

Interpretace akcí popsaných přirozeným jazykem v simulovaném světě je prvním krokem k robotům ovládaným příkazy v přirozeném jazyce. V této práci popíšeme několik modelů pro interpretaci nijak neomezených příkazů v přirozeném jazyce v prostředí jednoduchého světa s kostkami. Ukážeme a srovnáme pravidlové modely s modely založenými na rekurentních neuronových sítích různých architektur. Také popíšeme strategie pro opravu chyb ve větách v přirozeném jazyce a srovnáme je. Na Language Grounding datasetu naše modely překonají předchozí nejlepší modely a dosáhnou přesnosti 98.8% při predikci zdrojové kostky a průměrné vzdálenosti 0.71 mezi předpovídanou a správnou cílovou polohou přesunované kostky.