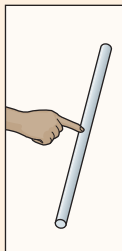
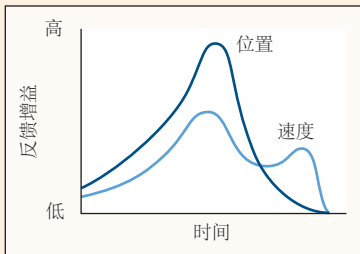


任务



成本 =
不准确
+ 努力

最优反馈控制律



状态估计器



位置
速度

运动命令

传出副本

噪声

噪声

感觉反馈



任务相关
可变性

任务不相关
可变性