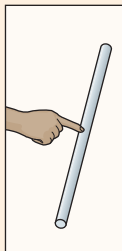
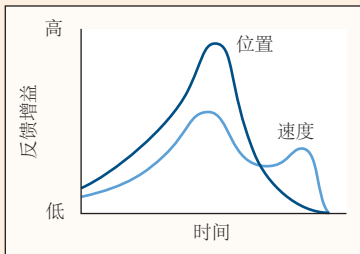


任务



成本 =  
不准确  
+ 努力

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