

FA01 제어응용-1

- FA01-1 [무인자동차의 Waypoint 추적을 위한 자율주행방법 연구](#)
윤영주, 김정현, 강동중(부산대학교)
- FA01-2 [가변구조제어기를 이용한 다중실린더 위치동조 제어](#)
김성훈, 윤영원(부산대학교)
- FA01-3 [트윈로터 시스템의 피치-요우 연계운동에 대한 시스템 식별](#)
권순규, 고상호(한국항공대학교)
- FA01-4 [주기 태스크의 잉여 시간 기반 스케줄링 알고리즘](#)
강루다, 박홍성(강원대학교)

FA02 로봇틱스 및 응용-1

- FA02-1 [동역학 파라미터의 추정에 대한 마찰력의 영향 및 보상](#)
최진석, 박종현(한양대학교)
- FA02-2 [웹 기반 로봇 소프트웨어 공학 도구 설계와 구현](#)
홍창호, 박홍성(강원대학교)
- FA02-3 [한 바퀴 구동 이동 로봇의 자세 안정화 및 주행 제어](#)
박준형, 정술(충남대학교)
- FA02-4 [기준 영상 갱신을 통해 추정 범위를 확장한 비전 센서와 자이로 센서의 융합](#)
박진성, 박영진, 박윤식, 홍덕화(KAIST)
- FA02-5 [실외 환경에서의 고도지도 기반의 전역 위치추정을 위한 Hausdorff 거리 정합 기법](#)
지용훈, 송재복(고려대학교), 백주현(LIG넥스원(주))

FA03 [OS] 수중 항체의 추적 및 인식

- FA03-1 [상호작용 다중모델 필터뱅크 기반 수중 자율운동체 추적 필터 설계](#)
김민진, 유창호, 최재원(부산대학교), 서태일(국방과학연구소)
- FA03-2 [수중 스테이션 도킹 시 실시간 타원 검색을 이용한 자세 인식 알고리즘](#)
권배근, 강동중(부산대학교)
- FA03-3 [HSI Histogram을 이용한 고속 수중 물체 인식 기법](#)
권배근, 강동중(부산대학교)
- FA03-4 [MR 유체를 이용한 유량제어밸브 개발](#)
이형돈, 배형섭(부산대학교), 이육형(부산정보대), 박명관(부산대학교)

FA04 항법유도시스템

- FA04-1 [소프트웨어 기반 GPS수신기의 신호 획득 알고리즘 성능 분석](#)
강창호, 김선영, 양정환, 박찬국(서울대학교)
- FA04-2 [2D 비전항법시스템에서 랜드마크 위치와 항법성능 관계](#)
김영선(한국항공우주연구원), 지현민, 황동환(충남대학교)

- FA04-3 [정밀 거리추정 기반 이동 노드 협업 위치추정 기술](#)
조성윤, 최영우, 김주영(한국전자통신연구원)
- FA04-4 [육상환경을 고려한 위성항법신호 및 데이터의 개선된 오류검출 기법](#)
김현수, 이은성, 허문범, 박재익, 한지애, 강우용(한국항공우주연구원)
- FA04-5 [상용 GPS 신호처리 칩셋 기반의 심층결합 GPS/INS 통합시스템 설계](#)
구문석, 임덕원(충남대학교), 오상현((주)한양네비콤), 황동환(충남대학교)

