

摘 要

参考文献^[1]

关键词：L^AT_EX；论文

Abstract

Keywords: L^AT_EX; Paper

目 录

| | |
|-------------------------|----|
| 摘 要 | I |
| Abstract | II |
| 第一章 绪论 | 1 |
| 1.1 研究背景和意义 | 1 |
| 1.2 国内外研究现状 | 1 |
| 1.2.1 机器人示教方法研究现状 | 1 |
| 1.2.2 动态运动原语研究现状 | 1 |
| 1.2.3 汉字笔画提取研究现状 | 1 |
| 1.3 研究内容和安排 | 1 |
| 第二章 第二章 | 2 |
| 第三章 第三章 | 3 |
| 第四章 第四章 | 4 |
| 结 论 | 5 |
| 参考文献 | 6 |
| 附 录 | 7 |
| 致 谢 | 8 |

第一章 绪论

1.1 研究背景和意义

1.2 国内外研究现状

1.2.1 机器人示教方法研究现状

尽管如今机器人在社会上的应用越来越广泛，在技术上也取得了许多重大的突破，但对于机器人大部分运动任务的编程方式仍然以手工编程为主^[2]。机器人示教方法的研究从 20 世纪 80 年代开始发展，目的就是要摆脱对机器人的手工编程，实现对机器人的自动编程^[3]。

1.2.2 动态运动原语研究现状

1.2.3 汉字笔画提取研究现状

1.3 研究内容和安排

第二章 第二章

第三章 第三章

第四章 第四章

结 论

参考文献

- [1] Li X, Yang C, Feng Y. The Generalization of Robot Skills Based on Dynamic Movement Primitives[J]. IFAC-PapersOnLine. 3rd IFAC Workshop on Cyber-Physical & Human Systems CPHS 2020 2020, 53(5): 265-270.
- [2] 宋才伟. 基于示教学习和任务约束的机器人作业规划研究[D]. 哈尔滨工业大学, 2021.
- [3] 陈垂泽. 人机技能传递系统及方法研究[D]. In collab. with 杨 辰. 华南理工大学, 2020.

附 录

致 谢