

연수 제안서

| | |
|---|---|
| 연구 분야 | 착용형 로봇 개발 |
| 연구 과제명 | 수술 4.0 시대를 선도하기 위한 MIDAS 원천기술 개발 / 스마트 스트랩을 이용한 침단 보조기 개발 |
| 연수 제안 업무 | 수술 보조를 위한 착용형 로봇 시스템 개발 및 요소기술 개발 |
| <p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2022년09월01일 ~ 2023년8월31일</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none">○ 의료진 동작 보조를 위한 착용형 로봇 개발<ul style="list-style-type: none">- 어깨 동작 보조를 위한 착용형 로봇 설계 제작 및 평가- 수술 환경의 동작 분석 및 수술 보조를 위한 착용형 로봇 요구사항 도출- 의복형 수술 보조 로봇 HW 개발○ 착용형 로봇 고정부 설계<ul style="list-style-type: none">- 착용형 로봇 고정을 위한 텍스타일/유연체 구조 설계 및 해석○ 착용형 로봇 및 케어 로봇에 활용이 가능한 공압 구동기 개발 및 공압 구동기 제작을 위한 범용 2차원 비닐 접착기 개발<ul style="list-style-type: none">- 인덕션 히팅과 플로터를 이용한 비닐 자동 접착기 제작- 공압 구동기를 활용한 케어 로봇 어플리케이션 개발○ 연구 논문 작성을 위한 실적 데이터 확보 | |
| <p>소속 부 서 : AI 로봇 연구소</p> <p>헬스케어로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인현기 선임연구원</p> | |