

코드번호 0401

연수 제안서(Training Proposal)

연구 분야 (Research Fields)	로봇 제어 알고리즘 기술
연구 과제명 (Project Title)	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무 (Training Proposal Work)	지능형 로봇 매니폴레이션
<p>○ 초미세 로봇수술을 위한 지능형 로봇 매니폴레이션 관련 연구</p> <ul style="list-style-type: none">- 마스터-슬레이브 로봇 조작기를 활용하여 원격제어 알고리즘(self-adaptive motion scaling, collision avoidance algorithm)에 대한 연구- 원격제어 알고리즘을 위해 virtual coupling, hand-eye coordination 관련한 연구 수행- Damage control을 위한 초소형 초정밀 힘센서에 대한 연구 <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none">- 원격조작 제어 시스템 관련 연구 유경험자 우대- 싱글보드컴퓨터 및 리눅스를 활용한 실시간 마스터 제어기 활용 가능자 우대- VR(스테레오 비전, HMD 활용) 및 딥러닝 알고리즘(Yolact, Keypoint Detection) 활용 가능자 우대- C/C++ 및 Python 프로그래밍 가능자 우대- 참고 홈페이지: robogram.kist.re.kr/	
소속 센터/단 명(Center) : 지능로봇연구단	
연수 책임자(Advisor) : 인용석	