

# 進捗報告

渋谷享史

2024年2月15日

## 1 進捗

### 1.1 今回の進捗

- マウスのエンコーダから PI 制御で左手法をするプログラムを実装した.
- 左手法プログラムをの行動を, 関数化した
- gym のインターフェースについて調べ, MuJoCo の強化学習環境を作成した.

先週作成した, エンコーダの微小変化量から速度を推定してマウスの

### 1.2 今後の予定

- 学習のさせ方 (報酬設計, どのアルゴリズムを使うか) を決める
- プロポーザルを完成させるために, 論文の間を考える
-