

---

**SESSION: FA01****로봇틱스및응용 1**

---

- FA01-1 FPGA 기반의 시간 지연 제어기 설계 구현 : 샘플링 시간에 따른 성능 분석  
\* 전효원(충남대학교)
- FA01-2 기구학적 캘리브레이션 및 Off-Line Programming 환경하에서 수정입력 생성 알고리즘  
\* 강희준, 신성원(울산대학교), 임현규, 김동혁, 김성락(현대중공업)
- FA01-3 ATV 의 동역학적 모델링 및 종방향 속도 제어  
\* 송봉섭, 송호인(아주대학교)
- FA01-4 단일 플랫폼 로봇의 소프트웨어 구조 및 장치 인터페이스  
\* 양광웅, 최무성, 이태근, 김홍석(한국생산기술연구원)
- FA01-5 장애물 회피를 위한 Dubin 의 Curve 를 이용한 Path Planning 및 이동 로봇 제어  
\* 홍진표, 최유준, 박기환(광주과학기술원)
- FA01-6 유조선의 CAS 검사를 위한 이동 로봇의 경로 계획  
\* 손창우, 엄용재, 이승희, 이민철(부산대학교)

---

**SESSION: FA02****기타제어자동화시스템분야**

---

- FA02-1 웨이블릿 변환을 이용한 원자력 발전소 터빈밸브 진단시스템  
\* 배현, 백경동, 김성신(부산대학교)
- FA02-2 차량 기울기 값을 이용한 차량 운전 시뮬레이터용 워시아웃 알고리즘 개발  
\* 문영근(부산대학교), 김문식(자동차부품연구원), 김경달, 이민철(부산대학교)
- FA02-3 철도차량의 제동 성능 향상을 위한 대차단위 활주방지제어  
\* 이현용, 박성환, 김종식, 이지민(부산대학교), 이한민(한국철도기술연구원)
- FA02-4 UV resin 을 이용한 오피스용 SFF system 의 패턴드라이브 개발  
\* 전유림, 김정수, 이민철(부산대학교)
- FA02-5 고유값에 의한 다중입출력 웹장력 모델의 안정도 및 시뮬레이션 연구  
\* 강철구, 이봉주(건국대학교)
- FA02-6 감정확률을 이용한 동적 얼굴표정의 인간형 3D 아바타 구현  
\* 강효석, 백재호(연세대학교), 이희진(한경대학교), 박민용(연세대학교)

---

**SESSION: FA03****스마트홈**

---

- FA03-1 스마트 홈을 위한 PIR 센서 기반 댁내 위치 인식 시스템의 센서 배치를 위한 성능 지수 개발  
\* 고효진, 김현희(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- FA03-2 스마트 홈을 위한 PLC 기반 냉난방 제어 시스템의 구현  
\* 최광호, 하경남(부산대학교), 이경창, 변기식(부경대학교)
- FA03-3 스마트 홈을 위한 IEEE 802.15.4 기반 무선 네트워크 시스템의 성능평가  
\* 이호기, 박지훈, 하경남(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)

FA03-4 간섭기반 채널 할당 기법을 이용한 MIMO 무선 메쉬 네트워크를 위한 분산 QoS 라우팅  
\* 황원주, John Paul Torregosa(인제대학교)

FA03-5 전역 최적화 기법을 사용한 Nonconcave Network Utility 최대화에 관한 연구  
\* 황원주(인제대학교)

---

SESSION: FA04

항법유도시스템 1

---

FA04-1 와이브로 망을 이용한 측위 시스템의 성능개선에 대한 연구  
\* 송승헌, 성태경, 박경순(충남대학교)

FA04-2 GNSS 위성시계오차 모델링 소프트웨어의 구현  
\* 박찬식, 강동연, 신미영, 윤희학(충북대학교), 양성훈, 이창복(한국표준과학연구원), 이상정(충남대학교)

FA04-3 회전 항체의 GNSS 측정치를 이용한 회전 속도 추정 및 회전 복조 루프 설계  
\* 김정원, 류메린, 황동환, 이상정(충남대학교)

FA04-4 지상용 INS/GPS 항법시스템의 추정 가능성 분석  
\* 유명민, 김광진, 박찬국(서울대학교), 박영범, 박준표(국방과학연구소)

FA04-5 영상정보를 이용한 오프셋 유도(Offset Guidance) 설계 및 성능 분석 \* 문공보(서울대학교),  
김동범(서울대학교 전기공학부), 이형근(항공대학교), 이장규(서울대학교), 정상근(국방과학연구소)

FA04-6 GPS Anti-jamming 을 위한 벡터 방식 추적루프 설계 및 구현  
\* 송종화(건국대학교), 임성혁(건국대학교), 지규인(건국대학교)

