

TA01 센서 및 계측

TA01-1 [노인 수면 모니터링을 위한 매트형 무선 센서 노드](#)

* 이선우(한림대학교), 신동식(한림대학교), 유재원(한림대학교)

TA01-2 [구조광 영상기반 전방향 거리측정 시스템](#)

* 이수영(서울산업대학교), 신진(서울산업대학교), 홍영진(포항지능로봇연구소), 서진호(포항지능로봇연구소)

TA01-3 [정현파 엔코더의 신호보정과 보간 알고리즘 구현](#)

* 허진욱(한양대학교), 강현재(한양대학교), 정정주(한양대학교)

TA01-4 [줌을 고려한 디지털 영상 안정화](#)

* 곽휘권(충남대학교), 유준(충남대학교)

TA01-5 [변형가능한 가중벡터와 단편화를 기반으로한 오브젝트 트래킹](#)

* 신재욱(포항공과대학교), 박부건(포항공과대학교), 이원일(포항공과대학교)

TA02 OPRoS I

TA02-1 [다중 로봇 제어를 위한 UDN 기반 로봇 컴포넌트 검색 기술](#)

* 임기웅(한국과학기술연구원), 안상철(한국과학기술연구원), 김미숙(강원대학교 로봇연구센터), 박홍성(강원대학교 로봇연구센터)

TA02-2 [OPRoS \(Open Platform for Robot Services\)를 이용한 로봇의 제작](#)

* 방세근(강원대학교), 전상욱(강원대학교), 김미숙(강원대학교), 박홍성(강원대학교)

TA02-3 [OPRoS 컴포넌트를 이용한 작업 소프트웨어 구현](#)

* 신은철(한국생산기술연구원), 최병욱(한국생산기술연구원), 김홍석(한국생산기술연구원), 양광웅(한국생산기술연구원), 최무성(한국생산기술연구원)

TA02-4 [소프트웨어 플랫폼 기반 여자유도 양팔로봇의 협조 경로생성에 관한 표본추출 알고리즘 개발](#)

* 임성진(한양대학교), 이지영(한양대학교), 최병욱(한국생산기술연구원), 한창수(한양대학교)

TA02-5 [지능형 로봇 개발을 위한 비주얼 프로그래밍 언어 개발](#)

* 서한석(한국외국어대학교), 손재기(전자부품연구원)

TA02-6 [OPRoS 개발도구 GUI 테스트 자동화기법 연구](#)

* 김주민(명지대학교), 김진우(명지대학교), 김대원(명지대학교)

TA03 로봇틱스 및 응용 I

TA03-1 [바퀴 구동 로봇을 위한 무게에 독립적인 적응 PD제어기의 설계](#)

* 곽환주(고려대학교), 박귀태(고려대학교)

TA03-2 [착용식 로봇 제어를 위한 Impedance Control의 시뮬레이션 및 실험적 고찰](#)

* 구남국(서울대학교), 권정환(대우조선해양 산업기술연구소), 차주환(서울대학교 공학연구소), 이규열(서울대학교 조선해양공학과)

TA03-3 [시스템 불확실성 보상을 위한 인공지능 알고리즘을 이용한 적응 백스테핑 위치제어](#)

* 박경택(한국기계연구원), 김한메(한국기계연구원), 이창돈(한국기계연구원), 김석준(한국기계연구원)

TA03-4 [산업용 로봇의 동역학 매개변수의 실험적 추정](#)

* 구윤진(한국과학기술원), 왕혁(한국과학기술원), 조장호(한국과학기술원), 이두용(한국과학기술원)

TA03-5 [모델링 오차를 포함하는 로봇의 균형유지를 위한 정적 ZMP 기반 CoM 제어기법](#)
* 서은호(한국과학기술연구원), 김도익(한국과학기술연구원), 송재복(고려대학교 기계공학과)

TA03-6 [로봇 핑거 매니퓰레이터의 정밀 Fingertip 힘 제어](#)
* 신영준(KAIST), 김경수(KAIST), 김수현(KAIST)

TA04 메카트로닉스 시스템 설계 및 응용

TA04-1 [IGBT 기반 인덕턴스 및 문턱전압 변화에 따른 부하 회로의 연구](#)
* 노영환(철도전기·정보통신학부), 이상용(철도전기·정보통신학부), 박경석(우송대학교 철도대학원)

TA04-2 [모바일하버 자율 운항 시스템 설계 및 축소 모델 테스트](#)
* 방유석(KAIST), 신익수(KAIST), 김동훈(KAIST), 정종대(KAIST), 이태환(KAIST), 명현(KAIST)

TA04-3 [로봇교육을 위한 LEGO MINDSTORM기반 두 바퀴 구동 밸런싱 라인트레이서 제어](#)
* 박준형(충남대학교), 정슬(충남대학교)

TA04-4 [노이즈가 섞인 환경에서 차등진화를 이용한 최근접 프로토타입 분류기의 설계](#)
* 박소연(KAIST), 이준용(KAIST), 최병석(KAIST), 이주장(KAIST)

TP01 시스템응용

TP01-1 [활주방지제어장치를 포함한 철도차량 제동HILS 시스템 연구](#)
* 김호연(건국대학교), 강철구(건국대학교 기계공학부), 구병춘(한국철도기술연구원 철도구조연구실)

TP01-2 [갠트리로봇용 3축 손목기구의 동적 해석](#)
* 홍대선(창원대학교), 장우일(창원대학교), 권정희(창원대학교)

TP01-3 [원자력발전소 계측제어계통 네트워크의 사이버 보안 건전성 평가](#)
* 윤태웅(충남대학교), 김영백(한국전력기술(주) 원자로설계개발단), 황동환(충남대학교)

TP01-4 [풍력발전기 테스트 벤치 구성과 배터리 충전 제어](#)
* 이준성(서울산업대학교), 허인강((주)텔다전자), 이영일(서울산업대학교)

TP02 OPRoS II

TP02-1 [로봇 시뮬레이션 환경을 위한 컴포넌트 기반 통신 기술에 대한 연구](#)
* 김효빈(고려대학교), 전세웅(전자부품연구원), 이종배(전자부품연구원)

TP02-2 [하드웨어 시뮬레이션 기반 오류 삽입 기법을 이용한 로봇 소프트웨어 컴포넌트 테스트 방법에 관한 연구](#)
* 강정석(강원대학교), 김성훈(강원대학교), 박홍성(강원대학교)

TP02-3 [HMM을 이용한 권투모션 인식에 대한 연구](#)
* 한창호(선문대학교), 오춘석(선문대학교), 최병욱(한국생산기술연구원)

TP02-4 [모델 기반 개발을 위한 Simulink 모델의 OPRoS 응용으로의 변환](#)
* 김재동(서울대학교), 김덕구(COWON), 홍성수(서울대학교)

TP02-5 [시뮬레이터 및 에이전트 기반의 로봇 컴포넌트 평가](#)
* 손정례(성균관대), 송석훈(성균관대), 김동성(성균관대), 국태용(성균관대)

TP02-6 [센서의 불확실성을 포함한 로봇 시뮬레이션 프로그램](#)
* 서동진(전자부품연구원), 전세웅(전자부품연구원), 이종배(전자부품연구원)

