**复旦大学本科生毕业论文（设计）开题报告**

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 姓名 | 黄呈松 | | 学号 | 19302010004 |
| 所在院系 | 软件学院 | | 专业 | 软件工程 |
| 指导教师 | 郑骁庆 | | 职称 | 副教授 |
| 校外指导教师  及其所属单位 | 无 | | 职称 | 无 |
| 论文（设计）题目 | 基于语言模型的日常任务规划实现方法研究 | | | |
| **开题报告：建议包含以下内容（可另附页）：**  1. 选题的目的和意义；  2. 国内外相关研究状况综述（列出相应的参考文献）；  3. 主要研究内容与基本思路，详细技术路线，并分析可行性、难点和创新点；  4. 预期成果及形式。  见附页 | | | | |
| **研究进度及具体时间安排（不够写可加行）** | | | | |
| 起止日期 | | 主要研究内容 | | |
| 2023.02.07-2023.03.03 | | 阅读国内外相关文献，撰写开题报告 | | |
| 2023.03.04-2023.03.31 | | 编写实验代码，记录实验数据 | | |
| 2023.04.01-2023.04.21 | | 分析实验数据，验证实验结果 | | |
| 2023.04.22-2023.05.05 | | 撰写论文，定稿提交 | | |
| **指导教师对课题报告的意见：**  **1．对选题依据、基本思路或技术路线的可行性、创新性的评价；**  **2．存在的主要问题和改进建议。**  指导教师签名： 年 月 日 | | | | |

# 开题报告

研究背景

日常机器人是一个正在发展的领域。随着人口老龄化的加剧，更加需要可以在家中完成一系列日常任务的机器人，来缓解护理人员不足的问题。这类机器人可以完成例如自动化打扫卫生，完成早饭准备等不需要专业知识的工作。而将人工智能应用在这类机器人中也是十分有前景的方向。已有一些工作通过人工智能算法来操控机器人在房间内完成这些工作，这些算法主要通过摄像头看到的图片与文本指令来执行相关动作。

在这一过程中，任务规划是至关重要的。以我们给机器人下令“泡一杯茶”为例，我们期望机器人自动的完成“找到茶杯茶叶，找到热水，泡好茶，端上来”这整个过程，而不是需要用户分四次布置这样的指令。这要求我们可以通过“泡一杯茶”这一全局指令来生成详细的四步规划。这类规划不同于简单的路线规划，不仅需要对于周围环境的认识，同时也需要常识知识的帮助，例如在这个例子中，需要了解泡茶需要热水这一常识性的知识才能做出正确的规划。

预训练语言模型在不同的任务中都取得了不错的性能，例如问题回答和常识推理等。这证明了预训练语言模型拥有一些解决这些问题所需要的常识知识，例如微波炉可以加热食物。更进一步，已有一些工作研究预训练语言模型是否可以将这些知识用于日常任务的规划中。但受限于预训练语言模型没有观察外部世界和与外部世界交互的能力，先前的工作并没有将环境信息纳入考虑。使得这些任务的规划中缺少例如“向左转”类似的导航规划。而这些规划是机器人可以适应新的环境的关键因素。

研究内容

通过已有ALFRED数据集构建一个从任务命令加环境信息到具体步骤的数据集，通过预训练语言模型来完成具体的规划过程，并通过表格的方法将环境信息加入输入，试图使得语言模型可以生成与环境相关的规划。同时提出每次只生成下一个步骤的迭代式规划方法。最后证明这两种方法都可以提升日常任务的规划性能。

研究意义

规划算法是家政机器人智能化的重要组成部分。通过研究机器人规划算法，可以使家政机器人能够自主的进行决策和规划，以实现更加复杂的任务，如清扫，洗衣，烹饪等。这些规划依赖于大量的常识知识，而已有的预训练语言模型被证明拥有了常识推理的能力，因此本文期望将预训练语言模型用于家政机器人的规划算法。同时完成的新数据集也可以帮助之后的研究者在这一任务上更好的进行研究。

可行性，难点和创新点

可行性：前人已在表格理解，常识推理等任务上有了一定的进展。通过预训练语言模型进行的日常任务规划也已经成为研究的热点。本文期望结合这些工作的方法与已有的模型，将方法应用到全新的日常任务规划领域，因此本文提出的方法具有可行性。

难点：本文存在两个难点，一是如何在语言模型没有摄像头等输入设备的情况下将环境信息输入给语言模型，第二则是如何评价语言模型所给出的规划是否满足要求。本文第一次尝试通过表格的方式将环境信息进行编码来作为预训练语言模型的输入。此外本文也是第一次期望进行文本级别的规划评价。

创新点：本文首次将环境信息通过表格的形式进行编码，是的预训练语言模型有了解环境信息的能力，进而利用语言模型内涵的常识知识和推理能力进行日常任务的任务规划。本文同时新建了全新的该任务上的数据集和提出了全新的评价方法，给科研社区在该问题上的研究打下基础。

**预期成果**

预期成果主要分为三部分，首先是全新的基于ALFRED数据集生成的从任务命令到具体步骤的数据集，第二部分是对于生成质量的全新评价指标，最后是可以完成日常任务规划的语言模型。

相关研究综述

**用于日常任务的人工智能**

**基于日常认知的推理**

**基于日常认知的推理**