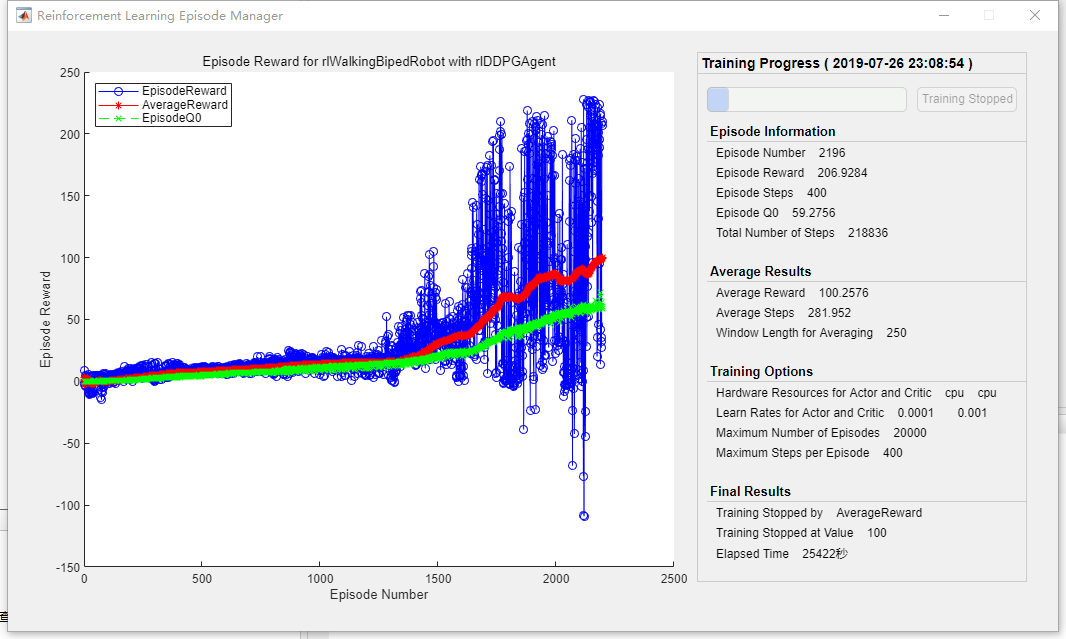
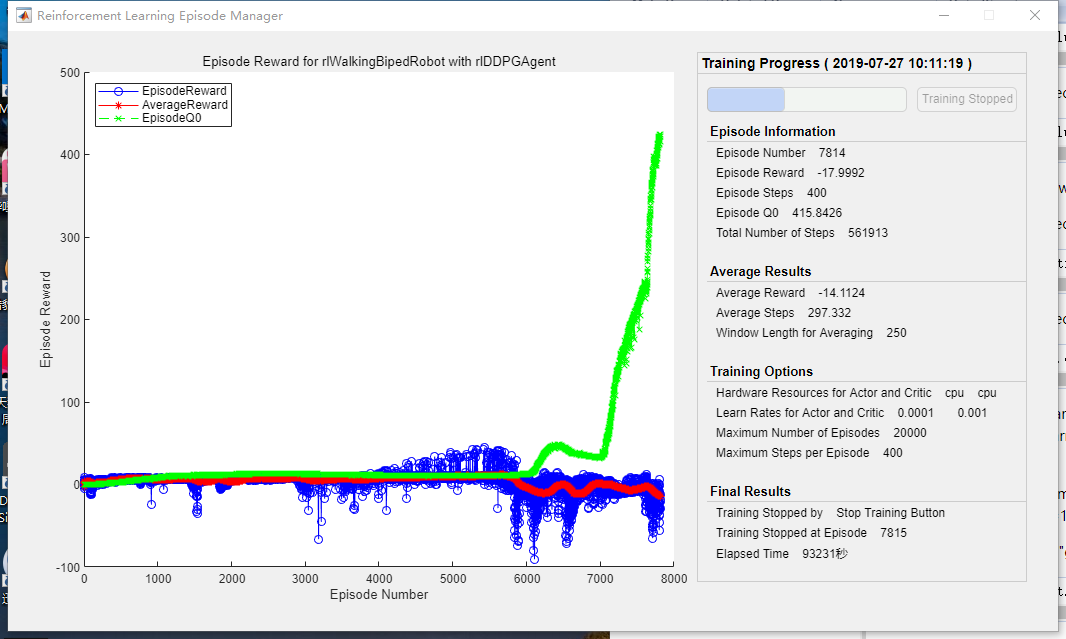
20190727

