

SESSION: TA01		로보틱스 및 응용 1
TA01-1	이족 로봇의 동적 계단 보행 * 임승철(명지대학교)	1
TA01-2	안드로이드 타입 휴머노이드 로봇 알버트 휴보의 개발 * 김정엽, 박일우, 한일영, 오준호(한국과학기술원), David Hanson(Hanson Robotics), 김원섭(이화여자대학교)	7
TA01-3	안드로이드 로봇 K-1004 개발 * 최무성, 이태근, 김태주, 양광웅, 소병록, 이상원, 김진영, 백문홍, 이호길(한국생산기술연구원)	13
TA01-4	안드로이드 로봇의 동적 감정모델 * 이동욱, 이호길, 백문홍(한국생산기술연구원), 심귀보(중앙대학교)	18
TA01-5	OX 퀴즈 게임을 통한 인간-로봇 감정 상호작용 실험 * 박종찬, 김형록, 양정연, 박경숙, 권동수(한국과학기술원)	20
TA01-6	마스코트형 로봇 얼굴의 정서-표정 공간 모델 * 이희승, 박정우, 정명진(한국과학기술원), 박지영(삼성종합기술원)	26
SESSION: TA02		항법유도제어 1
TA02-1	무인탐사체를 위한 초강결합 GPS/INS 성능분석 * 심덕선, 정광윤, 조영석(중앙대학교)	32
TA02-2	Gauss-Newton 방법을 이용한 무선 측위 방식의 특성 및 성능비교 * 김동혁, 성태경(충남대학교)	37
TA02-3	오차공분산추정방식을 이용한 AOA 측위 알고리즘 개발 * 이성호, 김동혁, 성태경(충남대학교)	43
TA02-4	선박 자동접안을 위한 의사위성 보강 반송파 보정 측위기법 분석 * 박상현, 조득재, 오세웅, 서기열, 서상현(한국해양연구원)	49
TA02-5	OFDM(직교주파수분할다중화)기반 무선측위에서의 다중경로오차특성 * 방혜정, 이장규(서울대학교), 지규인(건국대학교), 김진원, 정희, 현문필(삼성전자)	55
SESSION: TA03		철강제어계측기술 1
TA03-1	부분 방전 신호 중 노이즈 제거 기술 * 김성현, 박부건, 박영훈, 이경민(포항공과대학교)	60
TA03-2	공정제어시스템 사외원격관리를 위한 보안인증시스템 개발 * 황화원, 조형석, 이준협((주)포스코)	64
TA03-3	냉연 온라인 전장 재질 측정 * 배진수, 이재경, 오기장((주)포스코 기술연구소)	67
TA03-4	제강 Skirt 실린더 오일 leak 측정시스템 개발 * 박형국, 오기장((주)포스코 기술연구소), 이종수(포항공과대학)	71
TA03-5	빌레트 자분 결합 탐상장치 기술 개발 * 최세호, 손봉호((주)포스코 기술연구소)	75

TA03-6	고속연주공정에서 주기적 탕면변동을 최소화하는 방법에 관한 연구	81
	* 이덕만, 박해두((주)포스코 기술연구소)	

**SESSION: TP01**

**로보틱스 및 응용 2**

TP01-1	작업 성능 향상을 위한 퍼스널 로봇 개발	85
	* 김진현, 양광웅, 최무성, 신은철, 강민성, 이종재, 김홍석(한국생산기술연구원)	
TP01-2	수동 링크 메커니즘을 이용한 트랙형 이동 로봇의 설계	90
	* 박해원, 육경환, 양현석, 박영필, 박노철(연세대학교), 김승호(한국원자력연구소), 박용현, 강현환(동일파텍㈜ 필드로봇연구소)	
TP01-3	위치추정 센서를 이용한 경비로봇용 주행 시스템	95
	* 이영민, 최병욱(서울산업대학교)	
TP01-4	RFID 기술을 이용한 CPR 위치 측정	101
	* 최정욱, 오동익, 김승우(순천향대학교)	
TP01-5	DGPS, Active Beacon System 을 이용한 이동로봇의 실내외 위치 추정	108
	* 최효식, 황진아, 이장명(부산대학교)	
TP01-6	충돌 벡터를 이용한 이동로봇의 동적 장애물 회피	114
	* 류은태, 임형수, 이장명(부산대학교)	