---

SESSION: FA05

철강계측제어시스템 1

---

FA05-1 유닉스기반 시스템 미들웨어 개발  
\* 황화원((주)포스코)

FA05-2 연속주조기 탕면레벨의 주기적 변동 현상  
\* 김구화, 이정현((주)포스코)

FA05-3 다변량 분석법을 이용한 표면 거칠기 측정 방법  
\* 박형국, 오기장((주)포스코), 이종수(포항공과대학)

FA05-4 원자력발전소용 안전등급제어기기의 통신망 설계  
\* 최경철((주)포스코)

FA05-5 연연속 강판 생산라인의 무천공 용접부 검출기술 개발  
\* 임충수, 오기장((주)포스코)

FA05-6 철강 중간 소재 관리문자 인식  
\* 이종학, 박창현((주)포스코)

---

SESSION: FP01

로봇틱스및응용 2

---

FP01-1 무선 센서 네트워크와 퍼지 모델링을 이용한 이동로봇 실내 위치인식  
\* 김현중, 강근택, 이원창(부경대학교)

- FP01-2** 센서 퓨전을 이용한 실내환경에서의 이동로봇 지도작성 및 위치추정  
\* 변성재, 박재용, 이상훈, 이석규, 박주현(영남대학교)
- FP01-3** 복수로봇 시스템에서의 wave 알고리즘을 이용한 지도 작성  
\* Dilshat Saitov, Ulugbek Umirov, 이석규, 박정일(영남대학교)
- FP01-4** 상황 인식을 위한 퍼지 추론 Command interpreter 설계  
\* 고광은, 문병현, 장인훈, 심귀보(중앙대학교)
- FP01-5** SVM 을 이용한 군집로봇의 행동학습 및 진화  
\* 서상욱, 심귀보, 주종태, 김호덕(중앙대학교)
- FP01-6** 음원 센서네트워크를 이용한 지능형 로봇의 목표물 추적 알고리즘  
\* 심귀보, 박경진, 장인훈, 양현창(중앙대학교)

---

**SESSION: FP02**

로봇틱스및응용 3

---

- FP02-1** 스테레오 이미지의 특징적인 차이를 이용한 강인한 비주얼서보잉  
\* 최성, 김찬오, 정주노, 양광웅, 김홍석(생산기술연구원)
- FP02-2** PCA 와 Neural Network 을 이용한 모바일 로봇을 위한 3 차원 물체 인식 알고리즘 개발  
\* 이현기, 조형석(한국과학기술원), 박영준(삼성중공업)
- FP02-3** 인터랙티브 유전자 알고리즘을 이용한 안드로이드의 시선제어  
\* 차경호, 이동욱, 이호길(한국생산기술연구원)
- FP02-4** 비전과 힘 센서의 통합된 정보를 이용한 물체 윤곽 추종 작업  
\* 전상욱, 안두성, 배효정, 홍창우(부경대학교)
- FP02-5** HRI 를 위한 안드로이드의 인지 및 정서 소프트웨어 구조  
\* 이동욱, 이태근, 이호길(한국생산기술연구원)

---

**SESSION: FP03**

제어이론

---

- FP03-1** 등가제어 기반 이산 슬라이딩 모드 제어기의 안정도  
\* 김동준, 손문호, 박강박(고려대학교)
- FP03-2** 비최소 위상 시스템의 외란 관측기 기반 강인 제어기 설계  
\* 김성중, 손영익(명지대학교), 심형보(서울대학교), 조남훈(숭실대학교)
- FP03-3** 가변용량형 액셀피스톤 펌프 사판제어시스템의  $H_{\infty}$  제어기 설계  
\* 손정훈, 박성환, 김종식(부산대학교)
- FP03-4** 장애물회피를 동반한 작동기 수가 부족한 자율무인잠수정 그룹의 안전한 대형제어기법  
\* 이계홍, 전봉환, 이판목(한국해양연구원)
- FP03-5** 슬라이딩 모드 제어기를 이용한 4 중 로터 무인기의 강건 제어  
\* 원대연, 탁민제(한국과학기술원)

---

**SESSION: FP04****항법유도시스템 2**

---

- FP04-1** 순방향 링크 AOA 와 역방향 링크 AOA 의 성능비교  
\* 김동혁, 노기홍, 성태경(충남대학교)
- FP04-2** TOA 측정치를 이용한 QCLS 측위 알고리즘 개발  
\* 박경순, 성태경, 김동혁(충남대학교)
- FP04-3** 차량 관성 항법장치에서 가속도계의 2 축 정보를 이용한 피치각 측정에 관한 연구  
\* 이국연, 박기현(성균관대학교)
- FP04-4** 차량항법을 위한 INS/GPS 시스템의 모델 스위칭  
\* 조성운, 김병두, 조영수, 최완식(한국전자통신연구원)
- FP04-5** 가관측성 측도들과 이들의 GPS/INS 응용  
\* 홍신표(부산대학교)
- FP04-6** DWO(Data Wipe Off)를 이용한 심층 결합 GPS/INS 통합 항법 시스템 설계  
\* 김정원, 황동환(충남대학교)

