

# 연수 제안서

연구 분야	로봇 동작 계획 및 제어
연구 과제명	생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇 개발
연수 제안 업무	휴머노이드 로봇의 전신 제어 및 파지-조작 기술 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>● 2021-04-01 ~ 2023-01-31</li></ul> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>● 휴머노이드 로봇의 기구학 및 동역학 모델링</li><li>● 상용 동역학 SW 및 C/C++ 언어를 활용한 시뮬레이션 모델 생성</li><li>● 양팔-양손을 이용한 파지-조작 제어 알고리즘 개발</li><li>● MPC/QP 기반 이동 로봇의 경로 추종 제어 알고리즘 개발</li><li>● 시뮬레이션을 통한 휴머노이드 로봇의 제어기술 구현</li></ul>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 오 용 환	