



Portfolio

PinkLab - AeiRobot Edie Project

자연어 기반 로봇 제어와 인간-로봇 상호작용 기술 개발

ROS2 # LLM Fine-tuning # RAG # Agent

(주)에이로봇 # 핑크랩

기간: 2025.03~

발주처: 에이로봇

근무처: 핑크랩 R&D Center

역할: 로봇에 적용할 LLM Fine-tuning 과 RAG 및 Agent 연구 개발

목표:

- ROS2 로봇제어를 위한 LLM Fine tuning
- Human-Robot Interaction Agent 개발

방법:

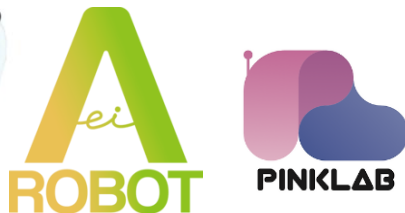
- Unsloth을 이용한 LLM Fine tuning과 On-Device 및 Edge-Driven
- LangChain을 이용한 LLM과 Agent 및 Graph 구축
- NASA Jet Propulsion Laboratory의 ROSA 벤치마킹

결과:

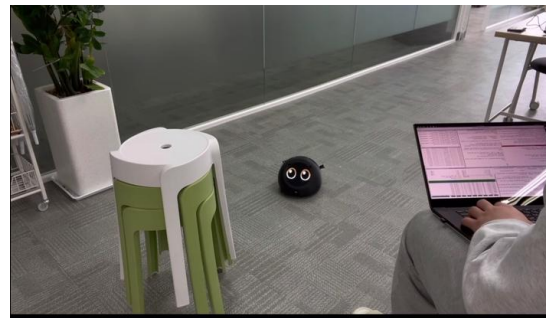
- Pinky 로봇과 Edie 로봇에 적용
- 간단한 의사소통과 행동 제어 및 로봇 Agent의 기능 제어와 접근 가능성 확인



에이로봇의 에디 로봇



PINKY 데모 영상



EDIE 데모 영상