연수 제안서

연구 분야	로봇 제어 및 플래닝
연구 과제명	생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇
연수 제안 업무	서비스로봇 제어를 위한 동작 계획법 및 제어시스템 개발

(연수 내용)

- 연수기간 : 2021.09. ~ 2022.08

- 연수 내용 :

KIST 기관고유연구사업인 "미래원천로봇 미디어연구개발사업"의 연구 과제 "생활지능공간에서 근접지원 서비스를 위한 바퀴형 휴머노이드 로봇"을 성공적으로 수행하기 위한 기술을 개발함. 로봇의 실시간 제어 시스템을 구축하고, 로봇이 다양한 작업을 성공적으로 수행할 수 있도록 하는 동작 계획법을 개발 및 구현함. 이를 위한 주요 연수 내용은 아래와 같음:

인턴

- 양팔로봇과 모바일매니플레이터의 동작 제어 및 동작 계획 기법 연구
- 연구한 방법을 실제 로봇에 구현 및 실험 수행
- LINUX와 기반의 실시간 로봇 제어 시스템을 개발하여 과제 수행에 활용될 로봇들의 실시간 제어 시스템 구축 및 안정화

소속 부 서 : 지능로봇연구단

연수 책임자 : 이이수