

연수 제안서(Training Proposal)

연구 분야 (Research Fields)	의료로봇 개발
연구 과제명 (Project Title)	비대면 원격 검체채취 로봇, 경구강 및 복강경 수술을 위한 유연관절 단일통로 수술로봇 기술
연수 제안 업무 (Training Proposal Work)	의료로봇 설계, 제어, 비전 관련 업무중 관심분야
<p>- 연수 내용 :</p> <p>1. 본 연구실에서는 감염병 대처를 위한 검체 채취 로봇 시스템을 개발중에 있습니다. 검체 채취 로봇의 설계, 제어, 시스템 통합, 비전 및 딥러닝 기반 얼굴인식 기술이 필요합니다.</p> <p>2. 본 연구실에서는 경구강 및 복강경 수술로봇의 고강성이며 굴곡 가능한 수술툴, 비대면 이비인후과 진료를 위한 내시경 로봇 등을 개발하고 있습니다. 수술툴, 내시경 로봇의 설계 및 정밀하게 제어하는 것이 필요합니다.</p> <p>상기 내용중, 기존팀의 구성인력 상황 및 지원자의 전문 분야를 고려하여 상세 업무를 설정할 예정입니다.</p> <p>본 연구실에서는 선택임 연구원들과 포닥, 석사급 연구원, 박사, 석사 학생, 그리고 학부인턴 등 10~15명 정도의 인원이 팀을 이루어 연구를 진행하고 있어, 담당업무를 진행하며 팀원과의 소통, 원활한 협업을 통해 시너지를 내고자 하는 인재를 채용하고자 합니다.</p> <p>본 연수를 통해 로봇 설계, 제어, 컴퓨터 비전 기술을 익히고, 의료로봇 전반에 대한 지식과 의료기기 임상연구 경험을 체득할 수 있으며, 국내 최고 연구소에서 경험을 쌓는 기회가 될 것입니다. 랩내 팀원들간 협업이 잘되고 분위기가 좋아 선후배, 동료들에게 배우고 함께 성장해 나가는 것이 랩의 큰 장점입니다.</p> <p>본 연수를 통해 의료 로봇 관련 기술을 배우고, 관련 기업의 취직 및 학술, 연구 분야로 진출 가능할 것입니다.</p>	
<p>소속 센터/단 명(Center) : 안전증강융합연구단/ 헬스케어로봇연구단</p> <p>연수 책임자(Advisor) : 김 계 리</p>	