

# 神经符号人工智能社区

## 共享项目简介

### 基于大型语言模型的机器人任务智能规划方法

#### 一、项目目标

任务规划能力对于智能机器人在现实世界中自主操作至关重要。然而，传统的基于规划领域定义语言（PDDL）的方法往往存在组合爆炸和规划时间不理想的问题。对此，提出将大型语言模型(LLM)与经典方法相结合，通过使用 LLM 来增强机器人任务规划，指导 PDDL 规划器的搜索过程。为了解决 LLM 的潜在缺陷，在执行阶段有必要加入一个验证机制来验证计划的正确性。

#### 二、项目协调人

张翌盛，上海交通大学机械与动力工程学院

联系方式: [zys99edward@gmail.com](mailto:zys99edward@gmail.com)

#### 三、协作成员单位和贡献人

陈铭、顾凯、张翌盛、张晟旻、彭颜龙 | 上海交通大学

王志刚 | 英特尔中国研究院

#### 四、出版物

- Boosting Robot Intelligence in Practice: Enhancing Robot Task Planning with Large Language Models[C]//8th International Conference on Robotics and Automation Engineering (ICRAE 2023) Conference Proceedings.