

연수 제안서

| | |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------|
| 연구 분야 | 로봇 핸드 제어 |
| 연구 과제명 | 대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇핸드 고도화 기술 개발 |
| 연수 제안 업무 | 복합 인지 기반 로봇 핸드 제어를 위한 영상 기반 제어 연구 및 실시간 임베디드 제어기 개발 |
| <p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021.10.01. ~ 2022.09.30</p> <p>대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇 핸드 연구 개발을 위하여 다양한 센서와, 영상 정보의 실시간 획득이 가능하고 이를 활용한 복합 인지 기반 로봇 핸드의 제어 연구의 연수를 제안함.</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ol style="list-style-type: none">1) RGB-D카메라를 이용한 실시간 2D/3D 물체 형상 인식 알고리즘 연구2) 복합 센서 정보 활용을 위한 실시간 임베디드 제어기 개발3) 실시간 물체 형상 인식 및 복합 센서 기반의 로봇 핸드 제어 연구 | |
| 소속 부 서 : 지능로봇연구단 | |
| 연수 책임자 : 양 성 욱 | |

