

## 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 : 2022.01.01. ~ 2022.12.31</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"><li>1) RGB-D카메라를 이용한 실시간 2D/3D 물체 형상 인식 알고리즘 연구</li><li>2) 복합 센서 정보 활용을 위한 실시간 임베디드 제어기 개발</li><li>3) 실시간 물체 형상 인식 및 복합 센서 기반의 로봇 핸드 제어 연구</li></ol>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 양 성 욱	