**SESSION: TP02**

**지능형 홈 네트워크**

TP02-1	환자진단 및 알람기능을 가진 WSN 실시간 생체신호모니터링 시스템	120
	* 이대석, Sachin Bhardwaj, 정완영(동서대학교)	
TP02-2	저전력 무선센서네트워크 기반의 u-헬스케어 모니터링 및 계측 시스템 구현	125
	* 이영동, 정도운, 정완영(동서대학교)	
TP02-3	전력선 통신 (PLC) 상의 Plug and Play 구현	130
	* 김택기, 이영일, 박원장(서울산업대학교), 정법진(젤라인(주)), 노기환(세니온(주)), 김성철(마이크로인피니티(주)), 이감록(서울대학교)	
TP02-4	분산된 무선센서네트워크를 이용한 실내환경에서의 사람 위치 추적 시스템	136
	* Vinay Kumar Singh, Wan-Young Chung, Hyotaek Lim(Dongseo University)	
TP02-5	로봇을 이용한 홈 오토메이션 시스템에서의 편리한 원격 집안 관리를 위한 사용자 인터페이스	140
	* 안호석, 최진영(서울대학교), 사인규(삼성전자)	
TP02-6	초전형 적외선 센서를 이용한 거주자 위치 추적 알고리즘 개발	146
	* 박희웅, 하경남, 이경창, 이 석(부산대학교)	

**SESSION: TP03**

**지능시스템 및 제어이론 1**

TP03-1	다수의 IR 센서를 이용한 환경정보 구축에 관한 연구	152
	* 최민혁, 유영재(목포대학교)	
TP03-2	RecurDyn 과 Simulink 를 이용한 제어기 설계용 통합 개발 플랫폼	157
	* 홍창우, 최규중, 안두성(부경대학교)	

TP03-3	유한 시간 내에 수렴함을 보장하는 슬라이딩 평면의 설계	163
	* 김미란, 박강박, 김동준(고려대학교)	
TP03-4	원거리 음성 인식을 위한 두 개의 마이크를 이용한 음성 구간 검출	167
	* 김기백, 조남익(서울대학교)	
TP03-5	Self Organizing Map(SOM)을 이용한 DNA 칩 이미지 패턴 분류 알고리즘	172
	* 주중태, 김대욱, 심귀보(중앙대학교)	
TP03-6	테일러 시리즈를 이용한 시간지연상태인 비선형 시스템의 이산화	176
	* Zhang Yuanliang, Kil To Chong(Chonbuk National Univ. Control & Instrumentation)	

**SESSION: TE01**

**로보틱스 및 응용 3**

TE01-1	영상 및 거리 정보의 융합에 기반한 이동로봇의 위치추정	181
	* 임병두, 송재복, 황서연(고려대학교)	
TE01-2	모바일 로봇을 위한 3차원 환경측정 센서 개발 및 로봇 자세 추정 알고리즘 개발	187
	* 이현기, 조형석(한국과학기술원), 박영준(삼성중공업)	
TE01-3	이동로봇의 물체기반 전역적 자기위치 추정	193
	* 박순용, 김귀주, 김건희, 박성기(KIST 지능로봇연구센터)	
TE01-4	PSD 위치인식 센서를 이용한 실내용 로봇의 자기위치추정에 대한 적용성 연구	199
	* 박재한, 원대회, 백승호, 백문홍(한국생산기술연구원)	
TE01-5	세션화 기반의 위상정보를 이용한 이동로봇의 SLAM	204
	* 이용주, 박중태, 송재복, 정우진(고려대학교)	
TE01-6	셀분할 방법을 이용한 적외선 센서 기반 청소용 로봇의 주행 기법	210
	* 백상훈, 오세영, 박상혁(포항공과대학교), 류호선, 정일균(LG 전자 DA 연구소)	

**SESSION: TE02**

**항법유도제어 2**

TE02-1	위험지역 회피를 고려한 Potential Field 방식의 무인항공기 궤적 설계	216
	* 최종욱, 김필준, 김유단(서울대학교)	
TE02-2	헬멧 특징점을 이용한 광학 헤드 트래커 시스템	222
	* 이영준, 홍석기, 박찬국(서울대학교)	
TE02-3	스케일 Unscent 변환의 변수 해석	228
	* 김광진, 박찬국(서울대학교)	
TE02-4	천측항법시스템의 수직방향 결정	232
	* 석병석(한국항공우주연구원), 유준(충남대학교)	
TE02-5	주파수 영역에서의 항법 알고리즘 구현 가능성 분석	239
	* 유영민, 박찬국, 김광진(서울대학교 기계항공공학부)	

