

论文与报告

自然语言训练的机器人基本行为控制器

[聂仙丽](#) [蒋平](#) [陈辉堂](#)

(同济大学信息与控制工程系)

Abstract 本文探索了一种直接利用自然语言进行机器人运动技能训练的控制方法,提出了利用模糊神经网络结构作为基本行为控制单元,通过教师的自然语言指令完成针对某一特定行为的运动经验获取和控制器训练,这是一种更加自然的控制器构造方式,以基本运动单元为基础,可以进一步实现机器人复杂任务的语音编程与控制.所提控制方法最终在一个轮式移动机器人系统上进行了语言训练实验.

Keywords [模糊神经网络; 语音训练; 自然语言编程](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24