

# 연수 제안서

연구 분야	양팔 로봇 제어
연구 과제명	생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇 개발
연수 제안 업무	양팔 로봇의 역동역학 제어기 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>● 2022-03-01 ~ 2022-12-31</li></ul> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none"><li>● 1. 다관절 로봇의 역동역학 제어기 구현</li><li>● 2. ROS기반 로봇 시스템 구현</li><li>● 3. 파지 물체를 포함한 로봇 동역학 모델링</li></ul>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 이 이 수	