---

**SESSION: FP05****생산시스템**

---

- FP05-1** 무인 차량의 사륜 조향 제어  
\* 김필수, 조봉수, 김경민, 백광렬(부산대학교)
- FP05-2** 반도체 장비 엔지니어링을 위한 데이터 통합 플랫폼 구축  
\* 김상오, 안건국(비스텔)
- FP05-3** 영상기반 불량 검사 시스템을 위한 동적 비주얼 프로그래밍 환경 개발  
\* 홍지미, 이지홍, 박병호, 박성국(충남대학교)
- FP05-4** 비접착식 FPD Glass 보호필름 코팅 시스템  
\* 박경택(한국기계연구원)
- FP05-5** 영상처리를 이용한 나노조작기 자동화 연구  
\* 최진호, 안상정, 박병천, 김달현(한국표준과학연구원), 유준(충남대학교)

---

**SESSION: FP06****철강계측제어시스템 2**

---

- FP06-1** 열연 정정라인 평탄도 계측기술 개발  
\* 손봉호, 이상호, 오기장((주)포스코)
- FP06-2** 선재 표면 Redscale 발생량 자동 평가 장치  
\* 최세호, 배호문, 황화원, 박창현, 윤종규((주)포스코)
- FP06-3** 열연 공정에서의 고속 영상 처리 계측 알고리즘  
\* 공남웅, 윤성욱, 장문수(포항공과대학교), 김용수, 오기장((주)포스코)
- FP06-4** 고속 선재의 표면 결함 검사를 위한 실시간 시스템  
\* 서보열, 윤종필(포항공과대학교), 김연택((주)포스코), 최성후, 김상우(포항공과대학교), 최세호, 박창현((주)포스코)

FP06-5 슬라브 제품 정보 인식을 위한 문자열 추출 및 문자 분리 알고리즘  
\* 최성후, 윤종필, 박영수, 서보열, 김상우(포항공과대학교), 김경현(대신네트웍스(주))

FP06-6 미니멀 Break-out 감소를 위한 연주기술 개발  
\* 이덕만((주)포스코)

---

SESSION: FE01

로봇틱스및응용 4

---

FE01-1 무한계도를 이용한 뱀 형태의 협소/유해 공간 탐사로봇 시스템 개발  
\* 박병호, 이지홍, 오상진, 권혁조(충남대학교), 최훈((주)코어벨)

FE01-2 Omnitread 형태의 뱀로봇의 모델링 및 경로계획  
\* 오상진, 박병호, 권혁조, 이지홍(충남대학교), 최훈((주)코어벨)

FE01-3 교량의 가시검사를 위한 로봇 개발  
\* 김덕후, 박상덕, 강민성, 황세희(한국생산기술연구원)

FE01-4 효율적인 메니플레이션을 위한 정확한 거리 추정  
\* 김병규, 신영일(한양대학교), 최무성, 손웅희(한국생산기술연구원)

FE01-5 가변형 무한계도를 장착한 교육용 이동 로봇 시스템 : Part I. 로봇 시스템 설계 및 구현  
\* 김두규, 이지홍, 이정욱, 권혁조(충남대학교)

FE01-6 가변형 무한계도를 장착한 교육용 이동 로봇 시스템 : Part II. 계단형 장애물의 극복을 위한  
로봇 경로 계획  
\* 박성국, 이지홍(충남대학교)

---

SESSION: FE02

센서및계측 1

---

FE02-1 초음파 반사파에 강인한 이동로봇 위치 추정 시스템  
\* 조성호, 이장명(부산대학교), 이인옥(나인티시스템), 진태석(동서대학교)

FE02-2 모바일 로봇을 위한 RFID 센서공간에서 효율적인 위치인식알고리즘  
\* 임형수(부산대학교), 진태석(동서대학교), 이장명(부산대학교)

FE02-3 서비스 로봇용 실내위치 인식 시스템 개발  
\* 유기성, 최진태, 정희돈(포항산업과학연구원)

FE02-4 열연 연연속 압연 공정에서의 고속 접합부 검출 시스템 개발  
\* 김용수((주)포스코)

FE02-5 레졸버 기반의 절대위치 검출 센서 제어기의 FPGA 구현  
\* 전지혜(수원대학교), 신동윤(포항공과대학교), 이창수(수원대학교)

FE02-6 회전 롤러형 전기 접촉자를 사용하는 저항성 변위센서  
\* 차은종, 김경아, 최성수(충북대학교)

