具身智能基础模型研究取得系列进展

作者：writer 来源：中国科学院

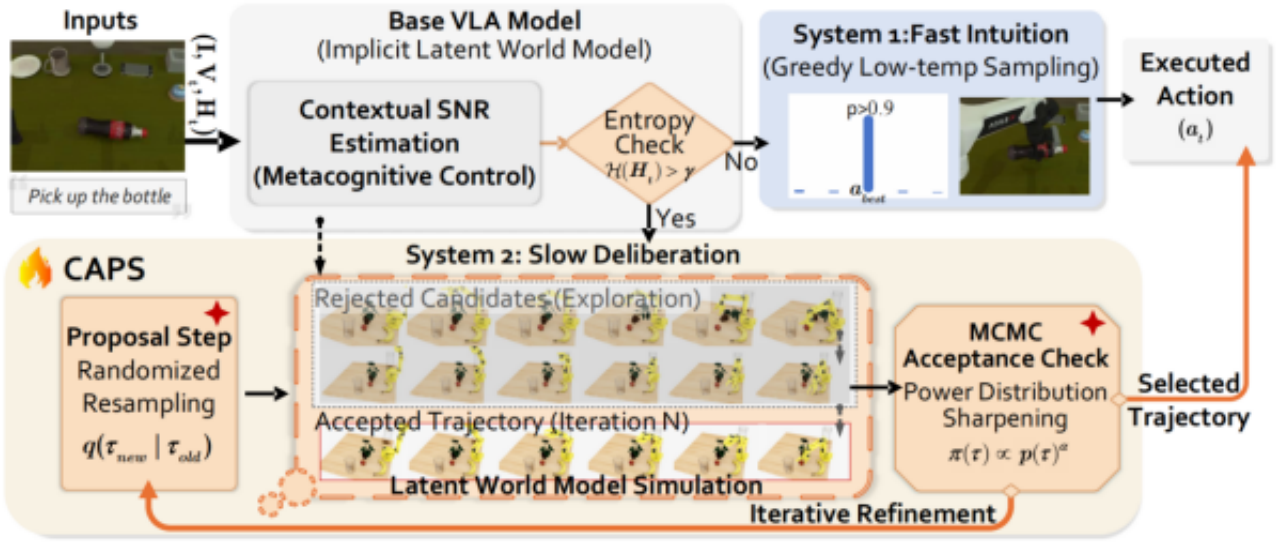
本文原地址：https://www.iikx.com/news/progress/39690.html

本文仅供学习交流之用，版权归原作者所有，请勿用于商业用途！

具身智能基础模型研究取得系列进展

。具身智能作为人工智能向物理世界延伸的关键形态，对推动机器人实现自主理解与行动具有重要意义。当前，“视觉—语言—动作”模型在短任务中表现良好，但在复杂连续任务中易受局部观测、环境扰动及动作累积误差影响，导致阶段性动作合理但整体目标偏离，限制了其在开放环境中的稳定执行与泛化应用。

论文链接：1、2、3、4



长程任务执行中的按需搜索机制示意图

研究团队单位：重庆绿色智能技术研究院

更多 科学进展 请访问 https://www.iikx.com/news/progress/

本文版权归原作者所有，请勿用于商业用途，爱科学iikx.com转发