

연수 제안서

연구 분야	로봇 매니퓰레이터의 실시간 모션 제어를 위한 프레임워크 구현
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	로봇 매니퓰레이터 실시간 제어 플랫폼 및 제어 어플리케이션 개발

(연수 내용)

- 연수기간 : 2021-07-01 ~ 2022-06-30

- 연수 내용 :

○ 파지 제어를 위한 로봇 손목 및 손바닥 연구

- Cluttered 환경에서 대상물의 안정적인 파지를 위한 로봇 손목 및 손바닥 관련 연구 수행
- 파지 불확실성 최소화를 위한 손목 및 손바닥 메커니즘 개발
- IC를 활용한 손목, 손바닥 전용 소형 제어 회로 보드 및 알고리즘 개발
- MCU를 활용한 EtherCAT, CAN, SPI, RS485 통신 회로 및 소프트웨어 개발
- 위 주제 중에서 협의를 통해서 연구 참여
- 참고 홈페이지: <https://robogram.kist.re.kr/>

○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무

- 석사 또는 학사학위 소지자 및 21년 8월 졸업 예정자
- 모집 분야 연구의 관심있는 지원자
- 로봇 핸드 파지 제어 관련 연구 유경험자 우대
- C/C++프로그래밍, 리눅스, ROS 유경험자 우대
- KIST의 학연과정 진학 희망자 우대

소속 부 서 : 지능로봇연구단

연수 책임자 : 인 용 석