

연수 제안서

연구 분야	로봇을 활용한 조작(Grasping & Manipulation)과 관련한 기구 설계, 센서, 제어 알고리즘 연구 수행
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	Cluttered 환경에서 복잡한 형태를 가지는 물체의 파지 제어 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2022-03-01 ~ 2023-02-28</p> <p>- 연수 내용 :</p> <p>○ Cluttered 환경에서 복잡한 형태를 가지는 물체의 파지 제어 연구</p> <ul style="list-style-type: none"> - Cluttered 환경에서 복잡한 형태를 가지는 물체의 파지 계획 및 제어 알고리즘 - 구동부 소형화를 위한 MCU(Cortex M3) 기반 임베디드 보드(모터드라이버 등) 및 펌웨어 개발 (위 주제 중에서 협의를 통해서 연구 참여, https://robogram.kist.re.kr/ 참고) <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none"> - 석사, 학사학위 소지자 및 22년 2월 졸업 예정자 - 기계, 전자전기, 로봇, 메카트로닉스, 컴퓨터공학 또는 관련 전공 - 모집 분야 연구의 관심 있는 지원자 - 로봇 핸드 파지 제어 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>	