

# 摘 要

参考文献<sup>[1]</sup>

关键词：L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X；论文

# Abstract

**Keywords:** L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X; 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
1.3 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

随着机器人的发展变

### 1.2 国内外研究现状

### 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