

BY

Lukas Momberg	11141259	Al
Jona Siebel	11141394	Al
Dennis Goßler	11140150	Al
Thomas Donst	11138843	Al
Patrick Schuster	11126452	Al

Wie funktioniert euer Partikelfilter?

Cut-Off-Werte

- "OutOfBounds" Außerhalb der Map
- Kollision in eine Wand
- Unrealistische Werte "zu weit weg"

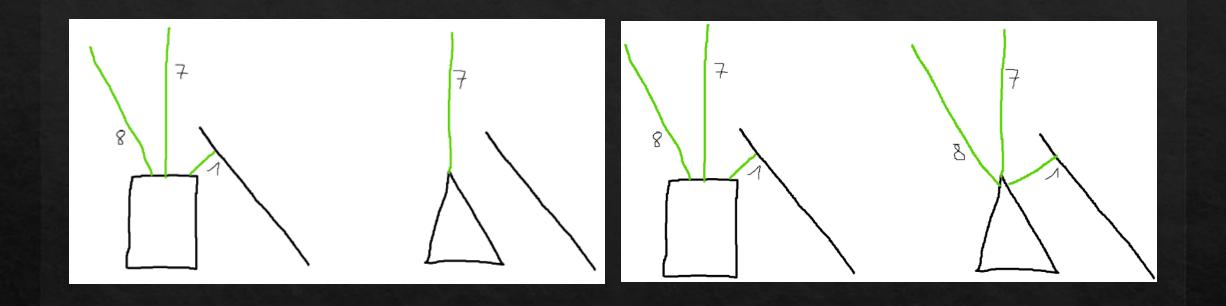
Warum genau diese Werte?

- Es waren die offensichtlichsten & essentielsten.
- Andere werte mögen möglich gewesen sein aber waren eher luxus als wirklich ein Must Have

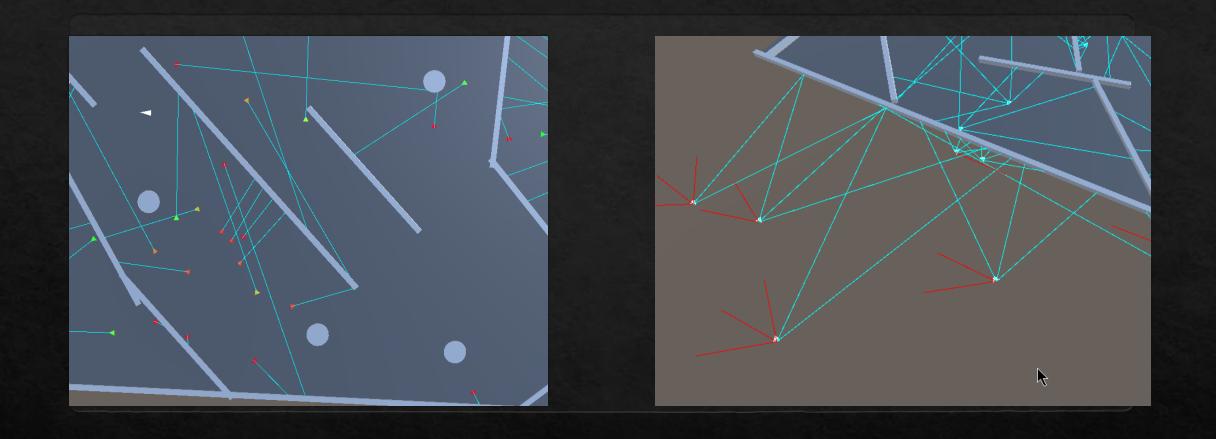
Was hat gut funktioniert, was nicht und (zumindest spekulativ) warum?

• Cutoff Filter (Löscht manche guten Werte zu stark oder schwach raus)[verwechslung]

```
1 Verweis
private float RateFromData(float[] target, float[] data, int dataSize)
    float rating = 0;
    for (int v = 0; v < dataSize; v++)
        float value = data[v];
       bool impossibleValue = value == float.PositiveInfinity;
        if (impossibleValue)
           rating = 0; // impossible values are valed as 0
           break;
        else
           float distanceToWall = data[v] - target[v];
            float distanceToWallAbsolute = Mathf.Abs(distanceToWall);
            if (distanceToWallAbsolute > CutOfRange)
                rating = 0;
            else
                rating += distanceToWallAbsolute;
    rating /= (float)dataSize;
    return rating;
```



Messunterschied - Problematik



Messunterschied - Lösung

Reseed / ReShuffle

Wann Reseedet ihr?

• Wenn die Distanz einen unterschied höher als 5 hat oder Out of Bounds ist

Auf welche Art(en) Reseedet ihr?

