

재활로봇에 사용되는 센서 기술

발표자: 김소희 (DGIST 로봇공학전공)

초록: 본 발표에서는 현재 재활로봇에 쓰이고 있는 센서의 종류와 작동원리에 대해 알아본다. 로봇에 사용되는 센서는 크게 로봇 내 특정 부위의 위치나 속도와 같은 로봇 자신에 대한 정보를 알기 위한 센서이거나, 또는 로봇을 둘러싸고 있는 환경(외부 정보)을 파악하기 위한 센서이다. 현재 사용되는 센서는 대체로 간단하고 부피가 크고 무겁다는 점에서 재활로봇에의 사용에 어려운 점이 존재한다. 센서가 가볍고 유연해 진다면 재활로봇이 보다 사용자 친화적으로 진화 가능할 것이다. 유연 센서의 예시를 살펴보고, 앞으로의 발전 방향을 고찰해 본다.

Short biography

1998 KAIST 기계공학과 학사

2000 KAIST 기계공학과 석사

2005 독일 Saarland University 박사 (및 프라운호퍼 의공학연구소 근무)

2006-2009 미국 유타대학교 전기컴퓨터학과 박사후연구원

2009-2015 광주과학기술원 의료시스템공학과 및 기전공학부 교수

2015-현재 DGIST 로봇공학전공 교수