

연수 제안서

연구 분야	로봇 매니퓰레이터 설계 및 제어
연구 과제명	원천적으로 안전한 신속 비대면 비강 자동 검체 추출 로봇 시스템 개발
연수 제안 업무	자동 검체 추출 로봇의 영상 기반 제어를 위한 영상 처리 및 제어 알고리즘 연구

(연수 내용)

- 연수기간 : 2021.04.01. ~ 2022.3.31

자동 검체 추출 로봇의 영상 기반 제어를 위하여 영상 처리 알고리즘 및 실시간 로봇제어 대한 연수를 제안함. 향후 검체 추출 로봇의 엔드-이펙터 영상 기반 제어연구에 활용하고자 함.

- 연수 내용 :

- 1) 로봇제어를 위한 실시간 영상 처리 알고리즘 연구
- 2) 검체 추출 엔드-이펙터의 영상 기반 제어 알고리즘 제어 연구

소속 부 서 : 지능로봇연구단

연수 책임자 : 양 성 욱

