

연수 제안서

연구 분야	로봇 시스템 및 제어 알고리즘 개발
연구 과제명	로봇 적용 범위 확장을 위해 3종의 조인트 모듈, 최대 7자유도의 기구부 조합에 따른 제어, 인지 시스템의 자동 구성이 가능한 모듈라 매니플레이션 기술 개발
연수 제안 업무	모듈라 조인트 기반 holonomic 전방향 이동 로봇 시스템 및 제어 알고리즘 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>기존에 개발된 모듈라 조인트 시스템을 활용하여 전방향 이동이 가능하면서 최 외각부 형상 변형이 가능한 이동 로봇 시스템 개발을 수행 이를 위해 아래의 내용을 연구 및 개발하는 것을 연수 목적으로 함</p> <p>1) 실시간으로 형상 및 조인트의 설치 위치가 변경되는 이동부의 Holonomic 전 방향 이동이 가능한 제어 수식 도출 및 시뮬레이션 수행</p> <p>2) 도출된 제어 수식으로 EtherCAT 기반 로봇 실시간 제어 알고리즘 개발</p> <p>3) 개발된 제어 시스템을 실 시스템에 적용하여 동작 시험 수행</p>	
<p style="text-align: center;">소속 부 서 : 로봇미디어연구소</p> <p style="text-align: center;">연수 책임자 : 이 우섭</p>	