

연수 제안서

연구 분야	로봇 작업 및 모션 플래닝
연구 과제명	- 생활 환경에서 사회성을 반영한 서비스 로봇의 물체 다루기 원천기술 개발 - 클라우드에 연결된 개별 로봇 및 로봇그룹의 작업 계획 기술
연수 제안 업무	
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">* 로봇 소프트웨어 프레임워크 개발<ul style="list-style-type: none">. ROS 기반 오픈 소스 및 라이브러리 등을 활용한 로봇 Testbed의 HW/SW 프레임워크 개발에 참여. ROS 기반 이동로봇 및 로봇팔의 모션 생성 및 제어 SW 개발* 로봇 Task-motion Planning 알고리즘 개발<ul style="list-style-type: none">. 로봇 시뮬레이션 프로그램(MoveIt, V-Rep 등) 활용. 기계학습 기반 로봇 Task 및 Motion 계획 알고리즘 개발 및 통합 <p>- 연수기간 : 2021.03.01. ~ 2021.12.31. (이후, 총 22개월 이내 연장 가능)</p>	
<p>소속 부 서 : 치매DTC융합연구단</p> <p>연수 책임자 : 김 창 환</p>	

