工作文档

在这个文件夹中，是yumi机械臂的仿真环境，yumi的环境是使用pybullet搭建的，文件夹中原来只有yumi-inspire但我给里面加入了yumi-schunk。里面的文件需要在sign-language环境下运行。其中常用的运行文件有：

1. try.py 会看到一些随机的action的运动结果。
2. example/human\_control.py 运行之后是一个和人的交互界面，里面的控制参数可人为调节
3. example/h5\_control\_inspire.py 运行之后，可以看到由h5py控制的yumi-inspire模拟结果，其中引用到的h5py文件一般在data这个文件夹中。
4. example/h5\_control\_schunk.py 运行之后，可以看到由h5py控制的yumi-schunk模拟结果，其中引用到的h5py文件一般在data这个文件夹中。
5. visualization\_human文件夹中，是对输入动作的可视化，一般用来和机械臂展示的动作做对比。
6. mujoco\_try.py mujoco\_viewer.py是我后来使用mujoco搭建的仿真环境，可以使用这个来查看机械臂的碰撞。但作用不大。