

연수 제안서

연구 분야	착용형 로봇 개발, 공압 제어
연구 과제명	수술 4.0 시대를 선도하기 위한 MIDAS 원천기술 개발 / 사람중심 스마트 양팔 이송 보조로봇 개발
연수 제안 업무	수술 보조를 위한 착용형 로봇 시스템 개발 및 환자 이송로봇 공압 제어
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021년04월01일 ~ 2022년12월31일</p> <p>- 연수 내용 :</p> <ul style="list-style-type: none"> ○ 수술 보조를 위한 착용형 로봇 하드웨어 개발 <ul style="list-style-type: none"> - 수술 환경의 동작 분석 및 수술 보조를 위한 착용형 로봇 요구사항 도출 - 의복형 수술 보조 로봇 HW 개발 ○ 공압을 이용한 환자이송용 로봇 공압 제어 <ul style="list-style-type: none"> - 성장메커니즘 기반 환자이송용 스마트 슬링 제어 최적화 ○ 연구 논문 작성을 위한 실적 데이터 확보 	
<p>소속 부 서 : AI 로봇 연구소</p> <p>헬스케어로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인현기 선임연구원</p>	