

연수 제안서

연구 분야	로봇 매니퓰레이터 영상 기반 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
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021.10.01. ~ 2022.9.30</p> <p>COVID-19 자동 검체 추출 로봇의 영상 기반 제어를 위하여 딥러닝 기반 영상 처리 알고리즘 및 실시간 로봇제어 대한 연수를 제안함. 향후 검체 추출 로봇의 엔드-이펙터 영상 기반 제어연구에 활용하고자 함.</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) 로봇제어를 위한 딥러닝 기반 실시간 영상 처리 알고리즘 연구 2) 로봇제어를 위한 실시간 3차원 얼굴 트래킹 알고리즘 연구 3) 검체 추출 엔드-이펙터의 영상 기반 제어 알고리즘 제어 연구 	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 양 성 욱</p>	