선행특허 조사방법

키프리스 – 특허 검색

청구항을 통해서 특허분석

팀별 멘토링

특허 포인트-이해도의 정도에 가중치를 주고 그에 따른 목 움직임의 구현

좀 더 구체적으로 포인트를 잡도록 하는 게 좋음

기존과는 다른 차별점을 두는 것이 좋음(이를 구현하기 위해서 어떤 부분을 구체적으로 구현해야 되는가)

움직임에 대한 프로그래밍보단 목 움직임의 케이스를 학습시켜 추후에 동작

단순히 저장된 값을 출력시키는 것이 아닌 상황에 따라 즉각적으로 대처하는 로봇