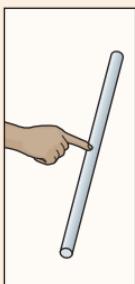
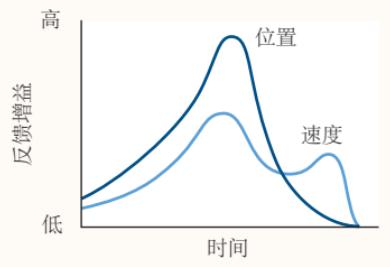


## 任务



成本 =  
不准确  
+ 努力

## 最优反馈控制律



## 状态估计器



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