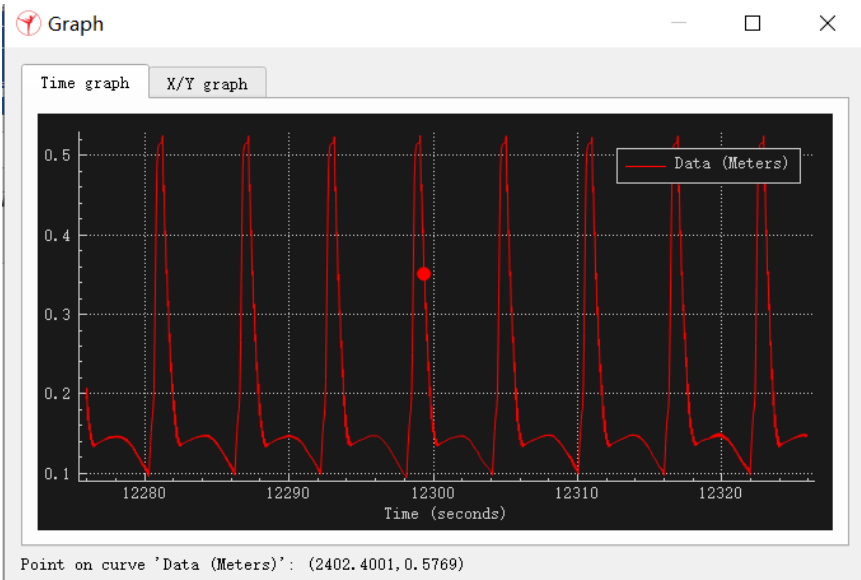


● Case 1:

- 1、动作设置：每个关节的速度 rad/s 维度--3 限位-- [-1, 1]
- 2、状态设置：关节角 (3)；连杆到目标点坐标差 (3*2=6)；末端到目标点的坐标差 (2)
- 3、奖励：-d

在 1000-2000 回合时，距离目标的距离波形如下，卡在局部最小值。



Case2: $h = 1 + 1$

$$a = b + c \tag{1}$$

Jkjl

$$c = 1 + 6 \tag{2}$$