Übersicht der Abgabe: Projektaufgabe 7

Gruppenmitglieder:

* Eric Hirsch, Matrikelnummer 61277
* Jonas Morsch, Matrikelnummer 63276
* Phillip Kirsch, Matrikelnummer 52605

# Auflistung und Beschreibung der relevanten Dateien

**Selbsterstellte Dateien:**

* **Aufgabe1\_explanation\_bridge.ipynb:** Notebook, welches die Implementierung des Bridge Sampling zeigt und erklärt
* **Aufgabe1\_explanation\_gaussian.ipynb**: Notebook, welches die Implementierung des Gauß Sampling zeigt und erklärt
* **Aufgabe2\_Bridge\_Benchmark.ipynb**: Notebook, welches einen Benchmark mit dem Bridge Sampling durchführt
* **Aufgabe2\_Gaus\_Benchmark.ipynb:** Notebook, welches einen Benchmark mit dem Gauß Sampling durchführt (beide Benchmarks werden verglichen)
* **Aufgabe3\_4.ipynb:** Führt die Benchmarks und Vergleiche im Rahmen der Aufgabe 3 und 4 durch
* **sampling\_algorithms.py:** Implementiert alle verwendeten Sampling-Algorithmen
* **sampling\_classes.py:** Beinhaltet alle Klassen, die die Sampling-Algorithmen implementieren

**Modifizierte Dateien:**

* **IP-X-0-Automated\_PlanerTest2.ipynb:** Modifizierte Version von „IP-X-0-Automated\_PlanerTest.ipynb“. Hier wird ein Base-RPM mit Gauß-Sampling eingefügt
* **IPTestSuite.py:** Hier wurde teilweise Benchmarks verändert und neue hinzugefügt
* **IPVISBasicPRM.py:** Für die farbliche Hervorhebung wurde eine zusätzliche “basicGaussPRMVisualize”-Methode hinzugefügt

**Benötigte Dateien aus der Roboter Programmierung Vorlesung:**

* **IPVISBasicPRM.py**
* **IPTestSuite.py**
* **IPPRMBase.py**
* **IPPlanerBase.py**
* **IPPerfMonitor.py**
* **IPEnvironment.py**
* **IPBenchmark.py**
* **IPBasicPRM.py**