

연수 제안서

연구 분야	SLAM, 센서융합
연구 과제명	다중정보기반 통합 지도 작성 기술 연구
연수 제안 업무	센서 융합 기반 SLAM 및 Collaborative SLAM 기술 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 :</p> <ul style="list-style-type: none">● 2023-01-01 ~ 2023-12-31 <p>- 연수 내용 :</p> <ol style="list-style-type: none">1. 센서 융합 기반 이동로봇 지도 작성 기술 개발2. 다수 로봇 지도 공유 기법 개발3. 다중 지도 통합 표현 및 위치 추정 기술 개발4. 시스템 통합.	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 김 준 식	