연수 제안서

연구 분야	HCI 및 로보틱스
연구 과제명	비대면 물품 이송 및 배달 로봇플랫폼 개발
연수 제안 업무	Exoskeleton 형식 착용형 핸드 모션캡처 장치 개발

(연수 내용)

□ 연수기간 : 2021.10 – 2022.12

□ 연수 내용 :

- 착용형(Exoskeleton 형식) 마스터 핸드 모션캡처 장치 개발
  . 핸드 모션캡처 장치 제작
  . 센서 시스템 구성 및 데이터 수집 알고리즘 개발

- 핸드 모션캡처 장치를 위한 캘리브레이션 기술 개발
  . 캘리브레이션 지그 설계 및 개발
  . 센서 및 기구 오차 보정을 위한 캘리브레이션 알고리즘 개발
  . 손가락 끝 위치 정밀도 분석 및 디바이스 성능 평가

- 로봇 손(혹은 XR 환경의 가상 손) IK Solver 개발
  . 핸드 모션캡처 장치의 손가락 끝 Pose 정보를 기반으로 로봇 손(혹은 가상 손) IK Solver 개발

소속 부서 : 지능로봇연구단

연수 책임자 : 유 범 재