

연수 제안서

| | |
|----------|-------------------------------|
| 연구 분야 | HCI/HRI 및 로봇지능 |
| 연구 과제명 | 원격 사용자 간 4D+ 감각기반 물리 협업 기술 개발 |
| 연수 제안 업무 | 햅틱 인터페이스 / 햅틱 렌더링 기술 개발 |

(연수 내용)

‘원격 사용자 간 4D+ 감각기반 물리 협업 기술 개발’ 과제에 필수적인 하드웨어 및 소프트웨어 기술 개발에 참여함으로써 햅틱 관련 기술을 습득하고 적용할 수 있는 능력을 배양함. 중점적인 연구 내용은 아래와 같음.

1. 햅틱 인터페이스 : 사용자가 손끝을 통해서 가상 객체의 표면 특성을 지각하기 위한 하드웨어를 설계하고 구동하기 위한 연구 수행.
2. 햅틱 렌더링 기법 개발 : 사용자가 가상 객체와의 접촉시 촉감을 효율적으로 계산하여 햅틱 인터페이스를 통해서 표현할 수 있는 계산 기법 연구.

소속 부 서 : 로봇연구단

연수 책임자 : 박재영