

연수 제안서(Training Proposal)

| | |
|--|--|
| 연구 분야 (Research Fields) | 이족보행 휴머노이드 로봇 제어 |
| 연구 과제명 (Project Title) | HERO Part II: 디지털 홈케어를 위한 도우미 로봇 원천 기술 개발 |
| 연수 제안 업무 (Training Proposal Work) | 휴머노이드 로봇에 대한 시뮬레이션 기반 이족 보행 및 전신 밸런스 제어 기술 개발 |
| <p>(연수 내용)</p> <ul style="list-style-type: none"> ● 사람의 보행 패턴 분석 및 모델링 ● 휴머노이드 로봇의 기구학 및 동역학 모델링 ● 상용 동역학 SW 및 C/C++ 언어를 활용한 시뮬레이션 모델 생성 ● 시뮬레이션을 통한 휴머노이드 로봇의 이족보행 및 전신 밸런스 제어기술 구현 | |
| <p>소속 센터/단 명(Center) : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자(Advisor) : 오 용 환</p> | |