---

SESSION: FE03

제어응용

---

FE03-1 스테인리스 압연공정에서의 강판의 자동형상제어  
\* 허윤기((주)포스코)

- FE03-2 태양광 발전량의 실효치 추정에 의한 간헐 추적 제어방법  
\* 박수현(부산대학교), 곽한섭, 강현인((주)인팩), 백광렬(부산대학교)
- FE03-3 EOTS 장비의 표적추적성능 개선에 관한 연구  
\* 임정빈(삼성탈레스), 유준(충남대학교)
- FE03-4 회전, 병진 및 줌 흔들림에 대한 디지털 영상 안정화  
\* 곽희권, 유준(충남대학교), 석호동(국방과학연구소)
- FE03-5 Sliding Mode Control 을 이용한 탑재체 자세지향 제어  
\* 김광연, 김윤환, 김태훈, 탁민제(한국과학기술원)
- FE03-6 항공기 제어용 DSP CPU Board 소프트웨어 검증방법연구  
\* 이재녕, 고정호, 이현석(한국항공우주산업), 이기훈(국방과학연구소), 이원철(한국항공우주산업)

---

<b>SESSION: FE04</b>	<b>항법유도시스템 3</b>
----------------------	------------------

---

- FE04-1 병렬 C/A 코드 지연 검색을 위한 FFT 샘플 사이즈의 변화와 지연 추정 정확도의 관계 분석  
\* 임성혁, 지규인, 이병현(건국대학교)
- FE04-2 리아프노프 제어법칙을 이용한 인공위성의 저추력벡터 유도법칙  
\* 조동현, 이현재, 방효충(한국과학기술원)
- FE04-3 EKF 를 이용한 인공위성 편대비행 상대 상태 변수 추정  
\* 이영구, 방효충(한국과학기술원)
- FE04-4 틸트로터 항공기 낫셀틸트 작동기 컨트롤러 설계  
\* 유창선, 박범진, 강영신(한국항공우주연구원), 정순배(스마트텍(주))
- FE04-5 USN 을 이용한 노약자 활동상황 추적  
\* 박찬식, 윤희강, 강동연(충북대학교), 김승범, 차은종(충북대학교)
- FE04-6 3 가지 방위 표현법에 따른 방위 추정 방법에 대한 연구  
\* 강희준, 프영, 서영수, 노영식(울산대학교)

---

<b>SESSION: FE05</b>	<b>정보및네트워킹</b>
----------------------	----------------

---

- FE05-1 효율적인 확장을 위한 블루투스 삼각 스캐터넷 형성 알고리즘  
\* 강성호, 추영열(동명대학교)
- FE05-2 XML 을 이용한 계측 시스템용 표준 네트워크 인터페이스 연구  
\* 송명규(동명대학교), 김용수((주)포스코), 추영열(동명대학교)
- FE05-3 암호화 로직 구현 및 검증에 관한 연구  
\* 고정호, 이현석, 이재녕, 부영식, 김영제(한국항공우주산업(주))
- FE05-4 Radio Pulse LM2400 ZigBee 모듈을 이용한 메시 네트워크의 설계 및 구현  
\* 황성수, 김석찬, 박동찬, 김진식(부산대학교)
- FE05-5 실시간 산업 환경을 위한 IEEE 802.11b 기반 scheduling algorithm 의 성능평가  
\* 이은진, 박지훈(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)

---

**SESSION: FE06****원자력계측**

---

- FE06-1 우리나라의 사용후핵연료 재활용 기술 및 관련 원격취급기술 개발현황  
\* 윤지섭(한국원자력연구소)
- FE06-2 가상환경에서의 ACP 운전 및 유지보수에 관한 시뮬레이션  
\* 김성현, 송태길, 박희성, 최창환, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)
- FE06-3 ACP 운전/유지보수 마스터-슬레이브 서보조작기 시스템  
\* 박병석, 이효직, 이종광, 김기호, 최창환, 윤지섭(한국원자력연구원)
- FE06-4 Pyro 공정장치 원격 유지보수 시험  
\* 이종광, 이효직, 윤광호, 김영환, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구원)
- FE06-5 Pyro 공정장치의 이상감시 시스템  
\* 이효직, 정재후, 박기용, 이종광, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)
- FE05-6 원격 표면제염시스템  
\* 김기호, 박병석, 박장진(한국원자력연구원)

