

연수 제안서

연구 분야	로봇 제어 알고리즘 기술
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	초미세 로봇수술을 위한 원격제어 알고리즘 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021-04-01 ~ 2022-03-31</p> <p>- 연수 내용 :</p> <p>○ 초미세 로봇수술을 위한 원격제어 알고리즘 연구</p> <ul style="list-style-type: none"> - Robotic supermicrosurgery를 위해 개발된 마스터-슬레이브 로봇 조작기를 활용하여 원격제어 알고리즘(self-adaptive motion scaling, collision avoidance algorithm)에 대한 연구 - 원격제어 알고리즘을 위해 virtual coupling, hand-eye coordination 관련한 연구 수행 - 도출된 알고리즘의 적용 및 사용자테스트 기반 통계적 분석을 수행하여 로봇 구동의 직관성(intuitiveness) 및 안전성(stability)에 대한 실험적 증명에 관한 연구 <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none"> - 원격조작 제어 시스템 관련 연구 유경험자 우대 - 싱글보드컴퓨터(SBC) 및 리눅스를 활용한 실시간 마스터 제어기 활용 가능자 우대 - C/C++ 및 Python 프로그래밍 가능자 우대 - 박사 학위 취득자 (취득예정자 가능) - 참고 홈페이지: http://robogram.kist.re.kr/ 	
<p style="text-align: right;">소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p style="text-align: right;">연수 책임자 : 인 용 석</p>	