

# 機器人指令轉譯(1/4)

Action	Equipment Code	Action Code	Argument	Argument Code			
開始巡邏	1	1	無	0	0	0	
繼續巡邏		2					
前進到/引導到/去★	1	1	@@公尺(距離)	1	@	@	
			到★(地點)	2		★	
			無	0	0	0	
左轉	1	3	@@度(角度)	1	@	@	
右轉		4	無	0	0	0	
左轉(90度)往前	1	5	到★(地點)	2		★	
			無	0	0	0	
右轉(90度)往前		6	到★(地點)	2		★	
			無	0	0	0	
播放●影片	1	7	●(影片)	1		●	
暫停、待命	1	0	無	0	0	0	

# 機器人指令轉譯(2/4)

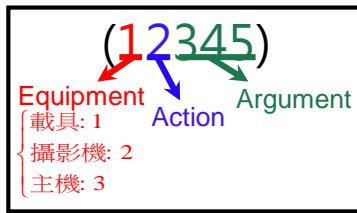
Action	Equipment Code	Action Code	Argument	Argument Code		
觀察環境、左右觀察	2	1	無(左右各90度)	0	0	0
上下觀察	2	2	無(上下各45度)	0	0	0
鏡頭往	左 右 上 下	3 4 5 6	@@度(角度)	1	@	@
			到★(目標物)	2	★	
			無	0	0	0

Action	Equipment Code	Action Code	Argument	Argument Code		
回報(狀況)	3	1	人員狀況	1	0	0
			環境狀況	2	0	0
			無	0	0	0
識別、搜尋	3	2	★(目標物)	2	★	
測量	3	3	走道(長度)	1	0	0
通知、預約	3	4	★(科室/單位)	1	★	
紀錄(拍照)	3	5	無	1	0	0
紀錄(錄影)				2	0	0

# 機器人指令轉譯(3/4)

Action	Equipment Code	Action Code	Argument	Argument Code		
開門	4	1	無	0	0	0
關門	4	2	無	0	0	0
解鎖	4	3	無	0	0	0
上鎖	4	4	無	0	0	0
拿▲給我	4	5	▲ (目標物)	1	▲	

# 機器人指令轉譯(4/4)



★	Code
傷患	01
斜坡	02
門口	03
轉角處	04
廁所	05
電梯	06
樓梯	07
病房	08
護理站	09
急診室	10
X光室	11

●	Code
就診流程	01
火災疏散	02

▲	Code
水	01
咖啡	02
茶	03
汽水	04
碗	05
杯子	06
巧克力	07
蘋果	08
優格	09