wi-Fi.
2. Conecte su DeepRacer dispositivo AWS a un monitor. Necesitará un HDMI-to-HDMI cable HDMI-to-DVI o uno similar e insertará un extremo del cable en el puerto HDMI del chasis del vehículo y conectará el otro extremo a un puerto de pantalla compatible del monitor.
3. Conecte un teclado USB a su AWS DeepRacer mediante el puerto USB del módulo de cómputo del dispositivo, después de arrancar el módulo de cómputo.
4. Escriba `deepracer` en el campo de entrada Username (Nombre de usuario).

5. Escriba la contraseña de SSH del dispositivo en el campo de entrada Contraseña.

Si es la primera vez que inicia sesión en el dispositivo, escriba `deep racer` en el campo de entrada Contraseña. Restablezca la contraseña, según sea necesario, antes de continuar con el siguiente paso. Utilizará la nueva contraseña en futuros inicios de sesión. Por motivos de seguridad, utilice una frase de contraseña compleja o segura para la nueva contraseña.

6. Después de iniciar sesión, abra una ventana del terminal.

Puede utilizar el botón de búsqueda para la aplicación del terminal.

7. Escriba el siguiente comando del shell de Ubuntu en la ventana Terminal:

```
ifconfig | grep HWaddr
```

El resultado del comando debería ser similar al siguiente:

```
m1an0    Link encap:Ethernet    HWaddr    01:2a:34:b5:c6:de
```

Los números hexadecimales son la dirección MAC del dispositivo.

## Cómo recuperar la contraseña predeterminada de la consola de DeepRacer dispositivos AWS

La recuperación de la contraseña predeterminada de la consola del DeepRacer dispositivo AWS implica recuperar o restablecer la contraseña predeterminada. La contraseña predeterminada aparece impresa en la parte inferior del dispositivo, como se muestra en la imagen a continuación.



Siga las instrucciones del siguiente procedimiento para recuperar la contraseña del servidor web de su DeepRacer dispositivo AWS mediante una ventana de terminal de Ubuntu.

1. Conecte su DeepRacer dispositivo AWS a un monitor. Necesitará un HDMI-to-HDMI cable HDMI-to-DVI o uno similar e insertará un extremo del cable en el puerto HDMI del chasis del vehículo y conectará el otro extremo a un puerto de pantalla compatible del monitor.
2. Conecte un teclado USB a su AWS DeepRacer mediante el puerto USB del módulo de cómputo del dispositivo, después de arrancar el módulo de cómputo.
3. En Nombre de usuario, escriba `deep racer`.
4. En Contraseña, escriba la contraseña SSH del dispositivo.

Si es la primera vez que inicia sesión en el dispositivo, escriba `deep racer` en Contraseña. Restablezca la contraseña, según sea necesario, antes de continuar con el siguiente paso. Utilizará la nueva contraseña en futuros inicios de sesión. Por motivos de seguridad, utilice una frase de contraseña compleja o segura para la nueva contraseña.

5. Después de iniciar sesión, abra una ventana del terminal.

Puede utilizar el botón de búsqueda para buscar la aplicación en la ventana del terminal.

6. Para obtener la contraseña de la consola del dispositivo predeterminada, escriba el siguiente comando en la ventana del terminal:

```
$cat /sys/class/dmi/id/chassis_asset_tag
```

El comando genera la contraseña predeterminada como resultado.

7. Para restablecer la contraseña de la consola del dispositivo en el valor predeterminado, ejecute el siguiente script de Python en la ventana del terminal:

```
sudo python /opt/aws/deepracer/nginx/reset_default_password.py
```

## Cómo actualizar manualmente su DeepRacer dispositivo de AWS

Los cambios recientes en el DeepRacer servicio de AWS han hecho que algunos dispositivos antiguos, como los distribuidos en AWS re:Invent 2018, no puedan actualizarse automáticamente. Siga los pasos que se indican a continuación para actualizar manualmente dicho dispositivo.

Para actualizar manualmente un DeepRacer dispositivo de AWS

1. Descárguelo en su ordenador y descomprima este [script de actualización manual para DeepRacer dispositivos de AWS](#).

El nombre predeterminado del archivo sin comprimir para este script es `deepracer-device-manual-update.sh`. En este tema, supondremos que utiliza este nombre de archivo de script predeterminado.