TP02-7 [확률 기반의 센서 잡음 모델을 통한 로봇 시뮬레이션](#)
* 박광현(광운대학교), 시효석(광운대학교)

TP03 로봇틱스 및 응용II

TP03-1 [비전 센서를 사용한 무인자동차를 위한 횡단보도 검출 알고리즘](#)
* 정지은(부산대학교), 이만형(부산대학교)

TP03-2 [외곽선 영상과 Support Vector Machine기반의 문고리 인식을 이용한 문 탐지](#)
* 이동욱(고려대학교 메카트로닉스학과), 송재복(고려대학교 기계공학과)

TP03-3 [이동 로봇을 위한 전정안 반사 기반 비전 추적 시스템의 조도 변화에 대한 성능 평가](#)
* 김종현(서울대학교), 박재홍(서울대학교), 황원상(서울대학교), 권현일(서울대학교), 이창훈(서울대학교), M. Latif Anjum(서울대학교), 김광수(한밭대학교), 조동일(서울대학교)

TP03-4 [움직임 검지 및 피부색을 기반으로 한 얼굴 추적](#)
* 이창훈(배재대학교), 마이 쿡 휘(배재대학교)

TP03-5 [카메라와 적외선 센서를 사용한 지능형 자동차 주행 알고리즘 개발](#)
* 안경필(서울산업대학교), 이영일(서울산업대학교)

TP04 지능 로봇 시스템 기술 및 제어

TP04-1 [작업근력 지원을 위한 작업시스템](#)
* 박경택(한국기계연구원), 이창동(한국기계연구원), 김한메(한국기계연구원), 유정민(한국기계연구원), 박찬훈(한국기계연구원)

TP04-2 [적응 임피던스 힘 제어 방식의 누적오차 해결방법](#)
* 배영걸(충남대학교), 정슬(충남대학교)

TP04-3 [네트워크기반 교육용 멀티로봇 개발환경의 구축과 응용](#)
* 강석범(목원대학교), 서용호(목원대학교), 양태규(목원대학교)

TP04-4 [비전시스템과 RFID 시스템을 이용한 다 모바일 로봇 개체를 위한 인식 알고리즘](#)
* 최병석(KAIST), 이준용(KAIST), 박소연(KAIST), 이주장(KAIST)

TP04-5 [비전 시스템에서 사람 검출을 위한 퍼지 분류기 최적 설계](#)
* 이준용(KAIST), 박소연(KAIST), 최병석(KAIST), 신승용(KAIST), 이주장(KAIST)

TP05 위성 및 무선항법

TP05-1 [WiBro 망에서의 Geolocation 시스템 설계](#)
* 송승헌(충남대학교), 박현배(충남대학교), 성태경(충남대학교)

- TP05-2 [한국지역에서의 MSAS 위성 측위신호의 가용성 및 항법 성능향상 분석](#)
* 임성혁(건국대학교), 지규인(건국대학교)
- TP05-3 [광신호를 이용한 센서노드 위치 인식 기법에서의 광학 오차율 측정](#)
* 김재윤(서울대학교), 장우협(서울대학교), 유영민(서울대학교), 박찬국(서울대학교)
- TP05-4 [실내외 천이영역에서의 WLAN/GPS 복합측위 가능성 분석](#)
* 이영준(한국항공대학교), 김희성(한국항공대학교), 이형근(한국항공대학교)
- TP05-5 [소형 헬리콥터의 호버링 비행을 위한 임베디드 시스템 개발과 모델식별](#)
* Hardian Reza Dhamaya(건국대학교), 김병하(건국대학교), 강태삼(건국대학교), Agus Budiyo(건국대학교), 이기건(건국대학교)
- TP05-6 [회전익 무인기를 위한 가상계측 플랫폼 기반의 항법시스템 구현](#)
* 이병진(건국대학교), 박상준(건국대학교), 윤석창(건국대학교), 윤석환(건국대학교), 성상경(건국대학교)

TEP Poster Session (1)

- TEP01 [컴포넌트의 상태 테스트를 위한 비정상 천이를 포함하는 테스트 스위트 생성 기법](#)
* 맹상우(강원대학교), 박홍성(강원대학교)
- TEP02 [거리측정센서 컴포넌트를 위한 테스트베드](#)
* 김동성(성균관대), 손정례(성균관대), 송석훈(성균관대), 국태용(성균관대)
- TEP03 [컴포넌트 기반 OPRoS 시스템의 Fault-tolerant 컴포넌트 확장 기법](#)
* 안희준(서울산업대학교), 안상철(한국과학기술연구원)
- TEP04 [RRT를 이용한 인간형 로봇팔 경로생성 알고리즘의 소프트웨어 플랫폼 적용](#)
* 최민석(한양대학교), 임성진(한양대학교), 이지영(한양대학교), 신은철(한국생산기술연구원), 한창수(한양대학교)
- TEP05 [행위 추상화를 통한 로봇 태스크 개발](#)
* 이무훈(한국전자통신연구원), 김 현(한국전자통신연구원), 서영호(한국전자통신연구원), 이강우(한국전자통신연구원), 조준면(한국전자통신연구원), 손주찬(한국전자통신연구원)
- TEP06 [OPRoS서버 로봇 서비스 동적 적재에 관한 연구](#)
* 김건욱, 김현, 이강우, 서영호, 손주찬(한국 전자통신 연구원)
- TEP07 [다중 수행 절차를 이용한 로봇 태스크 프로그래밍 직무 지원](#)
* 권혁태(KAIST), 윤완철(KAIST), 김록원(ETRI)
- TEP08 [시스템의 불균형 진단 관점에서의 어플리케이션 성능 분석](#)
* Liudmila Kan(강원대학교), 박홍성(강원대학교)
- TEP09 [로봇 소프트웨어 컴포넌트 작업 실행 조정 연구](#)
* 송병열(한국전자통신연구원), 정승욱(한국전자통신연구원), 장철수(한국전자통신연구원), 김성훈(한국전자통신연구원)
- TEP10 [IEEE 1394를 이용한 SBC간의 UPnP 네트워크 구성 방법](#)
* 송의규(KIST), 안상철(KIST), 권용무(KIST)

