

연수 제안서

연구 분야	로봇을 활용한 조작(Grasping & Manipulation)과 관련한 기구 설계, 센서, 제어 알고리즘 연구 수행
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	물체의 파지 상태 기반 실시간 적응성을 가지는 로봇 그리퍼 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수 기간 : 2023-01-01 ~ 2023-12-31</p> <p>- 연수 내용 : <u>물체의 파지 상태 기반 실시간 적응성을 가지는 로봇 그리퍼 연구</u></p> <p>1. 물체의 파지 상태의 실시간 추정을 위한 센서 구성 및 알고리즘 개발 (Grasping Status Estimation, Sensorized Gripper, Sensor configuration, Sensor fusion)</p> <p>2. 로봇 그리퍼 모듈화를 위한 임베디드시스템 및 펌웨어 개발 (Embedded system, BLDC motor controller, Fieldbus, Firmware, Sensor data acquisition)</p> <p>- 위 주제 중에서 협의를 통해서 연구 참여, https://robogram.kist.re.kr/ 참고</p> <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none">- 박사, 석사, 학사학위 소지자 및 23년 2월 졸업 예정자- 기계, 전자전기, 로봇, 메카트로닉스, 컴퓨터공학 또는 관련 전공- 모집 분야 연구의 관심 있는 지원자- 로봇 핸드 파지 제어 관련 연구 유경험자 우대- C/C++프로그래밍, 리눅스, ROS 유경험자 우대- KIST의 학연과정 진학 희망자 우대	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 인 용 석	