

연수 제안서

연구 분야	휴머노이드 로봇 동작 계획 및 제어
연구 과제명	생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇 개발
연수 제안 업무	휴머노이드 로봇의 전신 제어 및 동작 계획
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 :</p> <ul style="list-style-type: none">● 2023-01-01 ~ 2024-10-31 <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">● Wheel-legged 휴머노이드 로봇의 기구학 및 동역학 모델링● 동역학 SW 및 C/C++ 언어를 활용한 시뮬레이션 환경 구축● MPC/LQR 기반 Wheel-legged 휴머노이드 로봇의 경로 추종 제어 알고리즘 개발● 최적화(QP) 및 동역학 기반 휴머노이드 로봇의 전신 제어기술 개발● EtherCAT 통신 기반 모터 제어 및 Linux 기반 실시간 제어환경 구축● 시뮬레이션 및 실험을 통한 휴머노이드 로봇의 제어기술 구현	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 오 용 환	