

재활로봇의 움직임제어: 위치제어와 힘제어

대구경북과학기술원 (DGIST) 로봇공학전공

오세훈

재활운동을 포함한 다양한 인간을 돕기 위한 로봇의 기본 동작을 필요한 힘과 위치의 특징에 따라 4가지의 타입으로 분류한다. 각각의 타입을 구현하기 위하여 로봇에는 위치제어, 힘제어, 임피던스제어라는 제어 알고리즘이 요구된다. 본 강연에서는 각각의 제어가 어떠한 메커니즘으로 작동하는지를 설명하고, 이러한 제어가 어떠한 사람과의 상호작용을 유도하는지, 또한 이러한 제어를 이용한 로봇에는 어떠한 것이 있는지를 소개한다.