---

**SESSION: SA01****로봇틱스및응용 5**

---

- SA01-1 정다각형 배열의 광마우스를 이용한 이동로봇의 강인한 주행 속도 추정  
\* 김성복, 정일화, 이상협(한국외국어대학교)
- SA01-2 도로 영상의 법선 방향을 이용한 무인 차량의 주행 경로 추정 알고리즘  
\* 장진원, 김종필, 백광렬(부산대학교)
- SA01-3 모션벡터와 칼라정보에 기반한 이동로봇의 동적 물체 검출  
\* 김인권, 송재복(고려대학교)
- SA01-4 스마트 환경의 의미론적 지도 기반 동적인 환경에 강인한 자율주행  
\* 박재한, 백승호, 백문홍(한국생산기술연구원)
- SA01-5 다중 Limit-Circle 기법을 이용한 다수의 동적장애물 회피 알고리즘  
\* 손원종, 홍금식(부산대학교)
- SA01-6 슬라이딩모드 컨트롤을 이용한 모바일 로봇의 궤도 추정  
\* 총림, 이장명(부산대학교)

---

**SESSION: SA02****센서및계측 2 / 지능시스템**

---

- SA02-1 항공제어 운용 소프트웨어 모니터링 시스템에 관한 연구  
\* 이현석, 고정호, 이재녕, 부영식(한국항공우주산업(주)), 이기훈(국방과학연구소)
- SA02-2 Markov Chain MCM 을 이용한 마이크로 흐름센서 해석  
\* 김태용, 정완영(동서대학교)
- SA02-3 퍼지 알고리즘을 이용한 모바일 디지털 카메라의 AE 에 관한 연구  
\* 탁인재(경희대학교), 이상용(LG 부품소재연구소), 김상원, 김동한, 박종국(경희대학교)
- SA02-4 상대변위센서를 이용한 반응동 현가장치의 차체절대속도 추정기  
\* 김내관, 홍금식(부산대학교)

- SA02-5 수단·목표 분석을 이용한 로봇의 문제해결에 관한 연구  
\* 최무성, 양광웅, 이동욱, 손웅희(한국생산기술연구원)

**SESSION: SA03**

**자동제어응용**

- SA03-1 웨이블릿 변환 기반 능형 유도전동기 고장 진단 구현  
\* 이재용, 강대성(동아대학교)
- SA03-2 구조물 모니터링을 위한 헤테로 코어형 광센싱 시스템  
\* 김영복(부경대학교), 이권순(동아대학교), K. Watanabe, H. Sasaki, 최용운(Soka University)
- SA03-3 예방진단을 위한 Automated Contingency Management 시스템 설계  
\* 이영진(항공기능대학), 이진우, 조현철, 이권순(동아대학교)
- SA03-4 신경회로망 독립성분해석을 이용한 대전력 기기의 고장진단 알고리즘  
\* 조현철(동아대학교), 이영진(항공기능대학), 한근조, 이권순(동아대학교)
- SA03-5 Backstepping 기법을 이용한 LMTT 시스템의 내부 파라미터 관측기를 갖는 적응 제어기 설계  
\* 이진우(동아대학교), 이영진(항공기능대학), 김영복(부경대학교), 이권순(동아대학교)

**SESSION: SA04**

**지능형자동차**

- SA04-1 AUTOSAR 소프트웨어의 컴포넌트 모델의 분석  
\* 유종훈, 박지용, 홍성수(서울대학교)
- SA04-2 능동형 제동시스템과 조향시스템의 협조제어에 관한 연구  
\* 황태훈, 박기홍(국민대학교)
- SA04-3 네트워크 시간 지연을 가지는 Steer-by-wire 시스템의 제어성능 분석  
\* 박성호, 최진철, 이우택(창원대학교)
- SA04-4 지능형 자동차의 차량용 네트워크 시스템을 위한 FlexRay 기반의 모듈 개발  
\* 손병점, 하경남(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- SA04-5 FlexRay 통신 기반 분산형 실시간 차량용 네트워크  
\* 이원석, 하경남(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- SA04-6 Safety Critical 시스템에서의 고장 허용을 위한 Predictive Fuzzy Voter 개발  
\* 김만호(대구경북과학기술원), 손병점(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)

**SESSION: FPP**

**Poster Session 1**

- FPP-01 TV 모니터 스위벨 구동 모듈 연구  
\* 진경찬(한국생산기술연구원), 신완식, 이균진(에이스 힌지텍)
- FPP-02 외란관측기를 이용한 열간 사상압연의 ILQ 루퍼-장력 제어기 설계  
\* 황이철(동의대학교), 박철재((주)포스코)
- FPP-03 초음파 위성을 이용한 무인 컨테이너 트랜스포터 주행을 위한 효율적인 4륜 조향 제어  
\* 강성호, 김수용, 이길수, 이만형(부산대학교)