- TEP11 [3D 환경 인식용 Active 3DOF 매니플레이터 개발](#)
* 양현대(과학연합대학원대학교), 신용득(한국생산기술연구원), 박재한(한국생산기술연구원), 백문홍(한국생산기술연구원), 배지훈(한국생산기술연구원), 백승호(한국생산기술연구원)
- TEP12 [단일 카메라를 이용한 복잡한 실내 환경에서의 바닥면 탐지 방법](#)
* 안수용(포항공과대학교), 이래경(포항공과대학교), 강정관(포항공과대학교), 오세영(포항공과대학교)
- TEP13 [순차 H-infinite 필터 기반 영상 복원 기법](#)
* 김기승(국방과학연구소), 나성웅(충남대학교)
- TEP14 [자율 주행 이동로봇을 위한 중첩 초음파 센서 링의 설계 방법](#)
* 김성복(한국외대), 김현빈(한국외대)
- TEP15 [PRIDE 적용을 위한 원격 매니플레이터와 시뮬레이터](#)
* 김기호(한국원자력연구원), 이종광(한국원자력연구원), 이효직(한국원자력연구원), 김성현(한국원자력연구원), 박병석(한국원자력연구원), 김호동(한국원자력연구원)
- TEP16 [소형 평판디스플레이 제조공정용 이송로봇 개발](#)
* 정명진(한국산업기술대학교)
- TEP17 [휴먼 인터페이스 외골격 로봇 시스템의 제어방법](#)
* 박경택(한국기계연구원), 김한메(한국기계연구원), 이창돈(한국기계연구원), 김석준(한국기계연구원)
- TEP18 [전방향 3차원 거리측정 시스템을 이용한 이동로봇의 주행방법](#)
* 류지형(전북대학교), 이창구(전북대학교), 이수영(서울산업대학교)
- TEP19 [원자력시설에서 원격취급작업을 위한 천정이동장치의 개발](#)
* 이효직(한국원자력연구소), 이종광(한국원자력연구원), 박병석(한국원자력연구원), 김기호(한국원자력연구원), 김호동(한국원자력연구원)
- TEP20 [3 자유도 물고기 로봇 '익투스'의 동적 해석 및 유영 알고리즘에 관한 연구](#)
* 정창현(과학기술연합대학원대학교), 이상효(과학기술연합대학원대학교), 차유성(한국생산기술연구원), 김경식(한국생산기술연구원), 류영선(한국생산기술연구원)
- TEP21 [뉴로퍼지를 이용한 자율 로봇의 주행알고리즘](#)
* 노윤희((유)신오건설엔지니어링), 최한수(조선대학교)
- TEP22 [새로운 EB를 이용한 이동로봇의 장애물 회피](#)
* 김일환(강원대학교)
- TEP23 [보행 재활용 하지외골격 로봇의 슬관절 보조기 설계](#)
* 표상훈(경상대학교), 윤정원(경상대학교)
- TEP24 [원격 서보조작기 제어시스템 개발](#)
* 이종광(한국원자력연구원), 이효직(한국원자력연구원), 김지용(한국원자력연구원), 김기호(한국원자력연구원), 임혜진(한국원자력연구원)
- TEP25 [비전센서를 이용한 위치인식 시스템을 사용한 홀로노믹로봇의 최단거리 제어](#)
* 이동석(부산대학교), 이길수(부산대학교), 박형규(부산대학교), 이만형(부산대학교)
- TEP26 [모션 모델에 초점을 둔 향상된 EKF-SLAM](#)
* 정인환(포항공과대학교), 강정관(포항공과대학교), 최원석(포항공과대학교), 오세영(포항공과대학교)
- TEP27 [UD-m을 이용한 가림현상 없는 능동적 정보 디스플레이](#)
* 조동균(고려대학교), 이정엄(고려대학교), 김주형(고려대학교 전기전자전파공학), 박귀태(고려대학교 전기전자전파공학)

- TEP28 [3D 거리 이미지에서 물체의 포즈 추정](#)
* 신용득(한국생산기술연구원), 박재한(한국생산기술연구원), 백승호(한국생산기술연구원), 백문홍(한국생산기술연구원)
- TEP29 [Windows 상에서의 지능형 서비스 로봇을 위한 실시간성 지원에 대한 연구](#)
* 임재석(충남대학교), 이진욱(충남대학교), 조문행(충남대학교), 장철수(한국전자통신연구원), 김성훈(한국전자통신연구원), 이철훈(충남대학교)
- TEP30 [휴머노이드 로봇의 장애물 회피를 위한 비전기반 보행 안내시스템](#)
* 강태구(고려대학교), 박귀태(고려대학교)
- TEP31 [시간적 보행변수를 이용한 트레드밀 자동제어](#)
* 마누롱오라리우스(경상대학교), 윤정원(경상대학교), 박형순(NIH)
- TEP32 [저가형 자이로 센서를 이용한 전 방향 이동로봇의 경로추종 제어](#)
* 권재홍(충남대학교), 김태연(충남대학교), 유준(충남대학교)
- TEP33 [LOCALIZATION OF A RAIL ROBOT IN GREENHOUSE BASED ON MULTI-SENSORS](#)
* Chao Chang(부산대학교), Yan Li(부산대학교), 이장명(부산대학교)

TE01 제어이론

- TE01-1 [유한시간안에 오차가 수렴함을 보장하는 역함수를 갖는 슬라이딩 평면의 설계](#)
* 조영훈(고려대학교), 이용화(고려대학교), 박강박(고려대학교)
- TE01-2 [Plant 공정 제어를 위한 Support Vector Machine을 이용한 제어기의 구현](#)
* 이열(고려대학교), 나상건(고려대학교), 김진성(고려대학교), 이용희(고려대학교), 허훈(고려대학교)
- TE01-3 [비선형 슬라이딩 모드 제어기법을 사용한 광학이미지 안정화](#)
* 조주연(KAIST), 김경수(KAIST)
- TE01-4 [최종 상태 추종을 위한 구간의 크기가 변화하는 최적 LQ 제어](#)
* 김동호(한국과학기술원), 박영진(한국과학기술원), 박윤식(한국과학기술원)
- TE01-5 [입력 포화를 갖는 선형 파라메타 변형 시스템의 H2 상태-궤환 제어](#)
* 박범용(포항공과대학교), 윤성욱(포항공과대학교), 송주만(포항공과대학교 정보전자융합공학부), 박부건(포항공과대학교)

TE02 OPRoSIII

- TE02-1 [Windows NT 운영체제의 제약사항을 고려한 OPRoS 실시간 컴포넌트 스케줄러의 설계](#)
* 이동수(서울산업대학교 대학원), 안희준(서울산업대학교), 안상철(한국과학기술연구원)
- TE02-2 [로봇 플러그인 프레임워크](#)
* 이승익(한국전자통신연구원), 김록원(한국전자통신연구원), 김성훈(한국전자통신연구원)
- TE02-3 [소프트웨어 컴포넌트 테스트 및 모니터링을 위한 인터페이스 구조](#)
* Andrey D Salov(강원대학교), 박홍성(강원대학교)
- TE02-4 [컴포넌트 미들웨어에 기반한 로봇 서비스의 QoS 분석 방법](#)
* 맹지찬(한양대학교), 장철수(한국전자통신연구원), 김성훈(한국전자통신연구원), 유민수(한양대학교)

TE02-5 [소프트웨어 컴포넌트 성능 평가 모델](#)
* Andrey D Salov(강원대학교), 박홍성(강원대학교)

TE02-6 [OPRoS 로봇 내부의 컴포넌트 관리 기술](#)
* 박주영(KIST), 안상철(KIST), 권용무(KIST)

TE03 로봇틱스 및 응용III

TE03-1 [자동지폐검사를 위한 UV패턴 분리 방법](#)
* 이건호(충북대학교 제어로봇공학과), 박태형(충북대학교 제어로봇공학과)

TE03-2 [공연로봇을 위한 동작 데이터의 분절화와 전이기법](#)
* 안용선(한국생산기술연구원), 김운태(한국생산기술연구원), 이동욱(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원), 이태근((주)솔루봇)

TE03-3 [인쇄회로기판의 부품 영역 자동 추출 방법](#)
* 김준오(충북대학교 제어로봇공학과), 박태형(충북대학교 제어로봇공학과)

TE03-4 [영상처리를 이용한 탐류 기반 캐빈 지원 시스템](#)
* 우병욱(고려대학교), 모영학(고려대학교), 박정민(고려대학교), 임묘택(고려대학교)

