

연수 제안서(Training Proposal) 기유권트:04이

연구 분야 (Research Fields)	지능형 로봇 매니플레이션
연구 과제명 (Project Title)	변형 가능한 손바닥 구조를 가지는 로봇핸드 메커니즘 개발
연수 제안 업무 (Training Proposal Work)	다양한 물체를 파지하기 위한 변형 가능한 손바닥 메커니즘의 설계 및 모터 제어
<p>○ 연구 주제: 다양한 물체의 파지를 위한 변형 가능한 손바닥 구조를 가지는 로봇핸드 메커니즘 개발</p> <p>○ 연구 내용</p> <ul style="list-style-type: none"> - 로봇 핸드에 활용 가능한 소형 구동기 세트 설계 - 변형 가능한 손바닥 메커니즘의 설계 및 제어 - 다자유도를 가지는 싱글 조인트 메커니즘 설계 및 제어 - 모터 드라이버를 이용한 조인트 메커니즘 구동 	
<p>소속 센터/단 명(Center) : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자(Advisor) : 인용석</p>	

연수 제안서(Training Proposal) 지능로봇 10401

연구 분야 (Research Fields)	로봇 핸드
연구 과제명 (Project Title)	CAS-디지털 홈케어를 위한 도우미로봇 원천기술 개발
연수 제안 업무 (Training Proposal Work)	로봇핸드 유연 기구부 설계 및 제어
<p>○ 연구 주제: 물체의 파지 및 정교조작을 위한 유연기구 기반 로봇핸드 개발</p> <p>○ 연구 내용</p> <ul style="list-style-type: none"> - 유연기구(compliant mechanism)와 강체조인트(rigid-body joint)의 조합으로 구성된 로봇핸드 손가락의 기구 설계 및 해석 - 로봇핸드 손가락 구동을 위한 구동기 및 구동전달기구(transmission) 설계 - 다자유도 로봇핸드 손가락 모션 제어 - 가변강성 특성을 갖는 손바닥 메커니즘 작동원리 개발 - 스마트재료 내장 로봇핸드 연성피부 개발 - 촉감 센서 기반 파지력 측정 및 제어 - 로봇핸드 모션 제어 및 파지/조작 작업 계획 	
<p>소속 센터/단 명(Center) : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자(Advisor) : 황동현</p>	

연수 제안서(Training Proposal) 지윤근: 04이

연구 분야 (Research Fields)	웨어러블로봇
연구 과제명 (Project Title)	유연, 경량의 고 착용성 상지형 웨어러블 로봇 개발
연수 제안 업무 (Training Proposal Work)	다자유도 유연 연속 기구 설계/제어 및 가변강성 스마트섬유 제작
<p>○ 연구 주제: 상지 착용형 유연, 경량 로봇의 유연 연속 기구 설계 및 제어</p> <p>○ 연구 내용</p> <ul style="list-style-type: none"> - 상지 착용형 로봇의 유연 연속 기구(CCM, compliant continuum mechanism)의 설계 및 해석 - 다자유도 CCM 구동을 위한 tendon-driven 메커니즘 설계 및 모터 제어 - 다자유도 CCM 구동을 위한 soft pneumatic actuator 구성요소, 구동원리 개발 및 모션 제어 - 다자유도 CCM의 형상 제어를 위한 모듈형 센서시스템 개발 - 가변강성 스마트 섬유 (smart fabric) 봉제기술 개발 및 봉제 패턴 최적화 - 스마트 섬유의 가변강성 특성 평가 	
<p>소속 센터/단 명(Center) : 지능로봇연구단</p> <p>연수 책임자(Advisor) : 황동현</p>	