

# 연수 제안서

연구 분야	로봇을 활용한 조작(Grasping & Manipulation)과 관련한 기구 설계, 센서, 제어 알고리즘 연구 수행
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능-로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	초미세 수술 로봇의 말단장치 및 모션 제어 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021-10-01 ~ 2022-09-30</p> <p>- 연수 내용 :</p> <p>○ 초미세 수술 로봇의 말단장치 및 모션 제어 연구</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 초미세 수술 로봇의 정밀 원격 조작을 위한 센서 데이터 기반 모션 제어 관련 연구</li> <li>- 마스터-슬레이브 로봇의 원격 조작을 위한 실시간 제어 프레임워크</li> <li>- 초미세 수술을 위한 RCM 메커니즘 기구설계 및 해석</li> <li>- 연조직 미세 조작력 측정을 위한 FBG 기반 정밀 힘 센서 설계</li> <li>- MCU를 활용한 EtherCAT Slave 보드 구현</li> <li>- HYPERION interrogator와 MUC와의 실시간 UDP 통신 인터페이스 구현</li> <li>- 위 주제 중에서 협의를 통해서 연구 참여</li> <li>- 참고 홈페이지: <a href="https://robogram.kist.re.kr/">https://robogram.kist.re.kr/</a></li> </ul> <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 박사, 석사, 학사학위 소지자 및 21년 8월 졸업 예정자</li> <li>- 모집 분야 연구의 관심 있는 지원자</li> <li>- 미세 수술 로봇 관련 연구 유경험자 우대</li> <li>- C/C++프로그래밍, 리눅스, ROS 유경험자 우대</li> <li>- KIST의 학연과정 진학 희망자 우대</li> </ul>	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인 용 석</p>	