- FPP-04 퍼지 횡방향 제어를 기반으로 한 무인 차량의 주행 알고리즘  
\* 박형규, 류재현(부산대학교), 백운보(동의대학교), 이만형(부산대학교)
- FPP-05 Butterworth Filter Design 을 통한 Wire Bonding 장비의 성능 개선  
\* 황성택, 류재현, 이만형, 김재옥(부산대학교)
- FPP-06 시스템 식별기법을 이용한 네트워크 제어 시스템의 전달함수 추정  
\* 박태동, 이재호, 윤수진, 박기현(성균관대학교)
- FPP-07 Fuzzy Interpolation 을 이용한 다관절 로봇의 유연한 궤적 생성 및 제어에 관한 연구  
\* 이충호, 장성룡, 허욱열(인하대학교)
- FPP-08 열전모듈을 이용한 구간 분할 형상기억합금 와이어의 구동 특성에 관한 연구  
\* 김주환, 정상화, 서호진(조선대학교)
- FPP-09 스테레오 비전을 이용한 거리측정 알고리즘 구현  
\* 조재현, 이영진, 유준(충남대학교)
- FPP-10 쿼터니언을 이용한 CMG 장비의 운용  
\* 김태연, 공원욱, 유준(충남대학교)
- FPP-11 기계적인 진동이 존재하는 유압시스템 제어기에 관한 연구  
\* 김형운, 임계영, 이우원(한국산업기술대학교)
- FPP-12 선박용 Fin Stabilizer 제어를 위한 모의시험 장치  
\* 박정욱, 임계영(한국산업기술대학교), 전현문((주)크로시스)
- FPP-13 외란을 고려한 천정이동 서보시스템 제어  
\* 윤광호, 박병석, 이효직, 이종광, 윤지섭(한국원자력연구소)
- FPP-14 제어시스템 교체시 초기 제어상수 결정 기법에 관한 연구  
\* 최인규, 정창기, 김종안, 우주희(한전 전력연구원)
- FPP-15 유전알고리즘 기반 수소이온교환막 연료전지의 유무효 전력 퍼지 제어  
\* 김문환, 박한웅(해군사관학교), 박진배(연세대학교)
- FPP-16 전기추진선의 최대추력 운항을 위한 추력손실 억제에 관한 연구  
\* 김소연, 박한웅, 이호선(해군사관학교)
- FPP-17 시간지연시스템에 대한 강인한 슬라이딩 모드 제어기 설계  
\* 배준형(대구경북과학기술연구원)
- FPP-18 불확실 지연 특이시스템의 강인 비약성 보장비용 제어기 설계  
\* 김종해(선문대학교)
- FPP-19 시간지연과 역응답을 가지는 적분공정을 위한 PIDfilter 제어기 설계  
\* 이문용, Shamsuzzoha(영남대학교)
- FPP-20 신경 회로망을 이용한 슬라이딩 평면 설계  
\* 김민찬, 박승규, 안호균, 곽균평(창원대학교)
- FPP-21 20 단 가역식 냉간 압연기의 비선형 압연모델 개발 및 동특성 규명  
\* 이규택((주)포스코), 황이철(동의대학교), 김종식(부산대학교)
- FPP-22 블루투스 무선통신에 의한 4 채널 로드셀의 인디케이터

\* 배종일(부경대학교), 류치국((주)하나닉스)

FPP-23 6 자유도 다축 시뮬레이션 테이블의 자세제어를 위한 기구학 해석  
\* 진재현, 이기섭(순천대학교), 전승배, 임승우, 나홍철(제이케이에스(주))

FPP-24 CLS 시스템의 제어 알고리즘 테스트를 위한 플랫폼 개발  
\* 진재현, 양지열, 조효민(순천대학교), 전승배, 임승우(제이케이에스(주))

FPP-25 고체산화형 연료전지의 정전압 적응제어기 설계  
\* 현근호(신성대학)

FPP-26 가상공법을 이용한 원자력 시설물의 방사능 분포 가시화 및 작업영역의 방사선량 평가  
\* 박희성, 김성현, 최창환, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)

FPP-27 가상의 주행 시뮬레이션을 위한 햅틱 시스템 개발  
\* 박지영, 안두성, 오재호(부경대학교)

FPP-28 비선형시스템 매개변수추정에 의한 무인비행기의 수학적 모델 적합성  
\* 이환, 성기정, 최형식(한국항공우주연구원)

FPP-29 HILS 를 이용한 무인항공기의 비행알고리즘 검증  
\* 김봉주, 민병문(한국항공우주연구원), 권형준(삼성중공업), 김재은, 김응태(한국항공우주연구원)

FPP-30 40% 축소형 스마트 무인기의 민감도 분석  
\* 이장호, 김응태(한국항공우주연구원), 이일형(한국과학기술원)

FPP-31 비선형 필터를 이용한 GPS 코드 지연 추적 루프  
\* 이은성(건국대학교), 윤영민, 심주영, 허문범(한국항공우주연구원), 이영재, 지규인(건국대학교)

FPP-32 분사도장 시스템의 성능평가  
\* 박경택(한국기계연구원), 신선빈((주)프로다이내믹스)

