# ROS.AI 使用说明

版本	日期	说明	作者
1.0	20171103	init	Lee

ROS.AI提供一套后台系统给用户做特定的配置。 首先申请ROS.AI后台账户(分开发环境和正式环境),找*林原* 

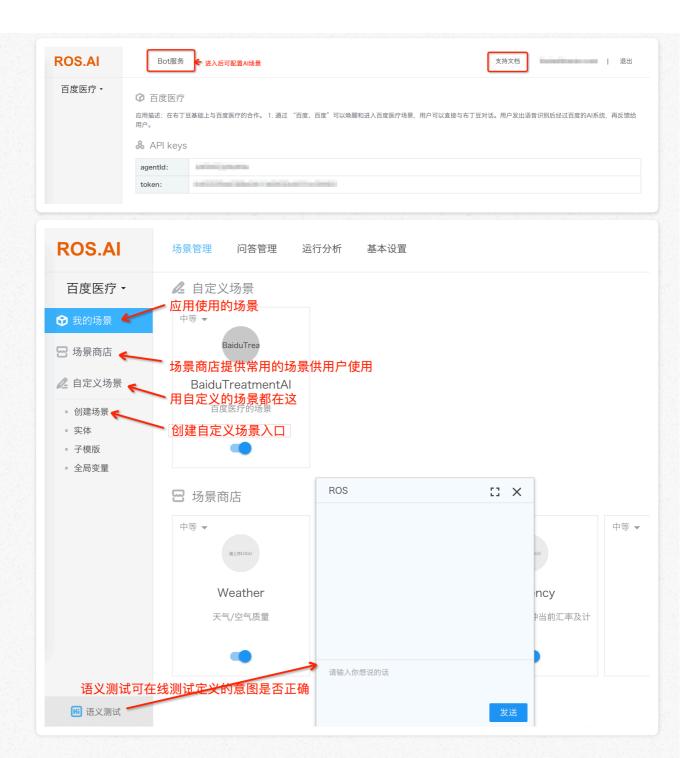
1. 登录ROS.AI后台。测试环境地址 http://account-test.roobo.net



2. 进入后创建应用。创建新的应用或在我的应用下进入某个应用。

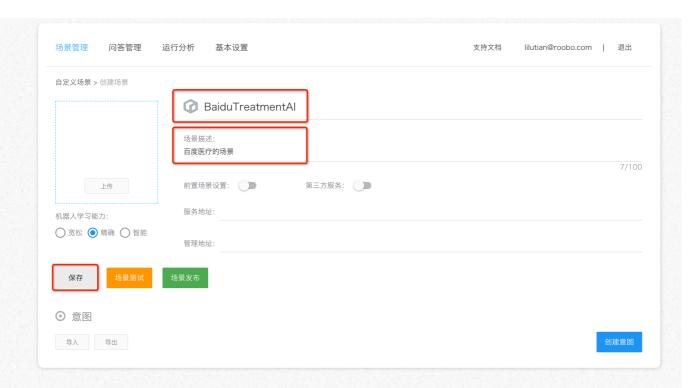
ROS.AI	Bot服务	
我的应用▼		
百度医疗	欢迎来到ROS.AI,请创建属于自己的AI	+ 创建应用
+ 创建应用		

3. 应用主页



### 4. 创建场景

输入场景名称、描述后点击保存即可创建新的场景。



#### 5. 创建意图 (action)

对意图的创建、修改是最重要的工作,将在后面详细介绍,下面是已经创建好的意图:



#### 6. 测试

点击语义测试可弹出右侧测试对话框,输入文字即可测试是否命中编辑好的意图。

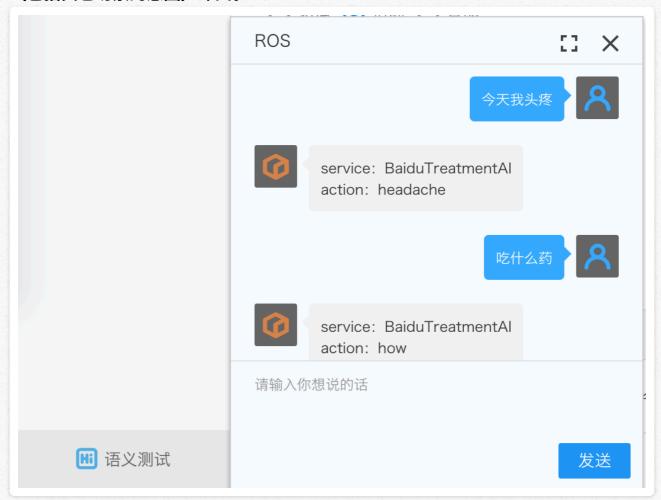
- service 表示场景
- action 表示意图

#### 下图显示了2次测试:

- 1) 输入"今天我头疼",命中"BaiduTreatmentAI" 场景的"headache"意图。
- 2) 输入"吃什么药",命中"BaiduTreatmentAI" 场景的"how"意图。