• Wir sammeln die schlechten und positionieren sie bei die guten Partikel in einem Radius von Maximal 0.5

Warum genau diese Art(en)?

• Einfach zu verstehen und die Umsetzung lag auf der Hand

```
private void GhostReposition()
    List<int> spawnCandiates = new List<int>();
    List<int> reposCandiates - new List<int>();
    SensorDataSet sensorDataSet = _sensorDataHistory.GetCurrent();
    TotalScore = 0;
    for (int i = 0; i < sensorDataSet.SensorDataVieldOfViewListSize; i++)
        SensorDataVieldOfView sensorDataVieldOfView = sensorDataSet.SensorDataVi
        float rating - sensorDataVieldOfView.Rating;
       bool reposition - rating -- 0;
       bool goodScore = rating >= 1f;
        TotalScore += rating;
        if (reposition)
            reposCandiates.Add(i);
        if (goodScore)
            spawnCandiates.Add(i);
```

```
if (spawnRange > 0)
{
   foreach (int index in reposCandiates)
   {
     int spawnIndex = Random.Range(0, spawnRange - 1);
     int spawnID = spawnCandiates[spawnIndex];
     GhostController ghostNonHit = cs.ghosts[index];
     GhostController spawnCadidatPos = cs.ghosts[spawnID];
     SpawnAroundGhost(ghostNonHit, spawnCadidatPos, RepositionRadius);
   }
}
spawnCandiates.Clear();
reposCandiates.Clear();
```

Video

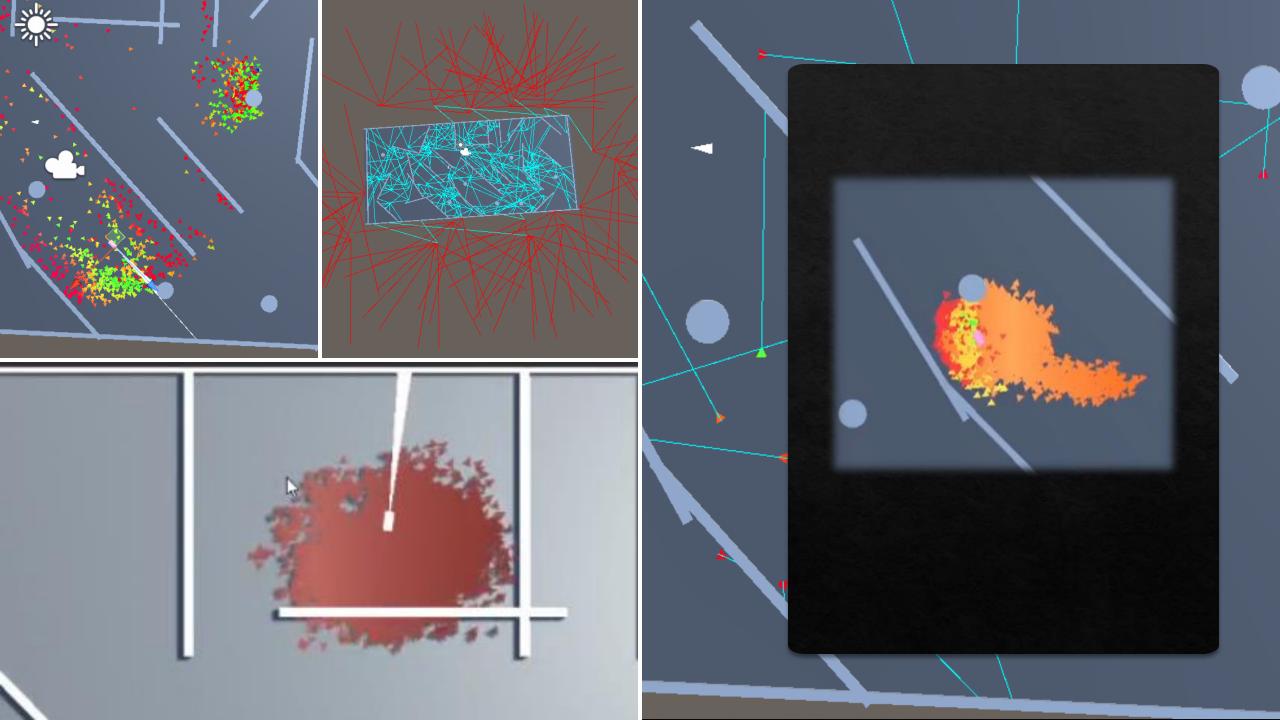
Abbruchbedingung

Was ist eure Abbruchbedingung?

 Wenn der Durchschnitt aller Partikel einen Score von 80% erreicht

```
Debug.Log("Score : " + TotalScore);

if (TotalScore >= 0.80f)
{
    Debug.Log("Finsihed");
    Debug.Break();
}
```



Ende