

## 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 파지 제어 연구               |
| <p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2023.01.01. ~ 2023.12.31</p> <p>대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇 핸드 연구 개발을 위하여 다양한 센서와, 영상 정보를 실시간으로 획득하고 이를 활용한 복합 인지 기반 로봇 핸드의 제어 연구의 연수를 제안함.</p> <p>- 연수 내용 (관련 연구분야에 따라 택일):</p> <ol style="list-style-type: none"><li>1) RGB카메라 및 라이다 센서를 이용한 실시간 2D/3D 물체 형상 인식 알고리즘 연구</li><li>2) 복합 센서 기반 로봇 핸드의 실시간 파지 제어 연구</li><li>3) 실시간 임베디드 제어기 개발 및 로봇 핸드 제어</li></ol> |                                       |
| 소속 부 서 : 지능로봇연구단   |                                       |
| 연수 책임자 : 양 성 욱   |                                       |