**2020-1학기 Capstone 디자인 프로젝트 RFP**

|  |  |
| --- | --- |
| **과제명** | **Depth 카메라를 이용한 사물인식 및 거리 측정** |
| **기술분야** | **인공지능, 딥러닝, Matlab 프로그래밍** |
| **담당교수** | **무인이동체공학전공 김성한 교수** |
| **장소** | **대양AI센터 615호** |

|  |  |
| --- | --- |
| **프로젝트**  **목표** | * Depth 카메라를 이용한 사물인식 및 거리 측정 알고리즘 개발 |
| **관련 이론 및 실습 교과목** | * **SW분야:** (고급)C프로그래밍및실습(1), 동적시스템모델링(2), 인공지능(3), 딥러닝시스템(4), 머신비전시스템(4) |
| **졸업작품**  **구성** | * Depth 카메라 시스템 * Matlab 사물인식 알고리즘 * Matlab 거리측정 알고리즘 * 보고서 |
| **프로젝트**  **내용** | * Depth 카메라 시스템 구성 * 딥러닝을 이용한 사물인식 알고리즘 개발 * 인식된 사물까지 거리를 측정하는 알고리즘 개발 * 논문형식 보고서 작성 |
| **주요성과물** | * Depth 카메라 시스템 및 알고리즘 SW, 보고서 |
| **협력기업** | 없음 |