

연수 제안서

연구 분야	생체모방 알고리즘
연구 과제명	대상물의 내외재적 비정형성에 적응 가능한 로봇핸드 고도화 기술 개발
연수 제안 업무	동물의 '감각 기반 동작 제어' 모사를 위한 기초 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>■ 연수기간</p> <ul style="list-style-type: none">- 2021.09.01. ~ 2023.06.30- 연수 시작 기간 및 종료 기간은 협의 가능 <p>■ 연수 내용</p> <ul style="list-style-type: none">- 아래 주요 연수 내용 중 협의를 통해 세부 연구 주제 결정 <p>○ 소동물 대상 감각 피드백 기반 운동 제어 특성 평가 실험</p> <ul style="list-style-type: none">- 실험용 소동물(mouse, rat 등)을 대상으로, 동물 고유의 감각 피드백 기반 동작 제어 특성 조사를 위한 신경과학 분야 기초 실험 수행- 소동물 대상 신경과학 실험 프로토콜을 수립하고 실제 동물을 대상으로 한 실험 진행 및 실험결과를 통한 동물 고유 감각 기반 동작 제어 특성을 분석- 동물의 감각 기반 동작 제어 특성을 바탕으로, 이를 모사한 로봇핸드의 적응형 파지 알고리즘 기초 개념 도출	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 황동현	