TE03-5 [영상처리를 이용한 볼트 조립 로봇의 볼트구멍 인식](#)
* 모영학(고려대학교), 우병욱(고려대학교), 임묘택(고려대학교)

TE03-6 [가상로봇경진대회 운영을 위한 평가모델 연구](#)
* 김진우(명지대학교), 김대원(명지대학교), 김주민(명지대학교)

TE04 녹색물류시스템

TE04-1 [2자유도 제어기 설계법을 이용한 내연기관의 강인한 토크제어](#)
* 김영복(부경대학교), 정정순(부경대학교 대학원), 최세철((주)하영), 이권순(동아대학교)

TE04-2 [카메라를 이용한 축동력 측정에 관한 연구](#)
* 김영복(부경대학교), 정정순(부경대학교 대학원), 최세철((주)하영), 이권순(동아대학교)

TE04-3 [uDEAS를 이용한 이동 로봇의 최적 경로 생성](#)
* 김조환(동아대학교), 김만석(동아대학교), 최민구(동아대학교), 김종욱(동아대학교)

TE04-4 [슬라이딩 모드기반 불확실한 동적시스템에 대한 순환형 신경망제어](#)
* 한성익(동아대학교), 여대연(동아대학교), 김새한(동아대학교), 이권순(동아대학교)

TE04-5 [비선형 마찰시스템의 강인한 위치제어성능을 위한 순환형 웨이브렛 신경망제어](#)
* 여대연(동아대학교), 한성익(동아대학교), 김새한(동아대학교), 이권순(동아대학교), 김영복(부경대학교)

TE05 비행체 유도제어

TE05-1 [유도탄의 무게중심 변화를 고려한 선형행렬부등식 기반 강건 제어기 설계](#)
* 원대연(KAIST), 류선미(KAIST), 이창훈(KAIST), 탁민제(KAIST)

- TE05-2 [적응 통합 유도제어 기법을 적용한 무인기 종운동 자동착륙 시스템 설계](#)
* 김부민(경상대학교), 김병수(경상대학교)
- TE05-3 [멀티-로터 방식 비행체의 제어시스템 설계를 위한 실험적 프레임워크 연구](#)
* 유동완(KAIST), 원대연(KAIST), 오현동(Cranfield University), 심현철(KAIST), 탁민제(KAIST)
- TE05-4 [탄도미사일 방어를 위한 요격점 예측기법](#)
* 박상혁(인하대학교), 유창경(인하대학교)
- TE05-5 [Legendre Pseudospectral 방법을 이용한 발사체의 3차원 궤적최적화](#)
* 박봉균(한국과학기술원), 박정우(한국과학기술원), 탁민제(한국과학기술원)
- TE05-6 [경로계획을 위한 시선각 기반 접근 방법](#)
* 조동수(서울대학교 공과대학), 김경업(서울대학교 공과대학), 김현진(서울대학교 공과대학)

FA01 제어응용 I

- FA01-1 [영구자석형 스테퍼 모터의 위치제어를 위한 적응제어기 설계](#)
* 신동훈(한양대학교), 김원희(한양대학교), 강동규(한양대학교), 정정주(한양대학교)
- FA01-2 [미지의 다변수입출력 시스템의 상관계수 재귀적 추정 방법의 실시간 구현](#)
* 이용희(고려대학교), 박성만(고려대학교), 권오신(고려대학교), 허훈(고려대학교)
- FA01-3 [역진자형 이동 로봇 제어 : PID 제어를 이용한 단일 입력 다중 출력 시스템의 제어 구조](#)
* 김신영(서울산업대학교), 유정래(서울산업대학교)
- FA01-4 [선 학습 추정기를 이용한 반복 학습 제어의 추종 능력 개선](#)
* 최재혁(한양대학교), 이충우(삼성전자 스토리지사업부), 정정주(한양대학교 전기생체공학부)
- FA01-5 [무효전력을 이용한 무센서 영구자석 동기모터 제어](#)
* LIAO XIN(부산대학교), 홍금식(부산대학교)

FA02 지능시스템 I

- FA02-1 [수평 에지 분석을 통한 실시간 전방 차량 검출 기법](#)
* 지영석(숭실대학교), 한영준(숭실대학교 정통부), 한헌수(숭실대학교 정통부)
- FA02-2 [이동 로봇 그룹의 영상 정보 공유를 이용한 네비게이션 기법 연구](#)
* 손건홍(고려대학교), 전병승(고려대학교 전기전자전파공학과), 정재식(고려대학교 전기전자전파공학과), 임묘택(고려대학교 전기전자전파공학부)
- FA02-3 [그림자와 에지 특징을 이용한 실시간 차량 검출 기법](#)
* 한성지(숭실대학교), 정환익(경북대학교), 한영준(숭실대학교), 한헌수(숭실대학교)
- FA02-4 [텍스트와 양쪽 수직 외곽선 특징을 이용한 번호판 검출](#)
* Li Liang(숭실대학교 전자공학과), 한영준(숭실대학교 전자공학과), 한헌수(숭실대학교 전자공학과)
- FA02-5 [인간형 로봇의 자세제어를 위한 비전 기반 통합 센서 시스템 개발](#)
* 박진성(카이스트), 박영진(카이스트), 박윤식(카이스트)

FA03 로봇릭스 및 응용Ⅳ

- FA03-1 [모듈형 로봇을 구현을 위한 스마트 액추에이터 개발](#)
* 이영진((주) 오토파워)
- FA03-2 [힘 센서를 이용한 보행 보조 재활 로봇의 사용자 보행 의도 감지 알고리즘](#)
* 정준영(과학기술연합대학원대학교), 이덕연(한국생산기술연구원), 장인훈(한국생산기술연구원), 이동욱(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원), 박현섭(한국생산기술연구원)
- FA03-3 [인간 손의 집합적 거동에 관한 분석과 파지 형상의 재조합](#)
* 박종우(고려대학교), 정주노(고려대학교)
- FA03-4 [조종성이 가변가능한 홀로노믹 구동 기술 개발](#)
* 이호형(광운대학교), 조황(광운대학교), 최성열(광운대학교)
- FA03-5 [파지대상물체의 기하학적 형상의 변화에 따른 파지 안정성 지수에 대한 효과 분석](#)
* 정현환(고려대학교), 정주노(고려대학교)
- FA03-6 [다중-유닛 연속체로봇 컨트롤을 위한 마스터 디바이스의 정기구학 솔루션](#)
* 윤현수(한양대학교), 이병주(한양대학교)

FA04 User Crested Robot

- FA04-1 [User Created Robots: 사용자 참여와 아이디어 공유를 활성화하는 교구 로봇의 새로운 방향](#)
* 조혜경(한성대학교), 하인용((주)로보티즈), 김병수((주)로보티즈), 오영표((주)로보로보)
- FA04-2 [디지털학습환경에서의 UCR\(User Created Robot\) 활용교육을 위한 초등 수학·과학 교과 분석](#)
* 김소연(한국교육학술정보원), 임가람(한국교육학술정보원), 김영애(한국교육학술정보원), 정성무(한국교육학술정보원)
- FA04-3 [사용자 제작 로봇\(User Created Robot\)을 위한 원격 상호작용 시스템 개발](#)
* 박윤정(건국대학교), 조용석(건국대학교), 민덕기(건국대학교)
- FA04-4 [미니말리즘 기반 UCR\(User Created Robot\) 비전 모듈 개발](#)
* 박재훈(한국과학기술원), 권인소(한국과학기술원)
- FA04-5 [초등 실과 전자교육에 적용 가능한 UCR 전자키트 개발](#)
* 백현순(서울교육대학교), 문성환(서울교육대학교)

