

论文与报告

采用自然语言的移动机器人任务编程

[聂仙丽](#) [蒋平](#) [陈辉堂](#)

(同济大学信息与控制工程系)

Abstract 本文在机器人具备基本运动技能的基础上 [1]，采用基于指令教导的学习方法。通过自然语言教会机器人完成抽象化任务，并以程序体方式保存所学知识，也即通过自然语言对话自动生成程序流。通过让机器人完成导航等任务，验证所提自然语言编程方法的可行性。

Keywords [机器人导航](#)；[自然语言](#)；[脚本语言](#)

收稿日期

修回日期

通讯作者

DOI

PACS: TP24