

[物体 Object]

燃气灶

АЗ

勿 体



[物体 Object]

电视

АЗ

7 体



[物体 Object]

# 沙发

АЗ

か 体

ОВЈЕСТ

[物体 Object]

遥控器

АЗ

加体



АЗ

加体

OBJEC1

[物体 Object]

盆栽

АЗ

勿 体

OBJECT

[物体 Object]

玩具A

АЗ

か 体

OBJECT

[物体 Object]

玩具B

АЗ

か 体

OBJEC1

[物体 Object]

玩具箱

АЗ

加体

OBJEC1

[具有的功能 Affordance]

# 可以遥控

АЗ

勿 体

OBJECT

[具有的功能 Affordance]

## 可以走到附近

АЗ

勿体

**E**NVIRONMEN<del>T</del>

[语义地图 Semantic Map]

### 充电桩

АЗ

-ENVIRONMENT-

[语义地图 Semantic Map]

#### 客厅

АЗ

**E**NVIRONMEN<del>T</del>

[语义地图 Semantic Map]

## 厨房

АЗ

-ENVIRONMENT-

[语义地图 Semantic Map]

### A室徂

АЗ

**E**NVIRONMENT

[语义地图 Semantic Map]

#### 卧室B

АЗ

**E**NVIRONMEN<del>T</del>

[语义地图 Semantic Map]

### 厕所

АЗ

[用户档案 Profile]

小明

АЗ

[用户档案 Profile]

大明

АЗ

[社会属性 Social Concept]

孩子

АЗ

[社会属性 Social Concept]

父亲

АЗ

[行为和任务Action & Task]

# 查看机器人知识

АЗ

[行为和任务Action & Task]

# 空闲时间巡逻

АЗ

[行为模式 Activity & Behavior]

### 知识呈现模式

АЗ

[行为模式 Activity & Behavior]

## 巡逻模式

АЗ

[方案 Method]

界面交互

АЗ

行 为

[方案 Method]

### 巡航-判断-处理循环

АЗ

[具体计划 Plan]

# 规划路线

АЗ

[具体计划 Plan]

#### 前往地点

АЗ

行 为

[具体计划 Plan]

# 寻找人脸

АЗ

[具体计划 Plan]

识别身份

АЗ

[具体计划 Plan]

## 识别物体

АЗ

[空间语境 Spacial Context]

# 发生在客厅

АЗ

情节

[时间语境 Temporal Context]

### 发生在2020年3月3日晚 6时

АЗ

情节

[识别到的场合 Situation]

## 休闲娱乐

АЗ

情节

[事件 Event]

### 事件1: 识别到物体

АЗ

[事件 Event]

事件2: 识别到用户

АЗ

[事件 Event]

事件3: 识别到物体

АЗ

[事件 Event]

事件4: 识别到用户

АЗ

情节

[事件 Event]

事件5: 识别到物体

АЗ

[情绪和目的Emotion/Intention]

识别到情绪:平静

АЗ

情节

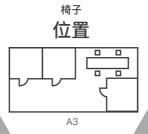
[情绪和目的Emotion/Intention]

识别到情绪: 开心

АЗ

情节

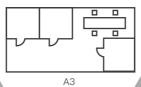
# [位置 Location]



寓 性

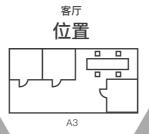
# [位置 Location]

# <sup>充电桩</sup> 位置



属 性

# [位置 Location]



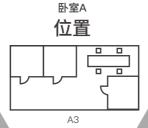
罵 性

[位置 Location]

# 厨房 **位置**

罵 性

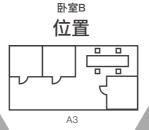
# [位置 Location]



属 性

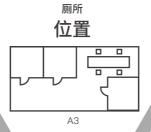
#### PROPERTY

### [位置 Location]



罵 性

# [位置 Location]



属 性

PROPERTY

[文本 Text]

大明 **别称** 

爸爸

АЗ

1 性

### PROPERTY —

[数字 Number]

<sup>小明</sup> **年龄** 

14

АЗ

星 性