

연수 제안서

| | |
|---|--|
| 연구 분야 | 여유자유도 로봇 제어 |
| 연구 과제명 | 생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇 개발 |
| 연수 제안 업무 | 여유자유도 로봇의 조작 기술 개발 |
| <p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 :</p> <ul style="list-style-type: none">● 2022-05-01 ~ 2024-02-29 <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">● 동역학 기반 시뮬레이션을 통한 여유자유도 로봇의 동작 제어 기술 개발● 순응 제어 기반 팔단부 및 관절 직접 교시 기술 개발● 센서 기반 로봇의 외부 환경과의 충돌 감지 기술 개발● 개발된 제어 알고리즘에 대한 실험적 검증 | |
| 소속 부 서 : 지능로봇연구단 | |
| 연수 책임자 : 오 용 환 | |