2. Copie el archivo de script descargado y descomprimido (`deepracer-device-manual-update.sh`) desde su equipo a una unidad USB.
3. Conecte el dispositivo a un monitor mediante un cable HDMI-HDMI, a un teclado USB y a un ratón USB.
4. Encienda el dispositivo e inicie sesión en el sistema operativo después de arrancar el dispositivo.

Tendrá que definir la nueva contraseña del sistema operativo, si es la primera vez que inicia sesión en el dispositivo.

5. Conecte la unidad USB al dispositivo y copie el archivo de script en una carpeta (por ejemplo, `~/Desktop`) en el dispositivo.

6. En un terminal del dispositivo, escriba el siguiente comando para ir a la carpeta del archivo de script y añada permiso de ejecución al archivo de script:

```
cd ~/Desktop
chmod +x deepracer-device-manual-update.sh
```

7. Escriba el siguiente comando de shell para ejecutar el script:

```
sudo -H ./deepracer-device-manual-update.sh
```

8. Cuando haya terminado de actualizar el dispositivo, abra un navegador web en su equipo o en un dispositivo móvil y vaya a la dirección IP del dispositivo, por ejemplo, 192.168.1.11 en una red doméstica o 10.56.101.13 en una red de oficina.

Asegúrese de que el dispositivo esté conectado a su red wifi y utilice un navegador en la misma red sin túnel a través de una VPN.

9. En la consola del dispositivo, escriba la contraseña para que la consola del dispositivo inicie sesión. Espere a que aparezca la pantalla de actualización. Cuando se le pida que realice más actualizaciones, siga las instrucciones indicadas.

## Cómo diagnosticar y resolver problemas DeepRacer operativos comunes de AWS

A medida que explore el aprendizaje por refuerzo con su DeepRacer vehículo de AWS, es posible que el dispositivo deje de funcionar. Los siguientes temas de solución de problemas le ayudarán a diagnosticar los problemas y solucionarlos.

### Temas

- [¿Por qué el reproductor de vídeo de la consola del dispositivo no muestra la transmisión de vídeo desde la cámara de mi vehículo?](#)
- [¿Por qué no se mueve mi DeepRacer vehículo de AWS?](#)
- [¿Por qué no veo la última actualización del dispositivo? ¿Cómo obtengo la última actualización?](#)
- [¿Por qué mi DeepRacer vehículo de AWS no está conectado a mi red Wi-Fi?](#)
- [¿Por qué tarda tanto en cargarse la página de la consola de DeepRacer dispositivos de AWS?](#)
- [¿Por qué un modelo no funciona bien cuando se implementa en un DeepRacer vehículo de AWS?](#)

## ¿Por qué el reproductor de vídeo de la consola del dispositivo no muestra la transmisión de vídeo desde la cámara de mi vehículo?

Tras iniciar sesión en la consola del DeepRacer dispositivo de AWS, no verá ningún vídeo en directo transmitido desde la cámara montada en el DeepRacer vehículo de AWS en el reproductor de vídeo de Device Controls. A continuación se muestra la posible causa de este problema:

- Es posible que la cámara tenga una conexión suelta al puerto USB. Desenchufe el módulo de la cámara del vehículo, vuelva a conectarlo al puerto USB, apague el dispositivo y, a continuación, encienda el dispositivo para reiniciarlo.
- La cámara podría estar defectuosa. Utilice una cámara que funcione de otro DeepRacer vehículo de AWS, si está disponible, para comprobar si esta es la causa.

## ¿Por qué no se mueve mi DeepRacer vehículo de AWS?

Has encendido tu DeepRacer vehículo de AWS, pero no puedes moverlo. A continuación se muestra la posible causa de este problema:

- El banco de alimentación del vehículo no está encendido o no está conectado al vehículo. Asegúrese de conectar el cable USB-C-to-USB C suministrado entre el puerto USB-C de la batería externa y el puerto USB-C del chasis del vehículo. Verifique que los indicadores LED se encienden, lo que indica los niveles de carga del banco de alimentación. De lo contrario, pulse el botón de encendido del banco de alimentación y, a continuación, pulse el botón de encendido del chasis del vehículo para arrancar el dispositivo. El dispositivo se arranca cuando se encienden las luces traseras.
- Si el banco de alimentación está encendido y el vehículo arrancado, pero el vehículo no se mueve en el modo de conducción manual ni en el autónomo, compruebe si la batería del vehículo que se encuentra debajo del chasis del vehículo está cargada y encendida. De lo contrario, recargue la batería del vehículo y luego enciéndala después de que la batería esté completamente cargada.
- Los conectores del cable de la batería del vehículo no están totalmente conectados al conector del cable de alimentación del módulo de conducción del dispositivo. Asegúrese de que los conectores de cable estén bien conectados.
- Los cables de la batería están defectuosos. Pruebe esta batería en otro vehículo que funcione, si es posible, para comprobar si esta es la causa.
- El interruptor de alimentación de la batería del vehículo no está encendido. Encienda el interruptor de alimentación y asegúrese de escuchar dos pitidos seguidos de un pitido largo.

