

- 1) 강화학습 알고리즘을 px4 와 연동 필요 (질문 및 요청을 받았습니다)
 - reset 이 잘 안됨
 - motor control 직접하는게 막혀 있음
 - failure safe mode 발동됨 (찾아서 끌 수 있나?)
- 2) 드론이 추락하거나, 에피소드가 종료되었을 때 리셋 하는 시간 줄이기
(moveToPosition 이 아닌 빠르게 위치 설정 가능?)
 - 가늠함 (px4 에서 하려면 좀더 찾아봐야함)
- 3) 입력 데이터 중 velocity 를 kinematics 값이 아닌 GPS 값으로 사용?
 - GPS 의 velocity 를 사용하도록
- 4) state 를 단일 관측 값이 아닌 일정 길이로 stacking 하여 사용
- 5) 4)번을 지도학습으로 왜곡 표준편차 값을 예측
- 6) 5)번을 드론 제어와 동시에 학습 하도록 모델 설계 및 개발