

# 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
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021-05-01 ~ 2022-04-30</p> <p>- 연수 내용 :</p> <p>○ 로봇 매니퓰레이터 실시간 제어 플랫폼 및 제어 어플리케이션 개발</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 다자유도 로봇 매니퓰레이터의 실시간 제어를 위해 SBC를 활용하여 리눅스 기반 실시간 제어기 및 ROS를 활용하여 다중 노드 네트워크 기반 데이터 통신 구현</li> <li>- EtherCAT 통신 기반 제어를 위한 Master 애플리케이션 구현 및 MCU를 활용한 EtherCAT Slave 구현</li> </ul> <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 모션 제어 및 플래닝 관련 연구 유경험자 우대</li> <li>- 싱글보드컴퓨터(SBC) 및 리눅스를 활용한 실시간 마스터 제어기 활용 가능자 우대</li> <li>- EtherCAT 통신 기반 제어 시스템 및 MCU를 활용한 SPI 통신 유경험자 우대</li> <li>- C/C++ 프로그래밍에 대한 이해</li> <li>- 학사 및 석사 학위 취득자 (취득예정자 가능)</li> <li>- 참고 홈페이지: <a href="http://robogram.kist.re.kr/">http://robogram.kist.re.kr/</a></li> </ul>	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인 용 석</p>	