FA05 eLoran

- FA05-1 [TDOA 측정치를 이용한 실시간 위치추적 시스템에서 높이 오차를 줄이기 위한 테일러 급수 방법 설계](#)
* 강희원(충남대학교), 황동환(충남대학교), 박찬식(충북대학교)
- FA05-2 [eLoran 항법성능 평가 플랫폼 설계](#)
* 황상욱(충남대학교), 신미영(충남대학교), 최윤섭(충남대학교), 유동희(부산가톨릭대학교), 박찬식(충북대학교), 이상정(충남대학교)

- FA05-3 [Loran-C 신호의 TOA 측정 기법](#)
* 최윤섭(충남대학교), 신미영(충남대학교), 황상욱(충남대학교), 유동희(부산가톨릭대학교), 박찬식(충북대학교), 양성훈(한국표준과학연구원), 이상정(충남대학교)
- FA05-4 [지구 타원체를 고려한 eLoran 항법 알고리즘 개발](#)
* 임형규(충북대학교), 최민영(충북대학교), 박찬식(충북대학교), 손석보((주)한양네비콤), 주한기((주)한양네비콤), 김영백((주)한양네비콤)
- FA05-5 [ASF 오차 보상 파라미터 생성 기법](#)
* 신미영(충남대학교), 황상욱(충남대학교), 유동희(부산가톨릭대학교), 박찬식(충북대학교), 이창복(한국표준과학연구원), 이상정(충남대학교)
- FA05-6 [Matlab 기반 eLoranGPS 성능평가용 플랫폼 개발](#)
* 최민영(충북대학교), 임형규(충북대학교), 박찬식(충북대학교), 손석보((주)한양네비콤), 주한기((주)한양네비콤), 김영백((주)한양네비콤)

FA06 철강공정에서 계측제어 I

- FA06-1 [다변수 시스템의 퍼지 제어](#)
* 허윤기((주)POSCO)
- FA06-2 [철강 공정에서 계측 및 제어 장치들을 위한 동적 엔진들로 구성된 통합 소프트웨어 시스템 구조의 설계](#)
* 신기영(POSCO 기술연구원), 유호(POSCO 기술연구원)
- FA06-3 [연연속 공정에서의 접합부 검출을 위한 영상 처리 알고리즘](#)
* 유진우(포항공과대학교), 윤성욱(포항공과대학교), 공남웅(포항공과대학교), 송주만(포항공과대학교), 박부건(포항공과대학교)
- FA06-4 [철강 시료 청정도 평가를 위한 자동화 시스템](#)
* 류창우(포스코 기술연구원), 신용태(포스코 기술연구원), 문종호(포스코 기술연구원-), 박도선(포스코 광양제철소)
- FA06-5 [압연기내 제품 결함탐상기술개발](#)
* 배호문(POSCO), 박창현(POSCO), 황화원(POSCO)
- FA06-6 [영상 처리를 이용한 슬라브 표면 결함 검출 알고리즘 개발](#)
* 전용주(포항공과대학교), 최두철(포항공과대학교), 윤종필(포스코 기술연구원), 김상우(포항공과대학교)

FPP 학부생 논문 경진대회

- FPP01 [뉴로 진화 기반의 제어를 사용한 GP 기반 걸음새의 추종](#)
* 전문진(서경대학교), 현수환(서경대학교), 서기성(서경대학교)
- FPP02 [IEEE 802.15.4b 기반 산업용 통신망의 이동 노드를 위한 효율적 네트워크 구성 알고리즘](#)
* 이재형(금오공과대학교), 이용수(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교)
- FPP03 [랩뷰를 쓴 지능형 무선 실내 환기](#)
* 김주한(울산대학교), 조강현(울산대학교), 박승관(울산대학교), 김현석(울산대학교), 이창희(울산대학교)
- FPP04 [스마트폰 환경기반 이동로봇 원격제어](#)
* 광성신(목원대학교), 서용호(목원대학교), 양태규(목원대학교)

- FPP05 [전체 유전알고리즘의 GPGPU 구현 및 문제크기 변화에 따른 수행시간 비교](#)
* 현병용(서경대학교), 김영균(서경대학교), 서기성(서경대학교)
- FPP06 [초음파 물리치료용 의료로봇을 위한 비전기반 치료부위 인식 알고리즘](#)
* 최진희(목원대학교), 이학노(목원대학교), 서용호(목원대학교), 양태규(목원대학교)
- FPP07 [이동로봇의 영상 안정화를 위한 팬-틸트 예측 제어 시스템](#)
* 정효영(목원대학교), 서용호(목원대학교), 양태규(목원대학교)
- FPP08 [Real-time hand detection and tracking with mean shift and contour detection technique](#)
* Kabir Hossain(전남대학교), 최윤지(전남대학교), 이철우(전남대학교)
- FPP09 [VPL을 통한 RDS 기반의 모바일 로봇 원격제어](#)
* 김선택(충남대학교), 정슬(충남대학교)
- FPP10 [관성 센서를 이용한 밸런싱 로봇 제어](#)
* 김재희(국립창원대학교), 조은영(국립창원대학교), 하길호(국립창원대학교), 정은태(국립창원대학교)
- FPP11 [사람 손 모양을 이용한 RC 자동차 제어 알고리즘](#)
* 윤용민(부산대학교), 권배근(부산대학교), 강동중(부산대학교)
- FPP12 [협지 탐사를 위한 3차원 시뮬레이터 및 로봇 시스템 구현](#)
* 조윤식(전북대학교), 공보성(전북대학교), 곽성근(전북대학교), 이창구(전북대학교)
- FPP13 [직렬통신을 이용한 PC기반의 모터제어 기법](#)
* 박민식(한국산업기술대학교), 최정호(한양대학교), 김재일(한국산업기술대학교), 차동혁(한국산업기술대학교)
- FPP14 [단방향 운행 정보 통신 이용한 자동 정속주행 시스템](#)
* 양성민(울산대학교), 조강현(울산대학교 지능시스템 연구실), 엄강익(울산대학교), 이재욱(울산대학교)
- FPP15 [토수량 미세조절 및 수온표시가 가능한 볼륨식 카트리리지 개발](#)
* 배홍주(한국산업기술대학교), 정명진(한국산업기술대학교)
- FPP16 [LED 팬을 이용한 영상처리 기반 타블렛 플렛폼](#)
* 김홍현(부산대학교), 권배근(부산대학교), 강동중(부산대학교)
- FPP17 [고위험군 작업을 위한 원격제어 굴삭기에 관한 연구](#)
* 진익훈(울산대학교), 이정기(울산대학교), 백승필(울산대학교), 안경관(울산대학교)