**SESSION: TE03**

**공정시스템**

TE03-1	광 경화 수지와 파우더를 이용한 SFF 시스템의 개발	244
	* 유기호, 김정수, 이민철(부산대학교), 이원희, 김동수(한국기계연구원)	

TE03-2	프로판 탈수소화 반응공정의 반복 학습 제어 * 서승택, 이광순(서강대학교)	250
TE03-3	긴 시간지연을 가지는 불안정 공정을 위한 IMC-PID 제어기 설계 * 이문용, 싹쭈쭈하(영남대학교)	254
TE03-4	열병합 발전소의 응축순환공정에 대한 모델예측제어 : 제어기 설계와 수치적 적용 * 원왕연, 이광순(서강대학교), 이봉국, 이승주(LS 산전), 이석영(동서발전)	260

SESSION: FA01	로보틱스 및 응용 4	
FA01-1	레이저 비전 센서를 이용한 3 차원 용접 형상 획득 장치 개발 * 김창현, 최태용, 이주장(한국과학기술원), 서정, 박경택, 강희신(한국기계연구원)	265
FA01-2	LED 포켓의 3 차원 체적 검사를 위한 양방향 주사 비전 시스템 * 김민영(고영테크놀러지), 고국원, 고경철(선문대학교)	271
FA01-3	겹쳐진 물체에 대한 최상위 물체 검출 및 위치측정 * 한헌수, 한영준, 백경환(숭실대학교)	275
FA01-4	한국 표준형 원자로 하부 원격 검사 로봇 시스템 개발 * 정경민, 최영수, 이성욱, 서용칠, 강종규, 최창환, 정승호, 김승호(원자력연구소)	280
FA01-5	비정형화된 환경에서의 비전 센서를 이용한 격자 지도 작성 * 최영호, 오세영(포항공과대학교)	285
FA01-6	로봇을 이용한 레이저 용접선 추적 시스템 * 강희신, 서정, 박경택, 김정오, 이제훈(한국기계연구원)	292

SESSION: FA02	항법유도제어 3	
FA02-1	RF 와 초음파를 이용한 위치측정 시스템 개발 * 김승범(한국통신산업(주)), 박찬식, 강동연, 윤희학(충북대학교 전기전자컴퓨터공학부, CBITRC), 차은중(충북대학교 의공학과, CBITRC), 이상정(충남대학교 전기정보통신공학부)	295
FA02-2	PRN 코드를 사용한 초음파 측위 시스템 * 심주영, 이형근(한국항공대학교)	301
FA02-3	NDGPS 비콘 신호를 사용한 의사거리 오차 분석 * 최진규, 이상정(충남대학교), 박찬식(충북대학교), 서상현(한국해양연구원), 이창복(한국표준과학연구원)	305
FA02-4	Super Frontier-60 Model 의 비행 성능 시험 및 분석 * 이대우, 조겸래, 허치훈(부산대학교)	311
FA02-5	개방형 제어 플랫폼 설계 구조 기반 자율 운항체의 센서 융합 기법 * Nanang Syahroni, Young Bong Seo, Jae Weon Choi(Pusan National University)	316
FA02-6	동조자이로와 가속도계의 파라미터 검증 시험 설계와 결과 * 조현철, 김정용, 오준석, 노용래(한국항공우주연구원)	322

SESSION: FA03	철강제어기술 2	
FA03-1	산업체에서 PID 제어기의 한계와 극복기술 개발 동향	328

\* 권영섭, 박해두((주)포스코 기술연구소)

FA03-2	자동하차를 위한 Pallet Slab Centering 시스템 개발 * 이상호, 오기장((주)포스코)	333
FA03-3	회전형 절대위치 검출기의 오차 해석에 관한 연구 * 이창수, 신동윤(수원대학교)	336
FA03-4	연속칼라도장라인의 강판온도 예측모델 개발 및 시스템화 * 박경재, 이영호, 차승수(동부제강(주) 기술연구소)	342
FA03-5	열연공정에서의 온라인 이득 조정 방법 * 이영교, 김상우(포항공과 대학교), 장유진(동국대학교)	346
FA03-6	빌렛에서의 필기체 인식 시스템 개발 * 이영교, 김연탁, 김상우(포항공과 대학교), 장유진(동국대)	352

