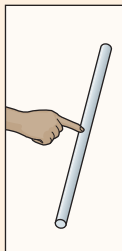
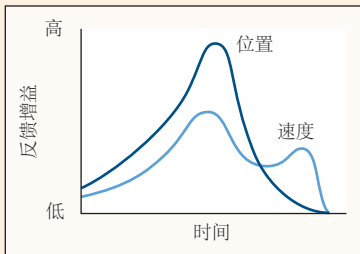


任务



Cost =
inaccuracy
+ effort

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