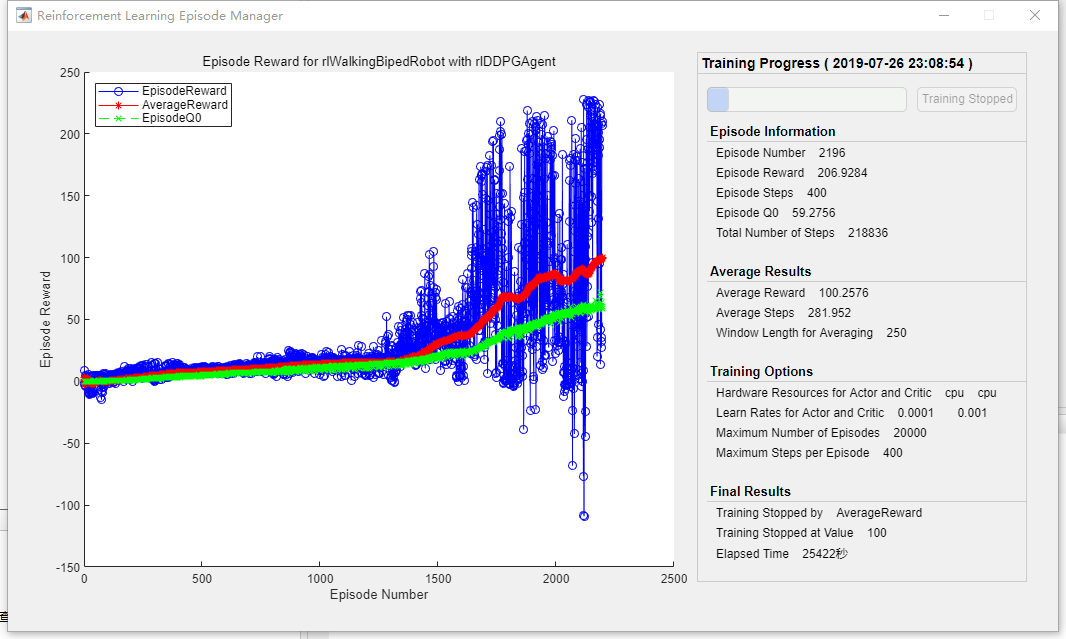
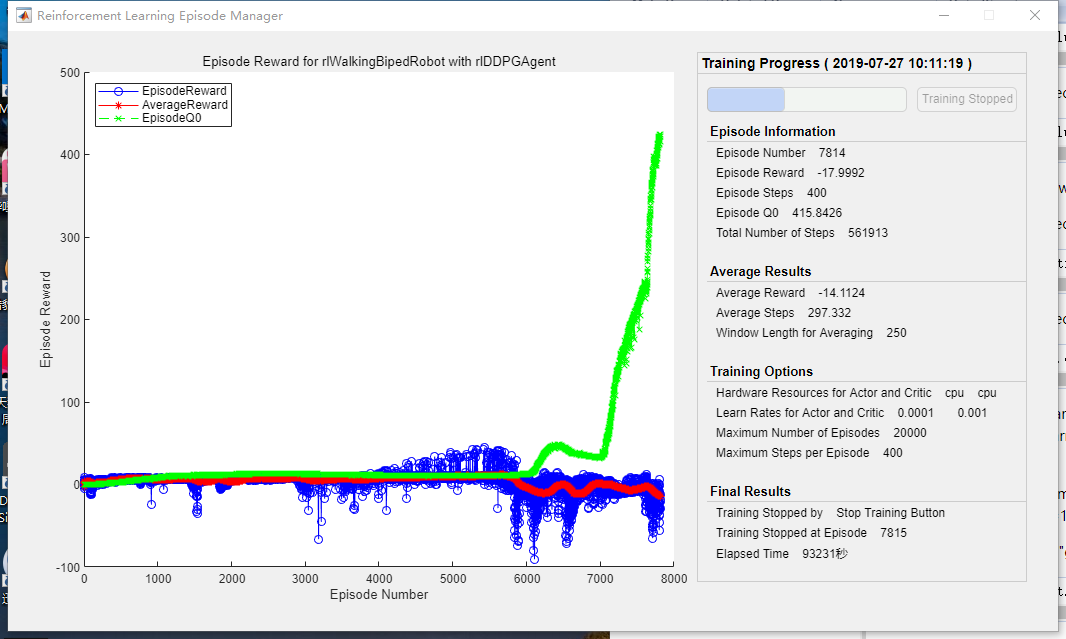
20190727

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



20190820

1. 将原始双足机器人模型修改为四足机器人模型。使用GPU训练一晚上结果不是很理想

