

# 연수 제안서

연구 분야	로봇비전 및 딥러닝
연구 과제명	사람-로봇 상호작용이 가능한 생활지능공간 플랫폼
연수 제안 업무	로봇을 위한 인식 알고리즘 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2023.01 ~ 2023.12</p> <p>- 연수 내용 (인턴)</p> <p>1) 로봇 환경에 적합한 강인한 객체 인식 및 추적 알고리즘 개발</p> <p>    : 로봇시스템에 장착된 센서를 통해 획득된 영상에서 실시간으로 인식 및 자세 추정</p> <p>    : 학습 데이터에 없는 객체에 대한 인식 및 분할 방법 연구</p> <p>    : 로봇 플랫폼에서 연산 처리가 가능하도록 모델 경량화 방법 연구</p> <p>    : 성능 향상을 위한 모델 구조 개선</p> <p>2) 객체 인식 및 로봇 팔을 이용한 물체 파지 기술 개발</p> <p>3) 웨어러블 로봇을 위한 환경인식(비전) 시스템 개발</p> <p>등의 연구 주제 중에서 선택</p> <p>- 연구실 홈페이지: <a href="http://www.kistrobot.vision">www.kistrobot.vision</a></p>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 김강건	