

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 : 2020.12 ~ 2021.12</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">- 로봇 환경에 적합한 강인한 객체 인식 기술 개발<ul style="list-style-type: none">: 로봇시스템에 장착된 센서를 통해 획득된 영상에서 실시간으로 인식 및 자세 추정: 인식 목표물 선정 후 딥네트워크를 학습: 로봇 플랫폼에서 연산 처리가 가능하도록 모델 경량화 및 최적화 방법 개발: 성능 향상을 위한 모델 구조 개선- 딥러닝을 이용한 영상 처리 기술 개발- 물건의 전달 및 수거를 위한 시각 기반 제어 기술 개발<ul style="list-style-type: none">: 물건의 정확한 파지를 위한 카메라 및 로봇 기준 좌표계 간 Calibration: 카메라 영상에서 추정된 목표물의 위치 및 자세 정보를 바탕으로로봇 말단장치 자세 제어: 딥러닝을 활용한 물체 인식 및 제어 정확도 향상	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 김강건	