

연수 제안서

연구 분야	비평탄면(험지) 주행 로봇 설계 및 제어
연구 과제명	미래원천로봇·미디어연구개발사업
연수 제안 업무	험지 주행 로봇 설계 및 제어
<p>(연수 내용)</p> <ul style="list-style-type: none">- 연수기간 : 2023-01-01 – 2023-12-31- 이동 로봇 활용 환경이 일반적인 평탄면 환경에서 비평탄면 환경으로 옮겨가고 있음.- 일반적인 평탄면도 서로 불연속적으로 연결되고, 다양한 장애물이 존재하여 이론적인 비평탄면은 현실에서 극소수의 환경에서만 가능- 이에 본 연구에서는 사람이 다닐 수 있는 대부분의 비평탄면을 이동할 수 있는 주행 로봇을 개발하고자 함- 다양한 형태의 로봇 구조를 적용하고 테스트할 예정임- 비평탄면 주행 로봇 자료 조사<ul style="list-style-type: none">: 주행 환경에 따른 이동 로봇 구조 조사: 비평탄면 주행 로봇 분류 및 기본 해석법 연구: 비평탄면 주행 로봇 기본 제어 방법 연구- 비평탄면 주행 로봇 설계<ul style="list-style-type: none">: 주행 환경 정의 및 특성 분석: 이동 로봇 구조 설계: 시뮬레이션을 통한 이동 로봇 성능 분석- 로봇 제작 및 실험<ul style="list-style-type: none">: 이동 로봇 상세 설계 및 제작: 실험을 통한 설계 분석 및 보강- 다수 이동 로봇 협업 제어<ul style="list-style-type: none">: 다수의 이동 로봇 제어 기법 연구: 다수 로봇 비평탄면 협업 주행 연구	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 김도익	