# Review 82: [Short] SayPlan: Grounding Large Language Models using 3D Scene Graphs for Scalable Task Planning

**Paper: https://arxiv.org/abs/2307.06135v2**

המאמר ממנף את כוח של #llms כדי לעזור לרובוט לתכננן משימות ב-indoor.

איך עושים זאת? בונים את גרף הייצוג התלת מימד (3D) של המקום (scene) הנקרא 3DSG . בגדול 3DSG מכיל את את כל האובייקטים שיש בסצנה, את המיקומים היחסים שלהם. אחר כך משתמשים ב- #llm (מזינים בה פרומפט והוראה עצמה) בשביל למצוא את הקודקודים הרלוונטים למשימה ולתכנן תכנית ביצוע המשימה. אם לא מצליחים לבצע את המשימה לוקחים את המשוב ומעבירים אותו שוב ל-llm עם הפרומפט ואת ההוראה כדי לבנות תכנית פעולה חדשה. מסמלצים את תכנית, יוצרים את המשוב עד המצליחים לסיים את המשימה. די מגניב האמת.