测试结果和预期一致即表明创建的意图是正确的,否则要修改意图。

意图编辑好后需要进行大量测试,除了保证意图本身的正确性,还要防止和其它意图 (包括其它场景的意图) 冲突。



点击右上角的放大按钮还可以查看服务器返回的详细信息,见下图,右侧即是服务器返回的信息。

```
ROS
                                                                                                                                        JSON代码
                                                                                                                                                                                                                                                           # ×
                                                                                                                                          今天我头疼
            service: BaiduTreatmentAl
                                                                                                                                                "status": {
    "code": 0,
             action: headache
                                                                                                                                                      "errorType": "success"
                                                                                                                                                },
"query": "今天我头疼",
                                                                                                                                                 "semantic": {
    "service": "BaiduTreatmentAI",
                                                                                                                                                      "service": "BaiduTreatmentAI",
"action": "headache",

"params": {
    "hint": {
        "orgin": "哈哈哈, 我不头疼呢",
        "norm": "哈哈哈, 我不头疼呢",
        "logic": "",
        "paramType": "",
        "code": 0
            service: BaiduTreatmentAl
            service: BaiduTreatmentAl
            action: howlong
                                                                                                                                                       "outputContext": {
    "service": "BaiduTreatmentAI",
    "context": "headache"
                                                                                                                                         吃什么药
请输入你想说的话
                                                                                                                                                "status": {
    "code": 0,
                                                                                                                                                      "errorType": "success"
```

# 意图 (action)

### 创建好的意图:



创建意图的页面



## 模板语法

以意图 "headache" 为例新建了一个模板:

## [今天|最近|这段时间|][我|]头疼

[] 表示语句块,一句话由多个语句块组成,没有[]包含的文字也是一个语句块 | 表示或

- [今天|最近] 表示 今天或最近
- [今天|最近|这段时间|] 表示 今天或最近或这段时间或空, 空指可以没有这个语句块

### 添加参数



模板里还可以通过添加参数获取内容,以意图"pressure"为例:

## 血压[@sys.any:pressure]

用户说"血压600", 命中该意图, pressure参数的值为600

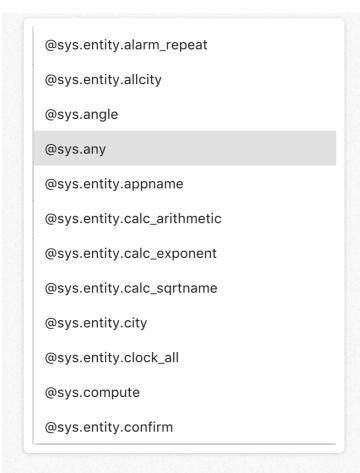
## 获取参数

上图参数栏表示参数会添加到返回给布丁豆的数据里,

参数pressure取值是pressure,后一个pressure即是上面**血压[@sys.any:pressure]**获得的值。

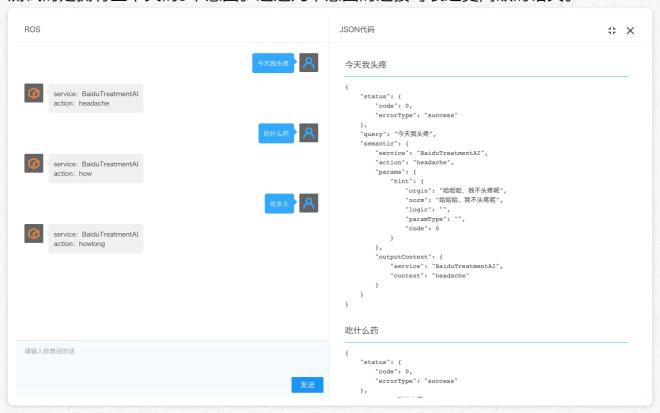
下图是参数可取的值类型,是ROS.AI内部定义的类型。

@sys.any 指任何类型



## 上文、下文

一句话可能需要上下文才能理解其含义,比如"怎么办",没有上文不知如何理解。下图 测试的是拥有上下文的3个意图。通过几个意图的连接可表达更高级的语义。



下面是这3个意图的信息



# 其它设置

## 问答管理



ROS.AI后台有几个默认的回答引擎,用户可根据需要关闭或打开其中之一

