



$a$ : 関節の角速度,  $\mu$ : 関節角の内部状態,  $y_v(a)$ : アームの画像,  $\rho$ : エンドエフェクタからの目標画像  
 $g_1(\mu)$ : アームの予測画像,  $g_2(\mu)$ : 目標の予測画像,  $D_1$ : アームの生成デコーダ,  $D_2$ : 目標の生成デコーダ