

# 연수 제안서

연구 분야	물리지능 기반 로봇핸드
연구 과제명	촉감 및 역감 기반 물리지능(physical intelligence) 탑재 다지형 로봇핸드 개발 연구
연수 제안 업무	로봇핸드 시스템 개발 및 유효성 평가
<p>(연수 내용)</p> <p>■ 연수기간</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 2023.01.01. ~ 2024.12.31</li><li>- 연수 시작 시기, 종료 시기 및 연장여부는 협의하여 결정</li></ul> <p>■ 연수 내용</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 아래 주요 연수 내용 및 지원자 관심 분야에 대해 <u>협의하여 세부 연구 주제 결정</u></li></ul> <p>○ 다지형 로봇핸드 시스템 하드웨어 연구</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 다지형 로봇핸드 손가락/손바닥 메커니즘 기구 설계 및 제어</li><li>- 힘줄구동(tendon-driven)형 및 링크구동(link-driven)형 로봇핸드 액추에이터 시스템 연구</li><li>- 로봇핸드 내장 촉감 센서 및 역감 센서 연구</li></ul> <p>○ 로봇핸드 물리지능 연구</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 촉/역감 기반 비학습 물체 파지 전략 연구</li><li>- 다중 정보 (multi-modal information) 기반 로봇핸드 제어 연구</li><li>- 물체 물성 적응형 파지 전략 연구</li><li>- 손 안 (in-hand) 물체 조작 전략 연구</li></ul> <p>○ 실험적 로봇핸드 성능 평가 연구</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 물리지능 탑재에 따른 로봇핸드 파지/조작 기능성 향상 증명 연구</li><li>- 파지/조작을 위한 소비 에너지 기반 물리지능의 실제적 유효성 증명 연구</li><li>- 촉/역감 센서 기반 비학습물체 파지 전략의 유효성 증명 연구</li></ul>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 황동현	