

연수 제안서

연구 분야	로봇 설계 및 동작제어, 지능인식
연구 과제명	몰입형 인간로봇-상호작용을 위한 소프트 얼굴로봇의 동작기술 개발
연수 제안 업무	소프트 얼굴로봇의 동작표현, 영상/음성인식 부와의 시스템 통합
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수내용 :</p> <p>1) 얼굴로봇 동작 시스템 개발</p> <ul style="list-style-type: none">- 1-4주차: 얼굴로봇 제어시스템 학습 (OPENFACE 인식, 동작제어부)- 5-8주차: 얼굴로봇 제어시스템 고도화 (구강부 동작시스템 HW 구현)- 9-12주차: 오디오 인식(ONSET)을 이용한 구강부 동작계획 설계- 13-16주차: 오디오 에니메트로닉스 1차 구현- 17-20주차: 오디오 에니메트로닉스 성능 고도화- 21-24주차: 공간 조명시스템 HW 결합- 25-28주차: 얼굴로봇 동작과 공간 조명시스템과의 통합- 29-32주차: 얼굴로봇 동작과 공간 조명시스템과의 통합- 33-36주차: 과학관 전시 및 시연준비 (시스템 성능 고도화)- 37-40주차: 과학관 전시 및 시연 (사용자 평가)- 41-44주차: 논문작성- 45-48주차: 단계평가 보고서 작성 및 발표준비- 49-52주차: 논문작성 및 투고- <ul style="list-style-type: none">- 연수기간 : 2022년 3월 1일 – 2023년 2월 28일 (12개월)- 연구성과에 따라 차년도 연장가능 <p>※ 연구 정보의 기밀 유지</p>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 임세혁	