# 멀티로봇시스템 연구실 (Multi-robot System Lab)

**1. 연구실 소개**

- 책임교수: 어규호 교수 (gyuho.eoh@tukorea.ac.kr)
- 우리 연구실은 멀티로봇 시스템 및 로봇 내비게이션 기반 기술을 연구하는 연구실입니다.

**2. 연구분야**

1) 멀티로봇 시스템의 협업, 협동 및 경로 제어 (MAPF)
2) SLAM (Visual SLAM, 3D-LiDAR SLAM, Fusion SLAM)
3) 환경 인식 및 모델링 (3D-Gaussian Splatting)
4) 강화학습 기반 로봇 제어
5) Vision-Language-Action (VLA)

**3.모집대상 및 지원자격(우대사항)**

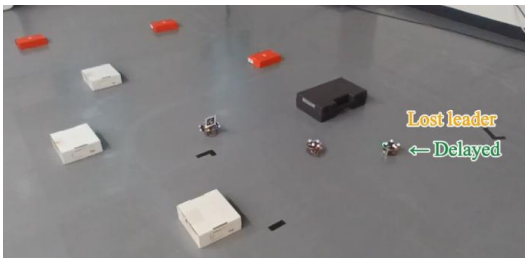
- 석박사과정 진학 희망자
- 메카, 전자, 컴퓨터, 인공지능, 게임공학과 학생 우대
- 모바일 로봇, 환경인지, 자율주행에 대한 관심이 있는 학생

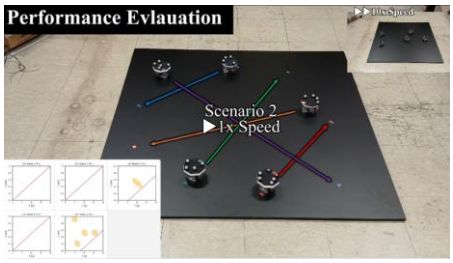
**4. 혜택**

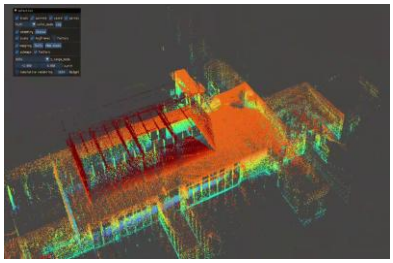
- 첫 학기 연구지원장학금 전액 지원
- 학생 인건비 지원
- 국내외 학술대회 참가 지원
- 연구 성과에 따른 인센티브 지원

**5. 비고**

- 위치: TIP 408호
- 홈페이지: https://sites.google.com/view/tu-airlab
- 참여시기 조율 가능
- 모집인원 : 0명



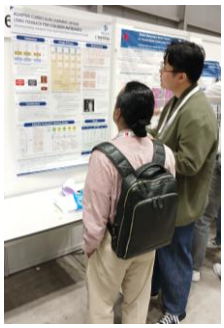











**문의**

- 담당자 : 어규호 교수(gyuho.eoh@tukorea.ac.kr)