

# 연수 제안서

연구 분야	AI 기반 웨어러블 근력 보조 로봇 시스템
연구 과제명	뉴노멀 헬스케어를 위한 데이터 기반 건강 상태 모니터링 및 예측 기술
연수 제안 업무	고령자 일상 근력 보조를 위한 AI 기반 웨어러블 로봇 기술 개발
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2022.09.01.~2023.08.31</p> <p>- 연수 내용 (POST DOC. 및 인턴 공통)</p> <p>고령자 일상 근력 보조를 위한 AI 기반 웨어러블 로봇 기술 개발</p> <p>○ 개인 맞춤형 헬스케어를 위한 AI기반 웨어러블 보행 보조 로봇 개발</p> <ul style="list-style-type: none"><li>- 초경량 다자유도 웨어러블 로봇 설계</li><li>- AI 기반 사용자 동작 의도, 보행 환경 인식, 인터랙션 제어 알고리즘 개발</li><li>- 사용자 보행 보조, 밸런스 보조 위한 최적 근력 제어기 개발 및 실험</li><li>- 초소형 BLDC Motor Driver 회로 설계 등</li></ul> <p>- <a href="https://sites.google.com/view/kist-airlab">https://sites.google.com/view/kist-airlab</a> 홈페이지 참조</p>	
소속 부 서 : 지능로봇연구단	
연수 책임자 : 이종원	