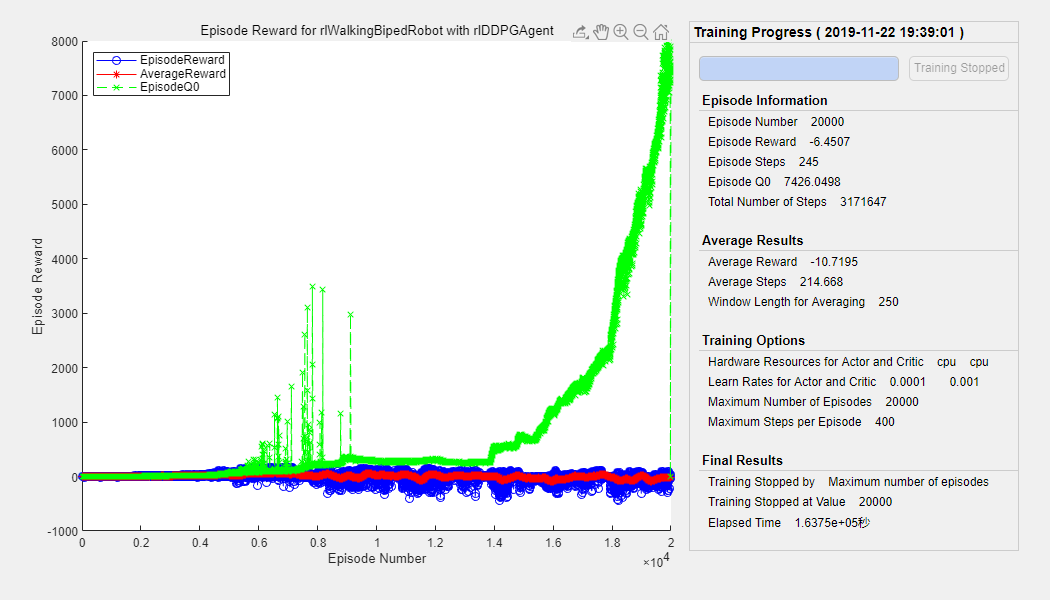
1、使用matlab例程，默认参数训练约七小时。

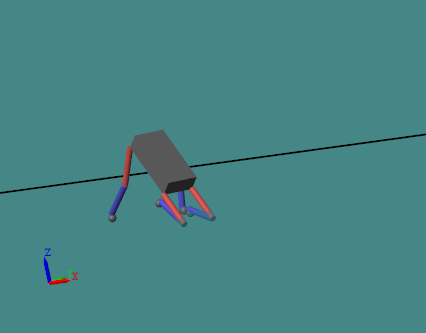


2、保持默认参数，但是去掉各关节角度与速度反馈训练



20191125

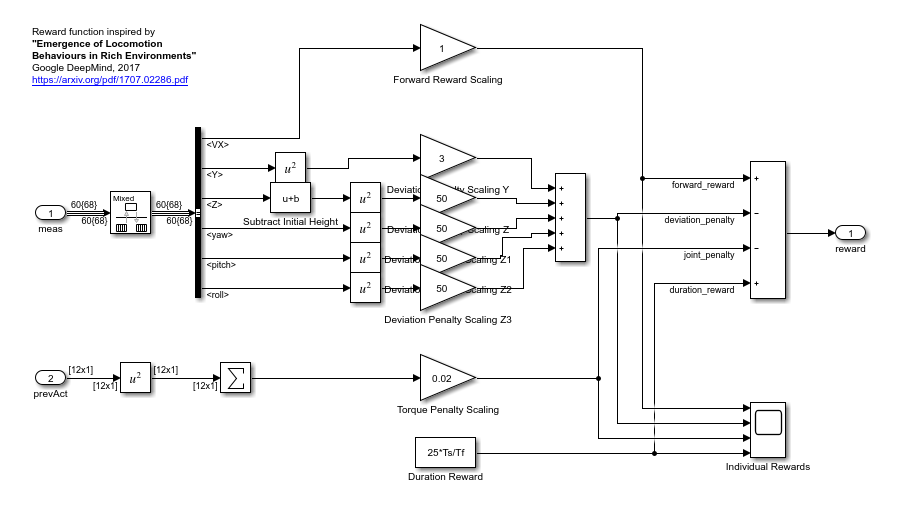


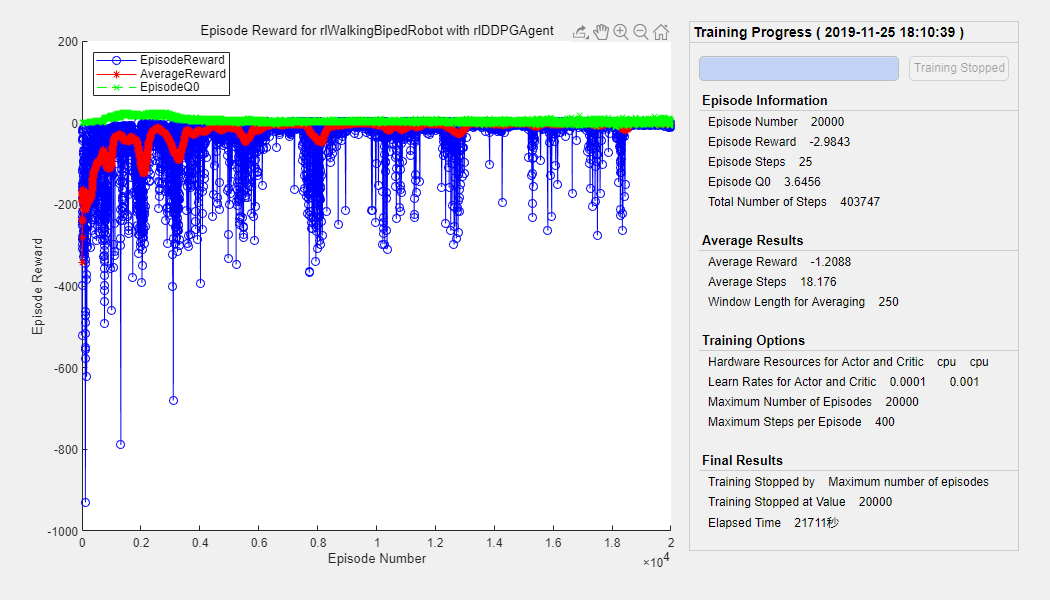


