

연수 제안서

연구 분야	로봇 핸드 제어
연구 과제명	대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇핸드 고도화 기술 개발
연수 제안 업무	복합 인지 기반 로봇 핸드 파지 제어 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2022.07.01. ~ 2023.06.30</p> <p>대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇 핸드 연구 개발을 위하여 다양한 센서와, 영상 정보를 실시간으로 획득하고 이를 활용한 복합 인지 기반 로봇 핸드의 제어 연구의 연수를 제안함.</p> <p>- 연수 내용 (관련 연구분야에 따라 택일):</p> <ol style="list-style-type: none">1) RGB카메라 및 라이다 센서를 이용한 실시간 2D/3D 물체 형상 인식 알고리즘 연구2) 복합 센서 기반 로봇 핸드의 실시간 파지 제어 연구3) 실시간 임베디드 제어기 개발 및 로봇 핸드 제어	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 양 성 욱	