FP01 제어응용 II

- FP01-1 [공압형 인공근육을 이용한 상극구동의 정밀제어](#)
* 강봉수(한남대학교)
- FP01-2 [화력발전에서 비선형 모델링 기법 기반의 보상기를 갖는 다 변수 입출력 제어기의 설계](#)
* 권오신(고려대학교), 박성만(고려대학교), 나상건(고려대학교), 이용희(고려대학교), 허훈(고려대학교), 정원희(두산중공업)
- FP01-3 [식기세척기의 모델링: 펌핑 시스템의 공동현상 분석](#)
* Yonghui Guan(부산대학교), Keum-Shik Hong(부산대학교)

- FP01-4 [쿼드로터형 비행체의 동역학 모델링 및 강인 자세제어기 설계](#)
* 이기건(건국대학교), 김병하(건국대학교), 김정환(건국대학교), 강태삼(건국대학교)
- FP01-5 [개선된 PID 제어를 이용한 RO 공정 제어 성능과 안정성 Simulation](#)
* 김진성(고려대학교), 이열(고려대학교), 나상건(고려대학교), 전종현(고려대학교), 허훈(고려대학교)

FP02 지능시스템 II

- FP02-1 [적응적인 추적창 크기 변화를 이용한 공분산 추적기](#)
* 이진욱(한국기술교육대학교 정보미디어공학과), 조재수(한국기술교육대학교 컴퓨터공학부)
- FP02-2 [Curve Lane Fitting Based on Line-Segment Model](#)
* Lin Qing(Soonsil University), Youngjoon Han(Soonsil University), Hernsoo Hahn(Soonsil University)
- FP02-3 [진화형 파티클 필터를 이용한 상태 예측 방법](#)
* 박성근(연세대학교), 김범성(연세대학교), 최배훈(연세대학교), 최혁두(연세대학교), 김은태(연세대학교)
- FP02-4 [대칭모형 기반 SLAM \[M-SLAM\]](#)
* 오정석(중앙대학교), 심귀보(중앙대학교)
- FP02-5 [지역 국소점 문제 해결을 위한 Wall following 기반의 Advanced PFM 개발](#)
* 정광민(중앙대학교), 심귀보(중앙대학교)
- FP02-6 [Free Rectangle 특징의 제한을 통한 Adaboost 학습시간의 단축](#)
* 홍용희(숭실대학교), 정환익(경북대학교), 한영준(숭실대학교), 한헌수(숭실대학교)

FP03 로봇틱스 및 응용 V

- FP03-1 [공연로봇의 자연스러운 동작 생성을 위한 UML에 기반한 동작계획방법](#)
* 김운태(한국생산기술연구원), 안용선(한국생산기술연구원), 이동욱(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원), 이태근((주)솔루봇)
- FP03-2 [인간과 상호작용하는 휴머노이드용 로봇 팔의 개발에 관한 연구](#)
* 신부현(서강대학교), 백규진(Harvard Univ), 방영봉(서울대학교), 심영보(삼성전자)
- FP03-3 [하지마비 환자를 위한 재활로봇의 보행 패턴 분석 및 생성](#)
* 이덕연(한국생산기술연구원), 정준영(과학기술연합대학원대학교), 장인훈(한국생산기술연구원), 이동욱(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원), 박현섭(한국생산기술연구원)
- FP03-4 [불규칙한 높이의 계단을 걷는 두발 로봇의 특성 분석](#)
* 박찬수(한국과학기술연구원), 김도익(한국과학기술연구원)
- FP03-5 [지하탐사 및 자원채굴용 무인로봇의 원격운용을 위한 힘반향기법 및 자율주행 연구](#)
* 허성식(한국과학기술원), 이용희(한국과학기술원), 심현철(한국과학기술원), 노종호((주)하이드로메틱스)
- FP03-6 [The gait analysis in the region of basin-of-attraction as changing toe-off in a limit cycle walking model with hip torque](#)
* 전용권(KAIST), 박윤식(KAIST), 박영진(KAIST)

FP04 프로그래밍 및 제어 응용

FP04-1 [새로운 3 차원 전신 기구학을 이용한 휴머노이드의 이족 보행 연구](#)

* 김만석(동아대학교), 김조환(동아대학교), 최민구(동아대학교), 김종욱(동아대학교)

FP04-2 [USN에서 혼잡 측정 방법](#)

* 이현철(부산대학교), 김성용(부산대학교), 최준영(부산대학교)

FP04-3 [LabVIEW를 이용한 방식관리 시스템 구현](#)

* 권순태(부경대학교), 주문갑(부경대학교), 김효태((주)이너스텍), 김유태((주)레터스)

FP04-4 [AIS 시스템을 이용한 선박위치 추적 및 컨테이너 내부 상태 모니터링 시스템의 구현](#)

* 김태형(부경대학교), 서강래(부경대학교), 이성준(부경대학교), 이재연(부경대학교), 강근택(부경대학교), 이원창(부경대학교)

FP04-5 [멀티미디어 SoC 플랫폼의 서비스 품질 향상을 위한 시스템 소프트웨어 기술](#)

* 유준혁(대구대학교), 박재범(삼성테크윈)

FP05 항법유도시스템 I

FP05-1 [위치영역 기반 GPS/WLAN 복합측위의 가중치 함수 설계 및 검증](#)

* 조영수(한국전자통신연구원), 윤성조(한국전자통신연구원), 지명인(한국전자통신연구원), 우제르(한국전자통신연구원), 최완식(한국전자통신연구원)

FP05-2 [무인항공기 자동이착륙 제어 시스템 설계에 관한 연구](#)

* 유동일(KAIST), 이웅희(KAIST), 정연득(KAIST), 조성욱(KAIST), 심현철(KAIST)

FP05-3 [부분적으로 알려진 환경에서의 무인기를 이용한 효율적인 경로 계획법 개발](#)

* 문상우(카이스트 항공우주공학과), 장대성(카이스트 항공우주공학과), 심현철(카이스트 항공우주공학과)

FP05-4 [L1 대역 GPS/Galileo IF 신호 생성기 설계](#)

* 조성룡(충남대학교), 임덕원(충남대학교), 박찬식(충북대학교), 이상욱(한국전자통신연구원), 이상정(충남대학교)

FP05-5 [IMM과 MM에 기반한 기동표적 예측기법](#)

* Hongping Gao(부산대학교), 유창호(부산대학교), 최 재 원(부산대학교), 서 태 일(국방과학연구소), 김 의 진(국방과학연구소)

FP05-6 [인프라 없는 실내 공간에서 소방관 위치추정 기술](#)

* 조성윤(한국전자통신연구원), 최영우(한국전자통신연구원), Munkhzul Enkhtur(과학기술연합대학원대학교)

FP06 철강공정에서 계측제어 II

FP06-1 [슬라브 시료 청정도 map 평가 기술](#)

* 신용태(포스코 기술연구원), 류창우(포스코 기술연구원), 이현주(포스코 광양제철소 품질기술부)

FP06-2 [열간 슬라브 표면 결함 검출 알고리즘](#)

* 윤종필(POSCO 기술연구원), 박창현(POSCO 기술연구원), 배호문(POSCO 기술연구원), 황화원, 최세호(POSCO 기술연구원)

FP06-3 [전로 취련상태 이상진단을 위한 계측기술](#)

* 신남호(포스코 기술연구원), 신기영(포스코 기술연구원), 김도훈(포스코 기술연구원)

