

연수 제안서

연구 분야	로봇 매니퓰레이터의 실시간 모션 제어를 위한 프레임워크 구현
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	로봇 매니퓰레이터 실시간 제어 플랫폼 및 제어 어플리케이션 개발

(연수 내용)

- 연수기간 : 2021-07-01 ~ 2022-06-30

- 연수 내용 :

○ 초미세 수술 로봇의 말단장치 연구

- 연조직의 정밀 원격 조작을 위한 초미세 수술 로봇의 다기능 말단장치 및 제어 관련 연구 수행
- 텐던 구동 기반 수술용 말단장치(forceps 등) 메커니즘 설계
- 딥러닝 및 스테레오 정합을 통한 말단 장치의 실시간 3차원 좌표 추정 알고리즘 개발
- 싱글보드컴퓨터(SBC) 및 리눅스를 활용한 실시간 마스터 제어기 개발
- 위 주제 중에서 협의를 통해서 연구 참여
- 참고 홈페이지: <https://robogram.kist.re.kr/>

○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무

- 석사 또는 학사학위 소지자 및 21년 8월 졸업 예정자
- 모집 분야 연구의 관심있는 지원자
- 미세 수술 로봇 관련 연구 유경험자 우대
- C/C++프로그래밍, 리눅스, ROS 유경험자 우대
- KIST의 학연과정 진학 희망자 우대

소속 부 서 : 지능로봇연구단

연수 책임자 : 인 용 석