

# 연수 제안서

연구 분야	로봇핸드 파지 제어를 위한 센서 및 알고리즘 기술
연구 과제명	초연결 사회에서의 웰니스를 위한 인간친화적 인공지능 -로봇 핵심원천 기술 개발
연수 제안 업무	로봇핸드 피부 형태의 근거리 비접촉 센서 연구
<p>(연수 내용)</p> <p>- 연수기간 : 2021-04-01 ~ 2022-03-31</p> <p>- 연수 내용 :</p> <p>○ 로봇핸드 피부 형태의 근거리 비접촉 센서 연구</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 크기와 형태가 변형 가능한 링크 기반 손바닥 메커니즘이 파지 대상물에 접근할 때 파지 대상물의 크기와 형태가 인식 가능한 피부 형태의 근거리 비접촉 센서 연구</li> <li>- 개발한 센서 기반으로 파지 대상물의 형태를 실시간으로 추정하여 최적 파지 패턴을 생성하는 적응 알고리즘 연구</li> </ul> <p>○ 위 내용 수행을 위해 필요 직무</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 파지 제어 및 모션 플래닝 관련 연구 유경험자 우대</li> <li>- 싱글보드컴퓨터(SBC) 및 리눅스를 활용한 실시간 마스터 제어기 활용 가능자 우대</li> <li>- 센서 데이터 처리를 위한 MCU 및 IC의 시리얼 통신 활용 가능자 우대</li> <li>- C/C++프로그래밍에 대한 이해</li> <li>- 학사 및 석사 학위 취득자 (취득예정자 가능)</li> <li>- 참고 홈페이지: <a href="http://robogram.kist.re.kr/">http://robogram.kist.re.kr/</a></li> </ul>	
<p>소속 부 서 : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자 : 인 용 석</p>	