

연수 제안서

연구 분야	1. 팬데믹 대응 자동 검체 추출 로봇 시스템 2. 웨어러블 근력 보조 로봇 시스템
연구 과제명	1. 원천적으로 안전한 신속 비대면 비강 자동 검체 추출 로봇 시스템 개발 2. 개인 맞춤형 헬스케어를 위한 웨어러블 로봇 개발
연수 제안 업무	검체 로봇 및 웨어러블 로봇 메커니즘 설계 및 제어
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2022.07.01.~2023.06.31</p> <p>- 연수 내용 (POST DOC. 및 인턴 공통)</p> <p>고령자 근력 보조를 위한 AI기반 웨어러블 로봇 개발 및 팬데믹 대응을 위한 비강 자동 검체 추출 로봇 연구 분야</p> <p>○ 개인 맞춤형 헬스케어를 위한 AI 기반 웨어러블 보행 보조 로봇 개발</p> <ul style="list-style-type: none"> - 초경량 다자유도 웨어러블 로봇 설계 - AI 기반 사용자 동작 의도/보행 환경 인식 및 인터랙션 제어 알고리즘 개발 - 초소형 BLDC Motor Driver, Power Management 회로 설계 - 사용자 보행 기능 개선을 위한 최적 제어 및 실험 <p>○ 비대면 자동 검체 추출 로봇 시스템 개발</p> <ul style="list-style-type: none"> - 신속 비대면 다자유도 비강 검체 로봇 매니퓰레이터 개발 - 검체 추출 로봇 제어 알고리즘 개발을 포함한 통합 제어 시스템 구축 - 팬텀 및 사용자 실험을 통한 로봇 성능 평가 <p>- https://sites.google.com/view/kist-airlab 홈페이지 참조</p>	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 이종원</p>	