**SESSION: FP01**

**로보틱스 및 응용 5**

FP01-1	인명탐색을 위한 다관절 모듈러 로봇 Centipede 의 개발 * 정경민, 강종규, 이근형, 서용철, 이성욱, 정승호, 김승호(원자력연구소)	358
FP01-2	협지주행용 이동 로봇 QuadTrack 의 개발 * 정경민, 강종규, 이근형, 서용철, 이성욱, 김승호, 정승호(원자력연구소)	361
FP01-3	이동 특별 네트워크와 객체 엔트로피를 이용한 이동로봇의 그룹 리더 선택 알고리즘 * 김상철(국민대학교), 이지원, 김정인, 신기현(건국대학교)	364
FP01-4	차량 시뮬레이터의 새로운 워시아웃 알고리즘과 강인 제어 * 김경달, 이민철, 문영근(부산대학교), 김문식(자동차부품연구원)	369
FP01-5	산업용 듀얼 암 로봇의 최근 동향 * 박경택, 박찬훈(한국기계연구원), 박명환((주)로봇밸리), 박세진(위아(주))	375
FP01-6	고정밀 얼라인을 위한 하이브리드 기판 조작장치의 개발 * 이웅기, 이동은, 김숙한, 김민석(공주대학교)	381

**SESSION: FP02**

**제어자동화시스템**

FP02-1	Matlab CCSLINK 기능을 이용한 제어기 설계 실험 * 신명준, 김성중, 손영익, 김갑일, 임승철, 강환일(명지대학교)	386
FP02-2	수용가 배선기구의 전기화재 예방 및 소화안전 시스템 연구 * 유흥남((주)신대한관리), 최병욱(서울산업대학교)	392
FP02-3	네트워크 기반 제어 시스템을 이용한 IEEE 802.11b 기반 가상 폴링 알고리즘의 성능평가 * 이기철, 박지훈, 하경남, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)	398
FP02-4	시선 안정화를 위한 기구 및 영상 기법 * 광휘권, 석호동, 조재현, 유준(충남대학교), 최영준, 강민석(경원대학교)	404
FP02-5	철도신호시스템의 신뢰성향상을 위한 Switched Ethernet 기반 Redundancy Architecture 구현 * 박지훈, 하경남, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교), 황종규, 이재호(한국철도기술연구원)	410

**SESSION: FP03**

**생체시스템 및 신호처리**

FP03-1	기울어진 마이크로 단위 부품의 기울기와 변위 탐색을 위한 이미지 프로세싱 .....	416
	* 김성준, 윤한열, 이상무, 박상덕, 이호길(한국생산기술연구원)	
FP03-2	ICD 의 Antitachycardia Pacing 및 High Energy Shock 의 효율적 제어를 위한 부정맥 진단 알고리즘 연구 .....	419
	* 신항식, 이충근, 김진권, 이명호(연세대학교)	
FP03-3	실버용 안전 모니터링 시스템 .....	424
	* 박경택, 박찬훈, 강병수(한국기계연구원)	
FP03-4	레이저 스캐닝 시스템을 이용한 가공물의 높이 측정 및 3 차원 영상 복원 .....	428
	* 이지홍, 박영우, 고윤호, 박정홍, 조승기, 박동인(충남대학교)	

