

김완수

한양대학교 ERICA [공학대학 로봇공학과](#) 조교수이다.

학술활동

- 논문 'Human Synchronized Gait Control of the HEXAR-CR50 to Augment Lower Body Strength Based on the Human-Robot Interaction Force : 인간-로봇 상호작용력에 기반한 하지 근력증강용 외골격 로봇(HEXAR-CR50)의 보행제어' 게재 (2015)
 - 인간 중심의 외골격 로봇 및 인터페이스 설계 기술, 인간-로봇 상호작용력 모델링 및 제어 전략 기술 개발
 - 상호작용력의 모델링 및 제어 전략으로, 인간과 로봇이 함께 동일한 작업 동작을 수행하기 위해 필요한 인간의 동작 의도 파악 및 의도에 순응하는 로봇의 동작 제어 방법

관련기사

- 2021.04.27 로봇신문 ['젊은 로봇 공학자' \(45\) 한양대 김완수 교수](#)