OBJEC1

[物体 Object]

办公椅B

ВЗ

OBJEC1

[物体 Object]

办公椅D

ВЗ



投影仪

ВЗ



白板A

ВЗ



白板B

ВЗ



水杯A

ВЗ

ОВЈЕСТ

[物体 Object]

打印机A

ВЗ



水杯B

ВЗ

ОВЈЕСТ

[物体 Object]

马克笔A

ВЗ

ОВЈЕСТ

[物体 Object]

马克笔B

ВЗ



电脑

ВЗ

OBJEC1

[具有的功能 Affordance]

可以遥控

ВЗ

OBJECT

[具有的功能 Affordance]

可以走到附近

ВЗ

-ENVIRONMENT-

[语义地图 Semantic Map]

充电桩

ВЗ

ENVIRONMENT

[语义地图 Semantic Map]

小明的工位

ВЗ

ENVIRONMENT

[语义地图 Semantic Map]

会议室

ВЗ

ENVIRONMENT

[语义地图 Semantic Map]

办公室

ВЗ

-ENVIRONMENT-

[语义地图 Semantic Map]

小红的工位

ВЗ

ENVIRONMENT

[语义地图 Semantic Map]

小刚的工位

ВЗ

-ENVIRONMENT-

[语义地图 Semantic Map]

花花的工位

ВЗ

[用户档案 Profile]

老陈

ВЗ

[用户档案 Profile]

小明

ВЗ

[用户档案 Profile]

小红

ВЗ

[用户档案 Profile]

小刚

ВЗ

[用户档案 Profile]

花花

ВЗ

[社会属性 Social Concept]

职位:老板

ВЗ

[社会属性 Social Concept]

职位: 员工

ВЗ

[社会属性 Social Concept]

部门:设计部

ВЗ

[社会属性 Social Concept]

部门: 开发部

ВЗ

[行为和任务Action & Task]

查看机器人知识

ВЗ

[行为和任务Action & Task]

空闲时间巡逻

В3

[行为模式 Activity & Behavior]

知识呈现模式

ВЗ

[行为模式 Activity & Behavior]

巡逻模式

В3

[方案 Method]

界面交互

ВЗ

[方案 Method]

巡航-判断-处理循环

В3

[具体计划 Plan]

规划路线

В3

[具体计划 Plan]

前往地点

ВЗ

[具体计划 Plan]

寻找人脸

ВЗ

[具体计划 Plan]

识别身份

ВЗ

[具体计划 Plan]

识别物体

ВЗ

[空间语境 Spacial Context]

发生在会议室A

ВЗ

[时间语境 Temporal Context]

发生在2020年5月14日 晚7时

ВЗ

青节

[识别到的场合 Situation]

会议

ВЗ

[事件 Event]

事件1: 识别到用户

ВЗ

[事件 Event]

事件2: 开始与用户交互

ВЗ

青节

[事件 Event]

事件3: 停止与用户交互

ВЗ

[事件 Event]

事件1: 识别到物体

ВЗ

[事件 Event]

事件2: 识别到用户

ВЗ

[事件 Event]

事件3: 识别到物体

ВЗ

[事件 Event]

事件4: 识别到用户

ВЗ

[事件 Event]

事件5: 识别到物体

ВЗ

PROPERTY

[文本 Text]

_{小红} 微**信号**

RedHong

ВЗ

11 件

PROPERTY

[文本 Text]

^{小明} 微信号

Xiaoming213

ВЗ

14

PROPERTY

[文本 Text]

地话

234-5678-9012

ВЗ

属性

PROPERTY –

[文本 Text]

^{小刚} 邮箱

gang.gang@server.com

ВЗ

1 件