## ¿Por qué no veo la última actualización del dispositivo? ¿Cómo obtengo la última actualización?

¿Por qué el software de mi DeepRacer vehículo de AWS está desactualizado?

- Últimamente no se realiza ninguna actualización automática en el dispositivo. Es posible que tenga que realizar una [actualización manual](#).
- El vehículo no está conectado a Internet. Asegúrese de que el vehículo está conectado a una red wifi o Ethernet con acceso a Internet.

## ¿Por qué mi DeepRacer vehículo de AWS no está conectado a mi red Wi-Fi?

Cuando compruebo el estado de la red en el sistema operativo del vehículo, no veo que el DeepRacer vehículo de AWS esté conectado a ninguna red Wi-Fi. Esto podría ocurrir debido a los siguientes problemas:

- No se ha configurado ninguna conexión Wi-Fi para el DeepRacer vehículo de AWS. Siga estas [instrucciones de configuración](#) para configurar la red wifi del vehículo.
- El vehículo está fuera del rango de señal de la red activa. Asegúrese de utilizar el vehículo dentro del rango de red wifi elegido.
- La red wifi preconfigurada del vehículo no coincide con la red wifi disponible. Siga las [instrucciones de configuración](#) para configurar la red wifi que no requiere un sistema activo [CAPTCHA](#).

## ¿Por qué tarda tanto en cargarse la página de la consola de DeepRacer dispositivos de AWS?

Cuando intenté abrir la consola del dispositivo de mi DeepRacer vehículo de AWS, parece que la página de la consola del dispositivo tarda mucho en cargarse.

- El vehículo está apagado o sin conexión. Asegúrese de que el vehículo esté encendido cuando las luces traseras estén encendidas.
- La dirección IP del vehículo ha cambiado; probablemente la haya cambiado el servidor DHCP de su red. Para averiguar la nueva dirección IP del vehículo, siga estas [instrucciones de configuración](#) para iniciar sesión en la consola del dispositivo con la conexión de cable USB-US entre su

equipo y el vehículo. Vea la nueva dirección IP en Settings (Configuración). También puede examinar la lista de dispositivos conectados a la red para detectar la nueva dirección IP. Si no es el administrador de red, pídale al administrador que lo investigue por usted.

## ¿Por qué un modelo no funciona bien cuando se implementa en un DeepRacer vehículo de AWS?

Tras entrenar a un modelo y desplegar sus artefactos en su DeepRacer vehículo de AWS, a veces el vehículo no funciona como se esperaba. ¿Qué pasa?

En general, optimizar un modelo entrenado para transferirlo a un DeepRacer vehículo físico de AWS es un proceso de aprendizaje difícil. A menudo, requiere iteraciones de prueba y error. Para obtener directrices generales sobre prácticas recomendadas, consulte [Optimice los DeepRacer modelos de AWS de entrenamiento para entornos reales](#).

Los siguientes son algunos de los posibles factores comunes que afectan al rendimiento del modelo de su DeepRacer vehículo de AWS:

- El entrenamiento del modelo no ha sido uniforme. Clone el modelo para continuar el entrenamiento o repita el entrenamiento durante un periodo de tiempo más largo. Asegúrese de que el agente termina las vueltas continuamente en la simulación (es decir, el proceso debe realizarse íntegramente hasta el final del entrenamiento).
- Su modelo estaba sobreentrenado (es decir, sobreajustado). Se adapta muy bien a los datos de entrenamiento, pero no generaliza en situaciones desconocidas. Vuelva a entrenar el modelo con una [función de compensación](#) más flexible o con mayor capacidad de adaptación o aumente el nivel de detalle del [espacio de acción](#). También debe evaluar un modelo entrenado en diferentes pistas para ver si el modelo generaliza correctamente.
- Es posible que su DeepRacer vehículo de AWS no se haya calibrado correctamente. Para comprobarlo, cambie a conducción manual y compruebe si el vehículo circula como se esperaba. Si no lo hace, [calibre el vehículo](#).
- Está dirigiendo el vehículo de forma autónoma en una pista que no cumple con los requisitos. Para conocer los requisitos de la pista, consulte [Cree su pista física para AWS DeepRacer](#)
- Hay demasiados objetos cerca de la pista física, lo que hace que la pista sea muy diferente del entorno simulado. Limpie los alrededores de la pista para que se parezca lo máximo posible a la pista simulada.