**SESSION: TEP**

**Poster Session 1**

TEP-1	적외선 측정에 의한 관벽의 결함측정 .....	434
	* 김영한, 강현욱, 정옥진(동아대학교)	
TEP-2	SVM 기법을 이용한 DeNOx 촉매 고속탐색 .....	439
	* 채송화, 김상훈, 오광석, 우성일, 박선원(한국과학기술원)	
TEP-3	분리벽형 증류탑의 최적 내부순환 분포 설계 .....	441
	* 이문용, 이승현, 박준호(영남대학교)	
TEP-4	촉매 및 재료 고속탐색을 위한 자기 구성 인공신경망 .....	446
	* 강수길, 박선원(한국과학기술원)	
TEP-5	최적 제어를 위한 새로운 전역 최적화 기법을 이용한 수정 반복 동적 계획법 .....	450
	* 장민호, 박영철, 이태용(한국과학기술원)	
TEP-6	탄소 동위원소 레이블링을 이용한 대사 네트워크 플럭스 결정 .....	454
	* 김상훈, 오영균, 최형석, 윤좌문, 이상엽, 박선원(한국과학기술원)	
TEP-7	공장규모 화학공장 최적화에서 중요 변수의 선정 .....	456
	* 박제훈, 이영학, 한중훈(서울대학교)	
TEP-8	변분법을 이용한 생물 반응 시스템의 계수 예측 .....	461
	* 양경원, 이태용(한국과학기술원)	
TEP-9	칼만 필터를 이용한 폴리에틸렌 공정의 고분자 물성 예측 .....	464
	* 강일, 박선원(한국과학기술원)	
TEP-10	제품 가격 변동으로 인한 수익 변동 위험을 줄이기 위한 화학제품 포트폴리오 최적화 .....	466
	* 박정호, 박선원(한국과학기술원)	
TEP-11	웹셀 스크립트: 복잡한 생물학적 네트워크의 정성적, 정량적 정보 처리를 위한 웹 기반 프로그램 ..	469
	* 조아연, 윤좌문, 이승현, 정준우, 이상엽, 박선원(한국과학기술원) 이동엽(싱가폴 국립대학교)	
TEP-12	여수생태산업단지의 폐수중화 교환망 설계 .....	471
	* 김형동, 김정현, 이태용(한국과학기술원)	
TEP-13	웹셀: 웹 환경에서의 세포 네트워크 모델의 분석과 조절을 위한 통합 환경 .....	473

\* 윤좌문, 조아연, 이상엽, 박선원(한국과학기술원), 이동엽(싱가폴국립대)

TEP-14	공급망 구성을 위한 그래프적 접근 * 김영, 박선원(한국과학기술원)	475
TEP-15	비전기반의 실시간 차량 검출 * 김영훈, 박성진, 박귀태(고려대학교)	477
TEP-16	리니어 모터 추력을 이용한 능동 현가 시스템의 퍼지제어 * 독고종훈, 김동화, 박귀태(고려대학교)	480
TEP-17	형태모델과 움직임 정보를 이용한 컬러기반의 머리 검출 및 추종 * 김주형, 이정엽, 박귀태(고려대학교)	486
TEP-18	CDMA 통신을 적용한 자동 원격 검침 송수신 시스템 구현 * Odgerel, 박용만, 권종원, 김희식(서울시립대학교 전진컴학부)	491
TEP-19	제어붕구동장치제어계통 예방정비시스템 개발 * 박철락, 임형순, 홍형표, 구준모(한국전력기술)	495
TEP-20	비전을 이용한 자동차 Support Hinge 의 용접너트 누락 및 편심 검사 시스템 * 김성민, 윤주영, 이성철(전북대학교 대학원), 이영춘(한국산업단지관리공단)	501
TEP-21	양방향 디지털 비디오 방송용 3 차원 무선 입력장치 개발 * 강신정, 박부창(한국항공대학교 대학원), 김종선(한국항공대학교 항공우주 및 기계공학부)	507
TEP-22	DC 모터 성능 추정을 위한 다목적 최적화 * 이효직, 이종광, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)	513
TEP-23	영전자를 이용한 부착구동형 선체외판 검사시스템 개발 * 김영진, 정한철, 조영준, 이강원, 손용희(한국생산기술연구원), 허경무(단국대학교)	517
TEP-24	센서리스 유도전동기의 적응 속도 관측기 기반 슬라이딩 모드 제어 * 지민석, 김진수, 이강웅(한국항공대학교), 이재용((주)에이디티)	522
TEP-25	제어이론을 이용한 D 급 디지털 오디오 앰프의 모델링과 해석, 설계 * 도태용(한밭대학교), 류태하, 류지열((주)디엠비테크놀로지)	528
TEP-26	MATLAB/Simulink 를 이용하여 차량모델에 결합된 컬럼형 전동식조향장치(CEPS)의 토크제어 시뮬레이션 * 방두열(전북대학교 대학원), 이성철(전북대학교 기계공학부), 장봉춘(안동대학교 기계공학부)	536
TEP-27	대사계에서의 준정상상태 근사법의 자동 적용 * 최준원, 양경원, 이상엽, 이태용(KAIST)	541
TEP-28	사용자 선호도 분석을 위한 상대 네트워크 구축방법 * 조영임(수원대학교)	546
TEP-29	유수분리기용 레벨 센서의 설계에 관한 연구 * 제우성, 김경우(동명대학교)	550
TEP-30	시간 지연 제어를 이용한 영상 안정화 장치 제어 * 배영걸, 박주광, 정슬(충남대학교)	555
TEP-31	수중 초음파 원격이탈 장치용 음원인식 알고리즘 * 김영진(한국생산기술연구원), 허경무(단국대학교)	560