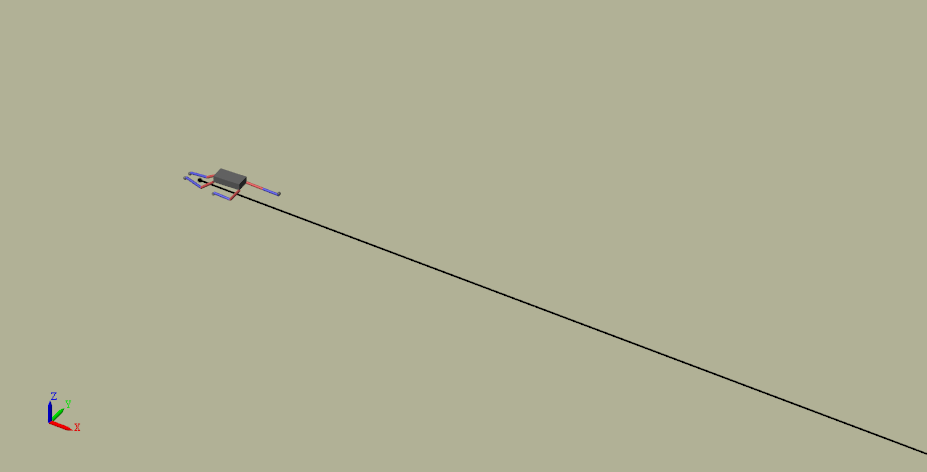
四足，训练了两天，提前结束了。没有修改反馈函数。效果不好。

20191126

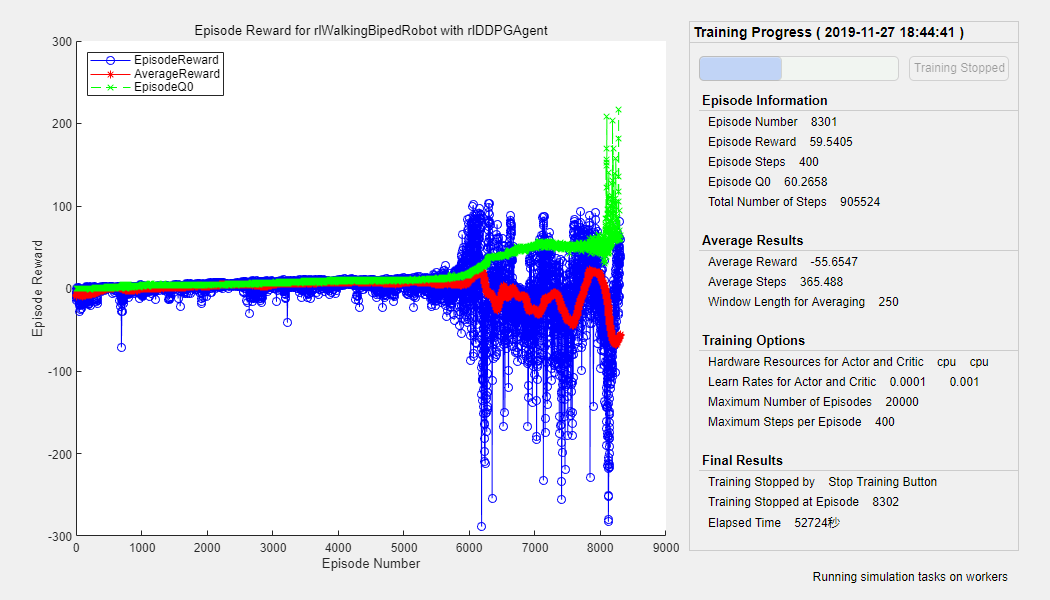
增加姿态角的惩罚，好像增加的有点大。没有任何结果。停止训练。

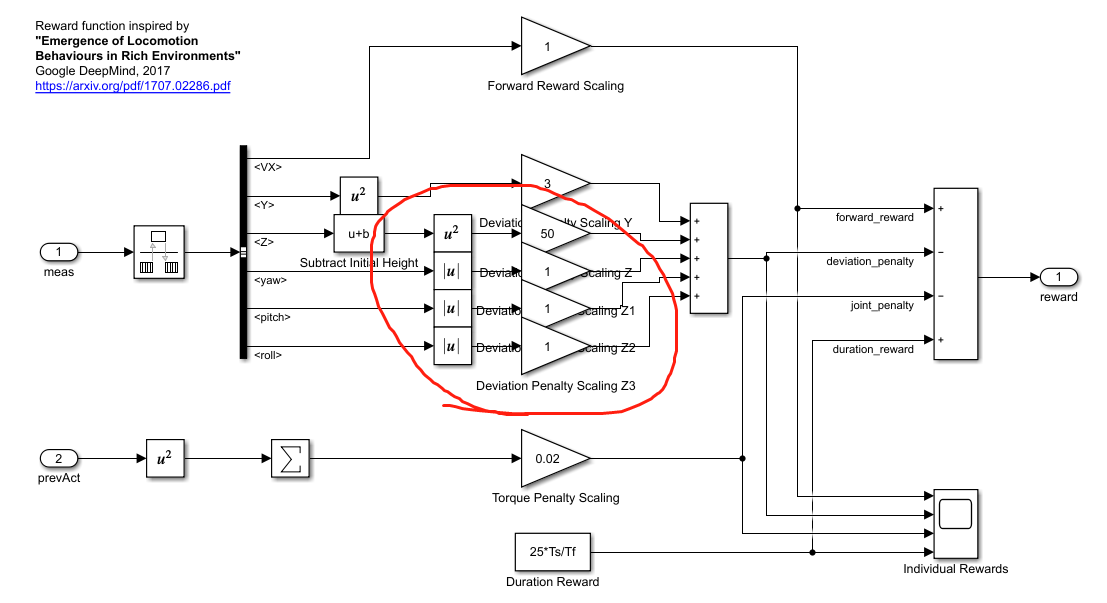


