

연수 제안서

연구 분야	이동로봇 자율주행 및 SLAM
연구 과제명	비침습 BCI 신호 기반 원격 로봇 제어 기술 개발
연수 제안 업무	- 이동로봇 자율주행 - 휴먼/객체 인식 기반 Semantic SLAM
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021.05.01. - 2022.04.30</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">이동로봇의 실내 자율주행 및 원격제어휴먼/객체 인식 기반 Semantic SLAM <p>위 연구 내용을 수행하는 데에 있어 적용 가능한 연구 방법론을 익히고, BCI 신호를 기반으로 원격 로봇의 자율주행 기술을 구현함.</p> <p>- 지원 자격 :</p> <p>ROS(Robot Operating System) 기반 자율 주행 연구 경력</p>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 최종석	