TEP-32	표준교정시스템을 이용한 전도형 우량계 측정불확도 분석 .....	564
	* 신강욱, 홍성택(한국수자원공사)	
TEP-33	Quad-Rotor 형태의 비행 로봇의 호버링 제어 구현 .....	570
	* 전효원, 정슬, 노진석(충남대학교)	
TEP-34	센서 네트워크를 위한 퍼지 알고리즘이 적용된 동적 연결성 제어 .....	576
	* 손태환, 이인철, 박귀태(고려대학교)	
TEP-35	뉴럴네트워크를 이용한 무선센서 네트워크에서의 데이터 병합 .....	581
	* 공영배, 장형준, 박귀태(고려대학교)	
TEP-36	지능형 홈을 위한 무선 센서 네트워크에 관한 연구 .....	585
	* 황세희, 박상덕(한국생산기술연구원), 심귀보(중앙대학교)	
TEP-37	아연도금로 정밀온도제어를 위한 유도가열 시스템 .....	590
	* 한무호, 박태준, 이진희, 이성희, 이왕하(포항산업과학연구원)	
TEP-38	이족 로봇의 원형 선회 보행 .....	596
	* 임승철, 강환일, 손영익, 김갑일(명지대학교), 오성남(명지대학교), 곽병문((주)서문기술)	

**SESSION: FEP**

**Poster Session 2**

FEP-1	보안시스템에 적용하기 위한 소프트 컴퓨팅을 이용한 인체 인식 .....	602
	* 황상현, 이정인, 김동원, 박귀태(고려대학교)	
FEP-2	퍼지시스템과 뉴럴네트워크를 이용한 보행 로봇의 자세제어 .....	605
	* 이선구, 김동원, 박귀태(고려대학교)	
FEP-3	퍼지시스템과 유전자 알고리즘을 이용한 이족로봇의 계단보행을 위한 안정된 걸음걸이 설계 .....	611
	* 강환일, 임승철, 김갑일, 손영익, 장우석(명지대)	
FEP-4	유전자 알고리즘을 이용한 이족보행 로봇의 최적 영점 모멘트 점의 궤적 연구 .....	617
	* 강환일, 임승철, 김갑일, 손영익, 장우석(명지대)	
FEP-5	입력/상태 제한조건을 가지는 선형계를 위한 완전추종제어 .....	621
	* 방대인, 최진영, 심형보(서울대)	
FEP-6	2 자유도 병렬형 매니플레이터의 기구학적 최적화 및 성능 평가 .....	626
	* 남윤주, 박명관(부산대학교)	
FEP-7	Vision Camera 와 전자식 나침반을 이용한 Simultaneous Localization and Map building .....	632
	* 김대욱, 심귀보(중앙대학교)	
FEP-8	PSD 를 이용한 위치인식센서의 특성평가 .....	636
	* 박기영, 성상만(한국기술교육대학교), 박재한, 백승호, 백문홍(한국생산기술연구원)	
FEP-9	불확실한 자코비안을 포함하는 로봇 매니플레이터의 시각구동 강인제어 .....	640
	* 김진수, 지민석, 이강웅(한국항공대학교)	
FEP-10	매핑을 위한 복수 로봇의 계층적 제어 .....	646
	* 이석규, 심준홍, 김동성, 정지윤(영남대학교)	
FEP-11	가변 조향링크 옵셋을 갖는 캐스터 바퀴 이동로봇의 등방성 분석 .....	651
	* 김성복(한국외국어대학교), 문병권(한국외국어대학교 대학원)	

