

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，对于机器人运动的编程方式仍然

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.

附 录

致 谢