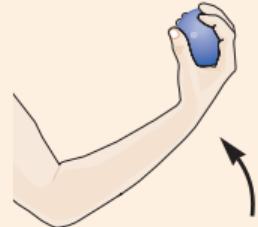


期望的
行为

反向模型

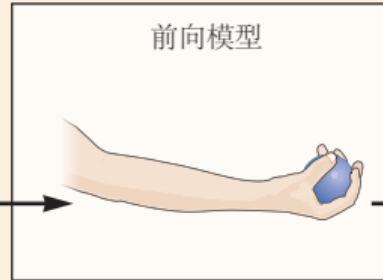
前向模型

预测的
行为



运动
命令

传出副本



实际行为

