

연수 제안서

연구 분야	Tele-operation 시스템
연구 과제명	격리중환자실 운용 치료장비 상태 모니터링 및 원격 조작 통합 시스템 개발 및 현장 실증
연수 제안 업무	치료장비 원격 모니터링 및 조작을 위한 기구 및 알고리즘 통합 시스템 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>■ 연수기간</p> <ul style="list-style-type: none"> - 2021.09.01. ~ 2023.06.30 - 연수 시작 기간 및 종료 기간은 협의 가능 <p>■ 연수 내용</p> <ul style="list-style-type: none"> - 아래 주요 연수 내용 중 협의를 통해 세부 연구 주제 결정 <p>○ 치료장비 원격 조작을 위한 장착형 로봇시스템 개발</p> <ul style="list-style-type: none"> - 인공호흡기 등 의료현장에서 실제 활용되는 치료 장비를 원격 조작할 수 있는 치료장비 장착형 로봇시스템의 기구 설계 - 치료장비 장착형 로봇시스템의 다자유도 말단장치(end-effector) 기구 설계 및 제어 - 원격 조작용 주(master)-종(slave) 시스템을 위한 원격 제어 알고리즘 개발 <p>○ 치료장비 원격 모니터링을 위한 통신 시스템 개발</p> <ul style="list-style-type: none"> - 인공호흡기 등 의료현장에서 실제 사용되는 치료장비의 정보 외부 출력 포트로부터 데이터를 획득하고 이를 원격 디스플레이할 수 있는 통신프로토콜 및 알고리즘 개발 - RS-232, RS-485 등 통신 규격에 따른 최적의 프로토콜 수립 및 적용 - 원격 모니터링 데이터의 디스플레이를 위한 키오스크형 단말 시스템 및 내장 GUI 구성/개발 	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 황동현</p>	