

kukadu::CostComputer

```
graph BT; A[kukadu::DmpRewardComputer] --> B[kukadu::TrajectoryBasedReward]; C[kukadu::SampleRewardComputer] --> B; B --> D[kukadu::CostComputer]
```

kukadu::TrajectoryBasedReward

kukadu::DmpRewardComputer

kukadu::SampleRewardComputer