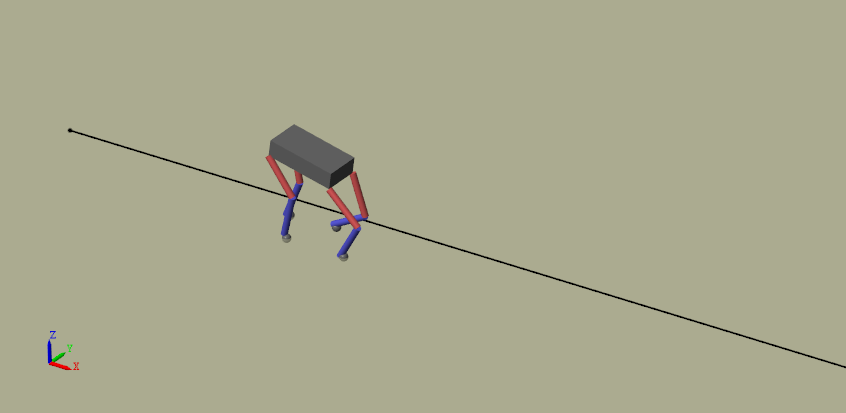




20191128



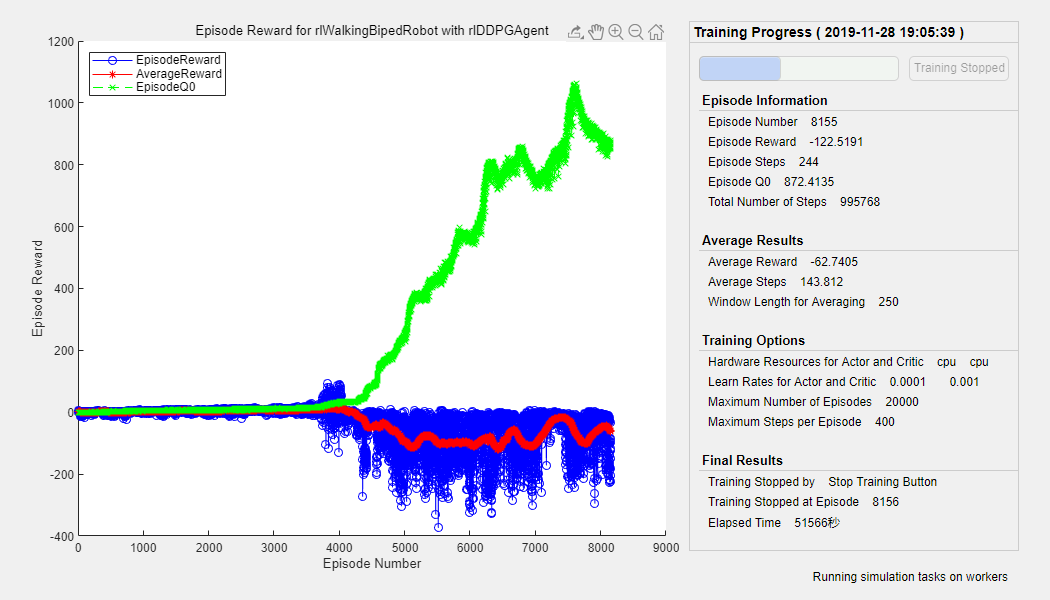




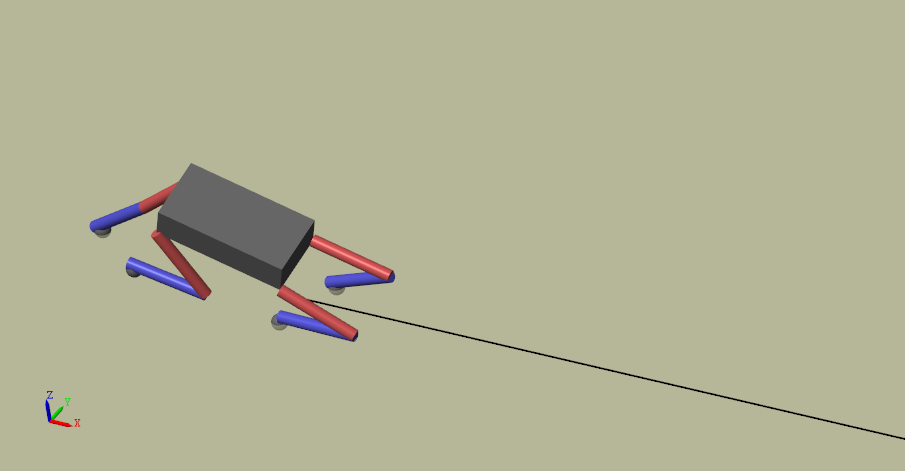
上次增加姿态角的惩罚，但是增加的有点大。没有任何结果。姿态保持很好但是无法前进。

这次减小姿态角的惩罚力度。减小到1 。姿态角的平方更换为绝对值。 可以前进了，虽然步态不太美观。有时还会因为因为未知原因倒退。但是总体来讲有可以接受的进步了。下一步计划增长训练时间，也许周末两天。也可以考虑减少些检测的传感器信号，特别是足底压力检测信号，看是否可以达到同样效果。

20191129



经验上来讲 红线和绿线分的太开，应该是损失函数没搞好。在这里应该是修改了惩罚函数的关系。



运行结果和看到训练曲线的预期一样，不太好 根本走不了。惩罚函数还要改回去，周末两天训练下，看看长时间能得到什么结果。