- El reflejo de la superficie de la pista o de un objeto cercano puede crear un resplandor que confunda a la cámara. Ajuste la iluminación y evite construir la pista con suelos de hormigón que tengan una superficie lisa ni con otros materiales brillantes.

# Historial de documentos de la Guía para DeepRacer desarrolladores de AWS

En la siguiente tabla se describen los cambios importantes en la documentación desde la última versión de AWS DeepRacer.

| Cambio  | Descripción   | Fecha                  |
|---|---|------------------------|
| <a href="#">Actualizaciones de la AWS DeepRacer League 2023</a>   | Se actualizaron varios temas que hacen referencia a la AWS DeepRacer League. Para obtener más información sobre la temporada 2023 de DeepRacer la AWS League, consulte los <a href="#">términos y condiciones</a> .   | 1 de marzo de 2023     |
| <a href="#">Se ha eliminado temporalmente el tema Capacitar y evaluar DeepRacer modelos de AWS mediante cuadernos de SageMaker IA</a> | El tema Entrenamiento y evaluación de DeepRacer modelos de AWS mediante cuadernos de SageMaker IA se eliminó de <a href="#">Entrenamiento y evaluación de modelos</a> . Actualmente, se están actualizando los procedimientos para usar un cuaderno de AWS SageMaker IA con AWS DeepRacer . | 1 de noviembre de 2022 |
| <a href="#">Actualizaciones de las políticas de IAM administradas para la característica multiusuario</a>                             | Nuevas políticas administradas AWSDeepRacerAccountAdminAccess yAWSDeepRacerDefaultMultiUserAccess , agregadas para que pueda patrocinar a   | 26 de octubre de 2021  |

varios participantes en una DeepRacer cuenta de AWS mediante el modo multiusuario, consulte [the section called “AWSDeepRacerAccountAdminAccess”](#).

### [Actualizaciones para la característica multiusuario](#)

AWS DeepRacer ahora admite la función multiusuario que permite que una AWS cuenta patrocine a varios participantes para que compitan y entrenen. Para obtener más información, consulte [Modo de usuario único](#). 26 de octubre de 2021

### [Actualizaciones para carreras con varios vehículos y evasión de obstáculos](#)

AWS DeepRacer ahora admite nuevos tipos de sensores, cámaras estéreo y LIDAR, que permiten competir con varios vehículos y evitar obstáculos. Para obtener más información, consulte [the section called “Comprensión de los tipos de carreras y habilitación de sensores”](#). 2 de diciembre de 2019

### [Actualizaciones para carreras comunitarias](#)

AWS DeepRacer ahora permite a DeepRacer los usuarios de AWS organizar sus propios eventos de carreras, conocidos como carreras comunitarias, con tablas de clasificación privadas abiertas solo a los usuarios invitados. Para obtener más información, consulte [Cómo unirse a una carrera](#).

2 de diciembre de 2019

### [Actualizaciones de disponibilidad general](#)

AWS DeepRacer ahora incluye métodos más sólidos para entrenar y evaluar modelos de aprendizaje profundo. Se actualiza y se explica la interfaz de usuario. Hay más opciones y datos precisos para crear sus propias pistas físicas. Ahora dispone de información sobre solución de problemas.

29 de abril de 2019

### [Versión inicial de la Guía DeepRacer para desarrolladores de AWS](#)

Publicación inicial de la documentación para ayudar al DeepRacer usuario de AWS a aprender, reforzar el aprendizaje y explorar sus aplicaciones para las carreras autónomas, mediante la DeepRacer consola de AWS, el DeepRacer simulador de AWS y un vehículo modelo DeepRacer a escala de AWS.

28 de noviembre de 2018

# AWS Glosario

Para obtener la AWS terminología más reciente, consulte el [AWS glosario](#) de la Glosario de AWS Referencia.

Las traducciones son generadas a través de traducción automática. En caso de conflicto entre la traducción y la versión original de inglés, prevalecerá la versión en inglés.