[[1]](#footnote-1)

Template for Preparation of Papers for IEEE Sponsored Conferences & Symposia\*

First A. Author, Second B. Author, Jr., and Third C. Author, Member, IEEE

*Abstract*— This electronic document is a “live” template. The various components of your paper [title, text, heads, etc.] are already defined on the style sheet, as illustrated by the portions given in this document.

# INTRODUCTION

Civil engineering 분야에서, 접근이 제한되거나 위험한 상황에서의 대체제로 로봇이 제안되고 있다. 특히나 재난 환경과 같이 위험한 환경에서 그 중요성은 증대되어지고 있다. 인력을 대체하기 위해 현재까지 제시된 방법으로는 UAV, Wheeled robot, Legged robot 등이 있다.

재난 환경에서, 로봇은 밸브를 작동하거나, 레버를 당기고, 계단을 오르내리는 등 주변 환경과 interaction을 해야하는 경우가 많다. UAV의 경우, 하늘을 날아다닌다는 특징 덕분에 특정 위치에 도달하는 성능은 뛰어난 편이다. 하지만 payload가 크지 않아 환경과 직접적인 interaction에 한계를 가진다는 단점을 가지고 있다. 따라서, 비교적 사람과 유사한 형태의 매니퓰레이터를 사용할 수 있는 로봇의 존재는 필수불가결이다.

Wheeled robot은 평지와 같은 특수한 환경에서 높은 기동성을 보인다. 때문에 서비스 로봇과 같이, 로봇이 지면 조건을 선택할 수 있는 환경에서 많이 활용된다. 달리 말하면 지면에 따라 그 성능이 크게 달라진다는 것으로, 이는 wheeled robot이 해결해야할 가장 큰 과제 중 하나이다.

앞에서 설명했듯이, legged robot은 사람의 팔과 유사한 형태의 매니퓰레이터를 통해 환경과 직접적인 interaction이 가능하고, 계단과 같은 지면 변화에 안정적이기 때문에 재난 환경에서의legged robot에 대한 연구가 많이 진행되고 있다.[] 재난 환경과 같이 복잡하고 거친 환경은 그 자체가 내재한 위험 요소가 다분하기 때문에 사람이 환경 뿐만 아니라 로봇에 직접 접근하는 것 또한 지양해야한다는 특징을 가지고 있다. 그러므로 외란에 강인하고, 효율적인 알고리즘을 통해 legged robot을 제어하려는 연구가 다수 진행되고 있다. [],[],[]

Legged robot의 제어는 크게 high-level controller와 low-level controller, 이 두 가지의 세분화된 제어 문제로 분류해 접근하는 방식이 많이 쓰이고 있다. High-level controller는 cartesian space상에서 로봇의 desired motion을 생성한다. 그리고 low-level controller는 high-level controller에서 생성된 motion을, 각 joint의 motion으로 변환하고 그 trajectory를 잘 추종하도록 하는 것이다.

현재까지 제시된 High-level controller는 로봇의 발 위치가 ZMP(Zero Moment Point)를 기반으로 하거나, 현재 state를 기반으로 capture point의 reference를 제시하는 방법을 사용하고 있다.

이렇게 High-level controller가 로봇의 desired motion을 생성한 후에, low-level controller는 이를 reference로 삼아 각 joint의 motion을 계산한다. 로봇의 workspace를 최대한 이용하고 외란에 강인한 control을 위해, full body inverse dynamics를 고려한 low-level controller가 제시되었다.[siyuan feng], []

과거에는 다관절 legged robot에 full body inverse dynamics를 고려한 low-level controller를 적용하는 것은 computing power의 부족으로 실시간성이 보장되지 않는다는 주장이 제기되어왔다. 이에 대한 대안으로, Kahtib et al.[]와 Hutter et al.[]은 desired motion 간에 우선순위를 고려하고, 낮은 순위의 motions에 대한 후보를 높은 순위 motions의 null space에서 구현하는 방법을 제시했다.

[하지만 이렇게 full body inverse dynamics를 관절이 많은 legged robot에 적용할 경우, low-level controller는 computing time이 나오지 않아 실시간성이 떨어진다는 것이 단점으로 제시되어왔다. 이를 해결하기 위해 Kahtib et al.[]와 Hutter et al.[]은 desired motion 간에 우선순위를 고려하고, 낮은 순위의 motions에 대한 후보를 높은 순위 motions의 null space에서 구현하는 방법을 제시했다. 또는 ]

High-level controller에 대한 내용

현재 많이 쓰이는 HLC

(본 연구에서 쓰일 HLC 및 차별점)

Low-level controller에 대한 내용

현재 많이 쓰이는 LLC

(본 연구에서 쓰일 LLC 및 차별점)

본 연구에서 쓰일 LC들과 4족에 대한 접근

하지만 legged robot은 그 보행 제어가 하나의 큰 연구 주제가 될 만큼 복잡하다.

같이 로봇이 환경과 interaction을 해야하는 경우가 많고, 다수의 도구를 사용해야하는 경우에

Legged robot은 wheeled robot과 함께 환경과 직접적인 interaction을 하는 방법 중 하나이다. 재난 환경과 같이 로봇이 다수의 도구를 사용해야하는 환경에서

1. \*Resrach supported by ABC Foundation.

   F. A. Author is with the National Institute of Standards and Technology, Boulder, CO 80305 USA (corresponding author to provide phone: 303-555-5555; fax: 303-555-5555; e-mail: author@ boulder.nist.gov).

   S. B. Author, Jr., was with Rice University, Houston, TX 77005 USA. He is now with the Department of Physics, Colorado State University, Fort Collins, CO 80523 USA (e-mail: author@lamar. colostate.edu).

   T. C. Author is with the Electrical Engineering Department, University of Colorado, Boulder, CO 80309 USA, on leave from the National Research Institute for Metals, Tsukuba, Japan (e-mail: author@nrim.go.jp). [↑](#footnote-ref-1)