FPP-33 퍼지 조정 비례적분제어기를 이용한 무인항공기의 방향각 제어  
\* 최지영, 이장호, 김성필, 성기정(한국항공우주연구원)

FPP-34 MS Robotics Studio 를 이용한 지능형 애완 로봇 모델링 및 시뮬레이션 환경 개발  
\* 이성훈, 최병욱, 이수영(서울산업대학교)

FPP-35 해양자원 탐사장비용 전력제어 알고리즘 개발  
\* 김영진, 조영준, 강성복(한국생산기술연구원)

FPP-36 정현파 필터의 순시 전압 제어 알고리즘  
\* 김광섭, 권병기((주)포스코)

---

**SESSION: SAP**

**Poster Session 2**

---

SAP-01 스튜어트 플랫폼을 구속하여 얻어지는 다양한 형태의 3 자유도 운동 시뮬레이터 개발 및 특이형상 분석  
\* 최민희, 김희국(고려대학교), 이병주(한양대학교)

SAP-02 환경 인식과 자세 제어를 이용한 이족로봇의 상태 제어 시스템의 구현  
\* 강태구, 황상현, 박귀태(고려대학교)

- SAP-03 유전자 알고리즘을 이용한 이동 로봇의 RSSI 기반 위치추정  
\* 김종욱, 이용석, 최문원, 이석규(영남대학교)
- SAP-04 무선 센서네트워크 환경에서의 자기센서를 이용한 이동 로봇의 운항  
\* 위성길, 송봉근, 박성호, 이호근, 박주현, 이석규(영남대학교)
- SAP-05 센서네트워크 기반 실내 환경의 이동로봇을 위한 센서정보와 영상정보를 이용한 위치인식 기법  
\* 김한길, 김윤구, 이석규, 이기동(영남대학교)
- SAP-06 Dual Port 메카니즘 상호작용을 이용한 햅틱 원격로봇 매니플레이터의 경접촉에 대한 연구  
\* 강희준, Doan Hiep, 서영수, 노영식(울산대학교)
- SAP-07 차동구동 운반체의 구동바퀴 마모에 대한 제어시스템 구성  
\* 정용욱(진주국제대학교)
- SAP-08 물고기 로봇 설계에 관한 연구  
\* 정희봉, 서옥주, 김봉주, 최국진, 홍대선(창원대학교)
- SAP-09 효율적 초기값 추정을 이용한 고속 모자이크 생성 시스템  
\* 이홍석, 김경일, 고운호(충남대학교)
- SAP-10 레이저와 비전정보를 이용한 물체회피 알고리즘  
\* 유황열, 유기성(포항산업과학연구원)
- SAP-11 기계부품의 정밀조립을 위한 산업용 양팔로봇의 개발  
\* 박찬훈, 손영동, 박경택, 김두형(한국기계연구원)
- SAP-12 서비스 로봇을 위한 센서 네트워크 기반 스마트 홈 환경 개발  
\* 백승호, 박재한, 고재한, 박경욱, 백문홍(한국생산기술연구원)
- SAP-13 스마트 환경의 서비스 로봇을 위한 시각 서술자 기반 물체인식 방법  
\* 박재한, 백승호, 고재한, 박경욱, 백문홍(한국생산기술연구원)
- SAP-14 효율적 환경탐사를 위한 Gradient 및 확률기반 경로계획기  
\* 배정연(한국생산기술연구원), 이수용(홍익대학교), 김근우, 최무성, 남경태(한국생산기술연구원)
- SAP-15 MAPLE 을 이용한 유연 매니플레이터의 심볼릭 동역학 모델  
\* 최창환, 박희성, 김성현, 박병석, 윤지섭(한국원자력연구소)
- SAP-16 미지환경에서의 전방향성 주행 로봇의 청소작업을 위한 주행에 관한 연구  
\* 김영인, 임준홍(한양대학교), 임미섭(한국과학기술연구원)
- SAP-17 MCL 을 이용한 이동로봇 위치추정의 구현  
\* 이용학, 양희준(한양대학교), 배정연, 최무성(한국생산기술연구원)
- SAP-18 RFID 수동 태그를 이용한 이동 로봇의 효과적인 확률적 위치 추정 기법  
\* 한호영(한양대학교)
- SAP-19 퍼지 클러스터링 기법에 기반하여 구성한 병렬 뉴럴 네트워크를 이용한 유방암 진단 시스템  
\* 황상현, 김동원, 강태구, 박귀태(고려대학교)
- SAP-20 가정용 로봇의 전방향 카메라를 이용한 침입자 감지 시스템  
\* 김길수, 도용태, 박수우(대구대학교)
- SAP-21 U-SAT 을 이용한 SKID-조향 이동로봇의 경로 추적 제어

\* 이길수(부산대학교), 김상민(LG 전자 MC 연구소), 선택영, 김수용, 이만형(부산대학교)

