

# 연수 제안서

연구 분야	로봇용 의미지도(Semantic SLAM) 작성
연구 과제명	비침습 BCI 신호 기반 원격 로봇 제어 기술 개발
연수 제안 업무	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 이동로봇 자율주행을 위한 의미지도 (Semantic SLAM) 작성 기술 개발</li> </ul>
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021.09.01. - 2022.08.30</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 이동로봇의 자율주행을 위한 의미지도 (Semantic SLAM) 작성</li> </ul> <p>위 연구 내용을 수행하는 데에 있어 적용 가능한 연구 방법론을 익히고, BCI 신호를 기반으로 원격 로봇의 자율주행 및 공유제어 기술을 구현함.</p> <p>- 지원 자격 :</p> <p>객체인식, 로봇주행을 위한 지도작성(SLAM), ROS(Robot Operating System) 기반 자율 주행 연구 경력</p>	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 최종석</p>	