

论文与报告

基于支持向量规则的运动控制器自然语言构造方法

[周健](#) [蒋平](#)

(同济大学信息与控制工程系)

Abstract 本文介绍了一种基于支持向量规则的运动控制器自然语言构造方法, 提出利用支持向量机理论, 对通过自然语言构造的模糊控制规则进行支持向量规则抽取, 从而获得一个在指定控制精度下的支持向量规则运动控制器. 这种方法可以在给定任务精度下抽取真正有效的控制规则完成控制任务, 使控制规则数及控制器形式得到简化, 为未来将基于语言构造的控制器推向实用奠定了基础. 所提控制方法在一个轮式移动机器人系统上进行了语言训练实验.

Keywords [运动控制; 支持向量机; 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