SAP-22 퍼지추론 기법을 이용한 액체선박용 의사결정지원 시스템  
\* 김연태, 배현, 박대훈(부산대학교), 최문호(마르센), 김성신(부산대학교)

SAP-23 RBF-RCT 신경회로망을 이용한 도립역진자의 각도 및 위치 제어에 관한 연구  
\* 이근형, 노진석(충남대학교)

SAP-24 비선형 동특성 해석에 기반한 십자형 유도탄의 롤 제어기 설계  
\* 황익호, 나원상, 김필성(국방과학연구소)

SAP-25 초음파 위성과 추측항법을 이용한 무인 이동 로봇의 위치 추정  
\* 김수용(부산대학교), 이동활(한국 LPS), 윤강섭(대구대학교), 이만형(부산대학교)

---

**SESSION: SPP**

**Poster Session 3**

---

SPP-01 휴대폰용 자동 초점 카메라모듈 개발  
\* 정재훈((주)삼성테크윈), 이장명, 이만형(부산대학교)

SPP-02 체크포인팅을 이용한 실시간 제어 시스템의 내고장성 향상  
\* 유상문(군산대학교)

SPP-03 HYSYS 를 이용한 반응증류공정의 설계  
\* 김영한, 강현욱(동아대학교)

SPP-04 시스템 식별 및 고장진단을 위한 ANFIS 기반 방법  
\* 이인수(상주대학교)

SPP-05 EPICS 를 이용한 테스트 스탠드 NBI 진공 시스템 업그레이드  
\* 장대식, 오병훈(한국원자력연구원), 김양모(충남대학교)

SPP-06 원자력발전소 디젤발전기 기기검증용 여자시스템 개발(1)  
\* 이주현(한전 전력연구원)

SPP-07 비전을 이용한 키패드 라벨 검사시스템  
\* 윤주영, 이성철(전북대학교)

SPP-08 패턴 매칭법을 이용한 자동차 HID 램프의 Arc Tube 검사  
\* 윤주영, 소순선, 이성철(전북대학교)

SPP-09 하이브리드 저장 시스템 제어를 위한 프레임워크  
\* 번시우(안양대학교)

SPP-10 CAN 디바이스의 응답 지연을 고려한 데이터 전송 시스템 구현  
\* 신은철, 최무성, 양광웅, 이중재, 김홍석(한국생산기술연구원)

SPP-11 6 축 힘/모멘트센서의 정밀측정을 위한 고성능 측정기 개발  
\* 김갑순, 윤정원, 신희준, 허덕찬(경상대학교)

SPP-12 로봇의 무게를 고려한 로봇의 지능형 발을 위한 6 축 힘/모멘트센서 개발  
\* 김갑순, 신희준, 허덕찬, 김천곤, 윤정원(경상대학교)

SPP-13 PSD 배열을 이용한 전방 장애물 감지 시스템  
\* 김종만(대구대학교), weiliang Xu(Massey University), 송병섭, 도용태(대구대학교)

- SPP-14 무선센서네트워크 기술을 적용한 홈헬스케어용 혈압측정 시스템 구현  
\* 정도운, 김보성, 김세진(동서대학교)
- SPP-15 유비쿼터스 헬스케어를 위한 착용형 심전도 모니터링 시스템 구현  
\* 정도운, 정완영, 김세진, 노윤홍(동서대학교)
- SPP-16 초저전력 무선센서 네트워크 기반의 활동 모니터링 시스템 구현  
\* 정도운, 김세진(동서대학교)
- SPP-17 LUTS 진단을 위한 요류음의 PSD 분석  
\* 정도운(동서대학교), 전계록(부산대학교)
- SPP-18 시계열 분석을 통한 굴삭기에 가해지는 과부하 검출 알고리즘  
\* 유창호, 최재원, 서영봉(부산대학교)
- SPP-19 레이저 간섭계의 측정 정밀도 향상을 위한 알고리즘 개발  
\* 이재호, 박태동, 윤수진, 박기현(성균관대학교)
- SPP-20 휴대용 교통량 측정 디지털 카운터 개발  
\* 오준영, 이보희, 김대선, 박노수(세명대학교), 김기우(인하대학교), 서남길(엔지서포터즈)
- SPP-21 ACPF 부품의 방사선영향평가  
\* 이효직, 윤광호, 임광목, 박병석(한국원자력 연구소)
- SPP-22 CCD 센서를 이용한 방사선원 탐지기 개발  
\* 이남호, 하장호, 조재완(한국원자력연구원)
- SPP-23 무인 이동 로봇 위치추정을 위한 초음파 위성 시스템  
\* 이동환(한국 LPS), 김수용(부산대학교), 윤강섭(대구대학교), 이만형(부산대학교)