- FP06-4 [냉연강판 절단면 결함 검출 시스템 개발](#)
* 박창현(포스코 기술연구원), 배호문(포스코 기술연구원), 황화원(포스코 기술연구원)
- FP06-5 [Ladle 용강온도 연속측정장치 시험적용 사례](#)
* 김병일(포스코 광)EIC기술부), 이은신(포스코 광)EIC기술부)

FEP Poster Session (2)

- FEP01 [공정제어 교육과 연구를 위한 다양한 기능의 액위제어시스템](#)
* 변정욱(경북대학교), 김진수(경북대학교), 성수환(경북대학교), 이지태(경북대학교)
- FEP02 [분리벽형 반응증류탑을이용한 노말 부틸아세테이트 생산공정 모델링 및 모사](#)
* 우대식(충남대학교), 조 훈(충남대학교), 최유미(충남대학교), 한명완(충남대학교)
- FEP03 [자동차 블로워 모터의 과전류 보호장치에 관한 연구](#)
* 정용욱(한국국제대학교), 정구섭(한국국제대학교), 김성희(우리산업)
- FEP04 [초음파 영상의 공간합성 알고리즘에서 타겟 이동에 의한 흐려짐 감소 방법](#)
* 한민수(강원대학교), 최명환(강원대학교)
- FEP05 [X-ray 이용 브레이징 접합 검사](#)
* 서상우(동명대학교), 김진영(동명대학교)
- FEP06 [도전성 환봉의 비접촉 반응을 위한 방법론](#)
* 정광석(충주대학교), 원광민(충주대학교)
- FEP07 [뇌파의 Preferred Direction에 의한 방향 제어 시스템의 적용](#)
* 김민기(고려대학교), 강태구(고려대학교), 박귀태(고려대학교)
- FEP08 [임베디드 시스템 적용을 위한 다중검색자를 이용한 확률기반 표면검사 알고리즘](#)
* 이도윤(부산대학교), 권배근(부산대학교), 강동중(부산대학교)
- FEP09 [카메라와 다중 레이저를 이용한 배관결함검사 시스템](#)
* 백승해(경북대학교), 박순용(경북대학교)
- FEP10 [센서신호조정기의 오프셋과 드리프트특성개선](#)
* 박찬원(강원대학교), 조시형(강원대학교), 전삼석(한국폴리텍6대학)
- FEP11 [휴대형 스트레인센서 데이터획득장치의 개발](#)
* 박찬원(강원대학교), 조시형(강원대학교), 전삼석(한국폴리텍6대학)
- FEP12 [구조광 기반 초소형 카메라-프로젝터 시스템의 3차원 복원](#)
* 박고광(경북대학교), 박순용(경북대학교)
- FEP13 [고속 특징추적을 이용한 3차원 가상물체 합성 안정화](#)
* 최성인(경북대학교), 박순용(경북대학교)
- FEP14 [절대위치 검출기의 위상 오차 보상 방법의 자동화](#)
* 안기호(수원대학교), 이창수(수원대학교), 김시현(수원대학교), 양윤기(수원대학교)

- FEP15 [다수의 영상카메라기반 이동 객체 추적을 위한 공간 토폴로지기반 핸드오버 기술](#)
* 심재홍(한국산업기술대학교), 정창욱(한국산업기술대학교)
- FEP16 [지능형 대형 선박을 위한 제어망의 설계 및 성능평가](#)
* 김준우(금오공과대학교), 권기협(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교)
- FEP17 [원자력 발전소 분산제어 시스템 응용을 위한 산업용 이더넷의 성능분석](#)
* 김윤섭(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교), 권기협(금오공과대학교)
- FEP18 [비선형 특성을 고려한 골프공의 비행 궤적 모델링](#)
* 이희진(한국산업기술대학교), 차동혁(한국산업기술대학교), 박용길((주)DMBH)
- FEP19 [이동 로봇을 이용한 공항 내 조류 통제를 위한 원격통제시스템](#)
* 손광섭(한국원자력연구원), 김창희(한국원자력연구원), 허섭(한국원자력연구원), 신재곤(한국원자력연구원), 백주현((주)LIG넥스원), 소형중((주)경위휠라이트 공업), 이한수((주)한국환경생태연구소), 구자용(민군겸용센터)
- FEP20 [고중형비 미세패턴 장비의 정밀위치 제어 기법](#)
* 이희진(한국산업기술대학교), 김재일(한국산업기술대학교), 차동혁(한국산업기술대학교), 심재홍(한국산업기술대학교)
- FEP21 [Non-Gaussian 잡음에 노출되어진 미지 시스템의 확률론적 규명](#)
* 박성만(고려대학교), 김진성(고려대학교), 권오신(고려대학교), 허훈(고려대학교)
- FEP22 [애커먼 기하학을 적용한 독립 4륜 차량의 조향 제어](#)
* 이길수(부산대학교), 이영진(오토파워(주)), 고영호(퓨트로닉(주)), 박형규(부산대학교), 이만형(부산대학교)
- FEP23 [유도탄 날개 구동을 위한 시간지연 제어기 설계](#)
* 장종진((주)한화 종합연구소), 오대영((주)한화 종합연구소), 유준(충남대학교)
- FEP24 [센서 통합을 통한 무인차량의 장애물 회피 제어](#)
* 박형규(부산대학교), 류재현(LIG 넥스원 용인연구소), 이길수(부산대학교), 이만형(부산대학교)
- FEP25 [이중화 시스템을 위한 모델 기반의 고장허용 시스템](#)
* 이승주(아주대학교), 권지욱(아주대학교), 좌동경(아주대학교), 홍석교(아주대학교)
- FEP26 [토크 가감을 이용한 퍼지 로직 기반의 n-링크 모션 학습](#)
* 김민환(고려대학교), 강태구(고려대학교), 박귀태(고려대학교)
- FEP27 [적응형 군집 행동 알고리즘과 점 대칭 거리를 이용한 개선된 퍼지 C-Means 클러스터링 알고리즘](#)
* 이래경(포항공과 대학교), 안수용(포항공과 대학교), 오세영(포항공과 대학교)
- FEP28 [Trajectory Following Algorithm을 이용한 차량의 무인 주행](#)
* 김수용(부산대학교), 윤강섭(대구대학교), 이동석(부산대학교), 이만형(부산대학교)
- FEP29 [관성센서 주사방식 시험을 위한 고속 실시간 시스템](#)
* 김기승(국방과학연구소), 나성웅(충남대학교)
- FEP30 [공력 불확실성을 고려한 유도탄 가속도 제어루프 설계](#)
* 남헌성(국방과학연구소), 김승환(국방과학연구소)

- FEP31 [초음파센서와 관성센서를 이용한 발의 움직임 추적 시스템](#)
* 부장훈(울산대학교), 박상경(울산대학교), 서영수(울산대학교)
- FEP32 [항공기용 위성추적 안테나의 IMU 기반 지향각 계산 알고리즘](#)
* 곽휘권(충남대학교), 남병욱(국방과학연구소), 전찬원(국방과학연구소), 김현진(충남대학교), 유준(충남대학교), 강민식(경원대학교)