FEP-12	평면형 이족 보행 로봇의 보행 속도 향상에 관한 연구	657
	* 김희국, 이정현(고려대학교), 최재연, 이병주(한양대학교)	
FEP-13	스튜어트 플랫폼 구조를 구속하여 얻어지는 병진형 3 자유도 병렬 메커니즘의 정위치 해석해와 기구학 해석 및 구현	663
	* 김희국, 신동민, 이석희(고려대학교), 오세민, 이병주(한양대학교)	
FEP-14	Quad-Rotor Type UAV 의 모델링과 정지비행제어	669
	* 강민성, 지상기, 김진현, 김태주, 박상덕(한국생산기술연구원)	
FEP-15	자가 적응형 서비스 로봇 소프트웨어를 위한 프레임워크	674
	* 김동선, 박수용(서강대학교)	
FEP-16	저조도 환경에서의 실시간 로컬 특징점 검출	680
	* 문찬우, 김영욱(전자부품연구원)	
FEP-17	수중로봇의 원전 적용	685
	* 최영수, 정경민, 조재완, 이성욱, 김성수, 정승호(한국원자력연구소)	
FEP-18	목표지향설계 개념을 이용한 화재탐색로봇의 제어구조 설계	688
	* 조건래, 장평훈, 김중현, Jin Maolin, 이진오, 정재원, 한동기, 정제형(한국과학기술원), 강영환, 이우준, 김용보(동일파텍㈜)	
FEP-19	저조도 영상에서의 물체인식	694
	* 문찬우, 박창우, 김영욱, 정중기, 이종배, 김봉석, 성하경(전자부품연구원)	
FEP-20	원격작업을 위한 가상환경의 시각지원 효율성 실험	698
	* 송태길, 임광복, 김성현, 박병석(한국원자력연구소), 이상호(충북대학교)	
FEP-21	원격조작기의 마찰보상을 통한 힘반영 민감도 향상	704
	* 이종광, 이효직, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)	
FEP-22	6 른 독립구동 인휠모터 전기구동차량의 주행 제어	709
	* 이지석((주)로템), 이성욱(원자력연구소), 김정민(성균관대학교)	
FEP-23	리모컨 외관의 Vision 검사 시스템 개발	715
	* 박세혁, 강수민, 허경무(단국대학교)	
FEP-24	선형사형변환 불변 특성을 가진 정규화기법의 성능비교	719
	* 강환일, 임승철, 김갑일, 손영익, 장우석(명지대)	
FEP-25	비전시스템을 이용한 강철 휠 림의 크랙검사	724
	* 이형기, 안영주, 김혜란(부경대학교)	
FEP-26	초음파 의료 진단기에서 영상의 공간합성을 위한 시뮬레이터 개발	729
	* 최명환, 박종현(강원대학교)	
FEP-27	맥파 측정 센서와 전도성 섬유, 임베디드 시스템 기반의 웨어러블 센서 글러브 구현	733
	* 이영범, 이병우, 윤성원, 이명호(연세대학교)	
FEP-28	파라미터 불확실성에 대한 정적 가중치를 이용한 H-infinity 제어기 설계	739
	* 손정은, Haniph A. Latchman(University of Florida)	
FEP-29	표적상태 추정기를 이용한 포 구동명령 개선	744
	* 이석재(국방과학연구소), 백승문(LS 산전 전력연구소), 유 준(충남대학교)	
FEP-30	이족 로봇의 동적 보행을 위한 환경 인식 시스템의 개발	749
	* 송희준, 김동원, 박귀태(고려대학교)	

FEP-31	레이저 레인지 파인더와 전방향 시각 센서의 센서 융합을 이용한 이동 로봇의 동시 위치 추정 및 지도 생성 * 강정원, 김재현, 정명진(한국과학기술연구원)	755
FEP-32	센서 네트워크 기반 음성 추적 팬-틸트 카메라 시스템 개발 * 윤동열, 한윤종, 주영훈, 김성호(군산대학교)	761
FEP-33	HIV-1 바이오 시스템의 지능형 제어기 설계 * 주영훈, 김성호(군산대학교), 김도완, 박진배(연세대학교)	766
FEP-34	PSO 와 GA 의 특징과 차원성에 대한 수치적 비교 * 안태천, 장경원, 신동두(원광대학교)	772
FEP-35	FPN 과 PN 의 합성에 의한 IG_gHSOFPNN 의 새로운 구조 * 안태천, 박호성(원광대학교), 오성권(수원대학교)	778
FEP-36	갈릴레오 지역지상국 구축 방안 * 김태희, 이상욱(한국전자통신연구원)	784
FEP-37	Land Vehicle 용 GPS/INS 결합 시스템 개발 * 강희준, Nguyen H. Q. P., 서영수(울산대학교), 이규찬(현대중공업)	788
FEP-38	동보행 가능한 4 각 로봇을 위한 형상기억합금 액추에이터를 적용한 3 자유도 다리 디자인 * 구준범, 이연정(경북대학교)	794