

연수 제안서

연구 분야	초미세 수술 로봇의 말단장치 및 모션 제어 연구
연구 과제명	말초신경 인터페이스 체내 이식을 위한 로봇 플랫폼 기술
연수 제안 업무	초미세 수술을 위한 힘 센서 기반 말단부 및 학습 기반 모션 제어 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수 기간 : 2023-01-01 ~ 2023-12-31</p> <p>- 연수 내용 : <u>초미세 수술을 위한 힘 센서 기반 말단부 및 학습 기반 모션 제어 연구</u></p> <ol style="list-style-type: none"> 손상을 최소화하며 미세한 조작을 위한 FBG 기반 힘 센서를 포함한 초소형 수술용 말단부 개발 (Tendon-driven mechanism, Articulated wrist, Damage Control, Surgical forceps) 원격 조작 로봇의 공유제어를 위한 데이터(힘, 영상, 모션) 기반 제어 파라미터 최적화 기술 개발 (Self-adaptive motion scaling, Virtual coupling, Hand-eye coordination, Termer filtration) <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 - 미세 수술 로봇 관련 연구 유경험자 우대 - C/C++프로그래밍, 리눅스, ROS 유경험자 우대 - KIST의 학연과정 진학 희망자 우대 	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인 용 석</p>	