FE01 제어응용Ⅲ

- FE01-1 [퍼지 외란 추정기를 이용한 펜듈럼 시스템에서의 외란 보상](#)
* 전정효(아주대학교), 김철중(아주대학교), 좌동경(아주대학교)
- FE01-2 [Two-Rotor 시스템에 대한 T-S 퍼지 모델 기반 LQR/PDC 제어기 설계](#)
* 윤주한(창원대학교), 김지훈(창원대학교), 민형기(창원대학교), 조재동(창원대학교), 권성하(창원대학교), 정은태(창원대학교)
- FE01-3 [시변 지연 T-S 퍼지 시스템의 안정화 조건에 관한 연구](#)
* 하미림(포항공과대학교), 정창기(포항공과대학교), 박부건(포항공과대학교)
- FE01-4 [불확실 비선형 시스템의 퍼지 보장 비용 추적 제어](#)
* 정성철(POSTECH), 강동엽(POSTECH), 원상철(POSTECH)

FE02 지능시스템Ⅲ

- FE02-1 [LabVIEW를 이용한 cRIO기반의 실내 감시시스템](#)
* 우병석(울산대학교 지능시스템 연구실), 김태호(울산대학교 지능시스템 연구실), 김정원(울산대학교 지능시스템 연구실), 조강현(울산대학교 지능시스템 연구실)
- FE02-2 [실시간 비디오 감시 시스템을 위한 다중 물체 검출 및 움직임 추적 기법 개발](#)
* 김형복(중앙대학교 전자전기공학부), 심귀보(중앙대학교 전자전기공학부)
- FE02-3 [영상처리를 이용한 실시간 터널 화재 감시 시스템의 임베디드 설계 및 구현](#)
* 김원규(부산대학교), 권배근(부산대학교), 윤영주(부산대학교), 강동중(부산대학교)
- FE02-4 [두 대의 카메라를 이용한 웹 기반 지능형 감시 시스템](#)
* 김기석(한국기술교육대학교), 최만진(한국기술교육대학교), 노경수(한국기술교육대학교), 정수봉(한국기술교육대학교), 조재수(한국기술교육대학교)
- FE02-5 [CAN을 기반으로 하는 선박 엔진 상태 모니터링 시스템](#)
* 이현(부산대학교), 이동규(부산대학교), 이장명(부산대학교)

FE03 로봇틱스 및 응용Ⅵ

- FE03-1 [3자유도 Robotic Lamp의 설계 및 실내 자동 조명 응용](#)
* 이윤석(한양대학교), 서종태(한양대학교), 이병주(한양대학교)
- FE03-2 [IR 센서와 블루투스 통신을 이용한 다개체 자율이동로봇의 이동장애물 회피에 관한 연구](#)
* 전병승(고려대학교), 손건홍(고려대학교), 임묘택(고려대학교)
- FE03-3 [척수손상환자를 위한 보행보조 재활 로봇 개발](#)
* 장인훈(한국생산기술연구원), 이덕연(한국생산기술연구원), 정준영(한국생산기술연구원), 이동욱(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원), 박현섭(한국생산기술연구원)

- FE03-4 [커널 밀도 기반 클러스터링에 의한 음원위치추정](#)
* 이창훈(배재대학교)
- FE03-5 [이종의 다중로봇 최적임무할당](#)
* 백승민(서울대학교), 김현진(서울대학교), 문성원(서울대학교)
- FE03-6 [LabVIEW RT를 이용한 원격굴삭시스템 구축에 관한 연구](#)
* 조영수(울산대학교), 김학선(울산대학교), 정찬세(울산대학교), 양순용(울산대학교)

FE04 공정시스템

- FE04-1 [CO2 회수를 위한 2단계 PSA 공정의 경제성 평가](#)
* 원왕연(서강대학교), 이광순(서강대학교)
- FE04-2 [OPTIMIZATION BASED APPROACH FOR PI CONTROLLER TUNING FOR OPTIMAL CONTROL OF FIRST ORDER PROCESSES WITH CONSTRAINTS](#)
* M. Masum Jujuly(Yeungnam University), Nguyen Viet Ha(Yeungnam University), Moonyong Lee(Yeungnam University)
- FE04-3 [Fractional-Order 적분기를 갖는 Relay Feedback Identification](#)
* 변정욱(경북대학교), 김진수(경북대학교), 성수환(경북대학교), 이지태(경북대학교)
- FE04-4 [일차시간지연 공정에 대한 이차필터를 가지는 PID제어기의 해석적 설계](#)
* Truong Nguyen Luan V(영남대학교), 이문용(영남대학교)
- FE04-5 [비선형 흡착 특성을 갖는 SMB 공정의 이단 최적 제어](#)
* 김기웅(서강대학교), 이광순(서강대학교)
- FE04-6 [구간적 불확실 시스템의 PID 제어기 설계에의 다항 혼돈 이론 응용](#)
* Pham Luu Trung Duong(영남대학교), 이문용(영남대학교)

FE05 항법유도시스템 II

- FE05-1 [항체의 구조적 특성과 자이로를 이용한 영상/DR 통합 항법 시스템](#)
* 박슬기(충남대학교), 구문석(충남대학교), 황동환(충남대학교)
- FE05-2 [비전기반 항법시스템에서 렌즈 왜곡의 영향](#)
* 김영선(한국항공우주연구원), 황동환(충남대학교)
- FE05-3 [무인 자동차 주행을 위한 제어장치 설계](#)
* 김정환(건국대학교 항공우주정보시스템공학과), 이기건(건국대학교 항공우주정보시스템공학과), 강태삼(건국대학교)
- FE05-4 [차량 동역학 모델을 이용한 DR\(Dead Reckoning\) 주행 성능 시험](#)
* 강우용(한국항공우주연구원), 이은성(한국항공우주연구원), 허문범(한국항공우주연구원)

- FE05-5 [CDGPS 항법시스템에서의 EWF 영향 분석용 플랫폼 설계](#)
 * 최현호(충남대학교), 조성룡(충남대학교), 박찬식(충북대학교 전자공학전공), 허문범(한국항공우주연구원), 이상정(충남대학교)
- FE05-6 [무인자율주행차량 개발 및 운동계획법 연구](#)
 * 이웅희(카이스트), 조광현(카이스트), 진효민(카이스트), 문상우(카이스트), 유상열(카이스트), 심현철(카이스트), 최세범(카이스트)

FE06 철강공정에서 계측제어Ⅲ

- FE06-1 [전기도금 공정의 Scheduled Gain Feedback 제어 적용](#)
 * 심민석((주)포스코), 박은영((주)포스코)
- FE06-2 [스카핑 불량 슬라브 검출 위한 영상 처리 알고리즘](#)
 * 최두철(포항공대), 전용주(포항공대), 윤종필(포스코 기술연구원), 김상우(포항공대)
- FE06-3 [레이저-초음파를 이용한 강판내부의 응력측정에 관한 연구](#)
 * 임충수(POSCO), 박현철(POSCO), 허형준(POSCO), 강명구(POSCO), 이상진(POSCO)
- FE06-4 [고로 노체 냉각기구의 마모 진단을 위한 초음파 두께 측정 기술](#)
 * 최상우(POSCO 기술연구원), 유정열(POSCO), 최태화(POSCO 기술연구원)
- FE06-5 [압력제어 시스템 응답성 개선을 위한 퍼지제어기](#)
 * 김연태(포스코 기술연구원), 윤종호(동경공업대), Toshiharu Kagawa(동경공업대)