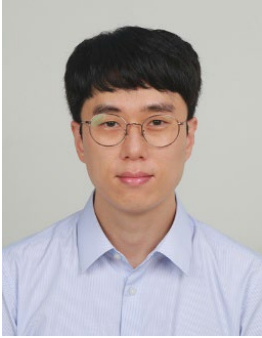


지능로보틱스 연구실

Intelligent Robotics Lab



하준형 교수

서울대학교 기계항공공학부 학사	2008
서울대학교 기계항공공학부 박사	2015
Harvard Medical School Postdoc	2018
KIST 선임연구원	2025
UNIST 기계공학과 교수	~현재

| 로봇 모델링, 제어, 지능화 연구 |

지능로보틱스 연구실은 로봇이 환경을 인식하고 이해하며 효과적으로 상호작용하는 기술을 연구합니다. 핵심 연구 분야로서 로봇-비전, 소프트 로봇, Locomoting 로봇으로 다양한 로봇 플랫폼의 모델링 및 제어, 심층강화학습 연구를 수행합니다. 수술용 연속체 로봇처럼 정교한 작업이 요구되는 제한된 공간에서의 움직임, 험지 돌파를 위한 뱀/다족 로봇의 동적 보행 전략, 비정형 환경 속 물체를 시각적으로 인식하고 조작하는 매니플레이션 기술 등이 대표적인 도전 과제입니다.

Robot-Vision and Manipulation

[Robust Collision Avoidance Control]

[Active Visual Tracking System]

Locomoting Robots

[Snake-like Robot Locomotion]

[Locomoting Robot Collaboration]

[Stable Walking Control]

Continuum and Soft Robotics

[Control and Modeling of Continuum Robots]