FPA Poster Session-A

- FPA01 [중수로형 원자력 발전소 중수공급계통 시스템 모델링](#)
최성원, 임대영, 류지형, 임신택, 정길도, 이창구(전북대학교)
- FPA02 [FPCB를 이용한 10A페이스 플레이트 제작](#)
장순석(조선대학교)
- FPA03 [수술용 로봇의 마스터부 햅틱 기능 구현을 위한 Cable Conduit 구조 적용에 관한 연구](#)
강병호, 이민철, 김지연(부산대학교)
- FPA04 [확률적 접근 방법에 기반한 수중로봇 위치추정](#)
김태균, 고낙용(조선대학교)
- FPA05 [유연체 동역학을 이용한 솔라셀 반송로봇의 시뮬레이션 모델링](#)
이경연, 변경석(목포대학교)
- FPA06 [3D거리센서와 초음파센서를 이용한 이동로봇의 장애물 회피](#)
장성진(고려대학교), 김문상(인간지능로봇사업단), 송재복(고려대학교)
- FPA07 [효과적인 로봇활용교육을 위한 교육 콘텐츠 개발](#)
김진성, 김준태, 이득우, 조혜경(한성대학교)
- FPA08 [슬라이딩 섭동관측기를 이용한 수술용 로봇 인스트루먼트의 반력 추정에 관한 연구](#)
윤성민, 이민철, 김지연(부산대학교)
- FPA09 [다중화자의 동시발성 음성으로부터 화자 수의 추정방법](#)
곽근창, 이명원(조선대학교)
- FPA10 [가반하중에 대응하는 중력 보상장치 개발](#)
황적규(고려대학교), 이영호(한국과학기술연구원), 조창현(조선대학교), 최문택(한국과학기술연구원), 송재복(고려대학교), 김문상(한국과학기술연구원)
- FPA11 [서비스용 로봇팔의 커넥터리스 전기적 접속을 위한 슬립링 모듈](#)
박승훈, 윤준오, 심재홍(한국산업기술대학교)
- FPA12 [실내지도 작성을 위한 레이저 영역 센서를 사용한 선분 추출](#)
노성우, 고낙용, 김태균(조선대학교), 문용선(순천대학교)
- FPA13 [실외 환경에서의 이동로봇의 자율 주행을 위한 복셀 기반 3차원 확률맵 생성 방법](#)
안승욱, 최윤근, 심인욱, 김시종, 정명진(한국과학기술원)
- FPA14 [원격작업용 슬레이브 서보조작기 구조동해석](#)
이종광, 박병석, 이효직, 유승남, 김기호(한국원자력연구원)
- FPA15 [중력보상기가 장착된 햅틱 장치 개발](#)
조창현(조선대학교)

- FPA16 [인간과 로봇간의 상호작용을 위한 강인한 손 끝점 추출과 손 추적 알고리즘](#)
이래경, 안수용, 오세영(포항공대)
- FPA17 [공연자 추적 팔로우 스팟 시스템 개발](#)
유제훈(광운대학교), 박일우(광운대학교)
- FPA18 [실내 환경에 개선된 ICP 기반에 레이저 스캔 매칭 알고리즘](#)
Lei Zhang, 최성인, 박순용(경북대학교)
- FPA19 [대형공간에서의 비전기반 위상학적 지도 작성 및 위치인식](#)
안수용, 이래경, 오세영(포항공과대학교)
- FPA20 [WinCE 6.0을 이용한 CAN 하드웨어 / 소프트웨어 기반의 농기계 단말기 구현](#)
권혁재, 투멘자르갈 엔크바타르, 함운철(전북대학교)
- FPA21 [콘덴서 방식의 PMSG 전기자 반작용 보상 제어기](#)
박인선, 이화춘(전남대학교), 정현(초당대학교), 박성준(전남대학교)
- FPA22 [전자식 선형 액추에이터를 적용한 3축 고무 시험기 개발](#)
정명진(한국산업기술대학교), 박태익((주)액트)
- FPA23 [차량의 진동 테스트를 위한 다축 시뮬레이션 테이블의 기구학 해석](#)
진재현(순천대학교), 전승배(조선대학교), 나홍철(JKS)
- FPA24 [CEMTool을 활용한 태양광 발전 시뮬레이션 S/W 개발 및 Tracker 성능비교 실험](#)
배진형(제어계측신기술연구센터), 김광진((주)셈웨어), 최준석((주)셈웨어), 김태은((주)셈웨어)
- FPA25 [CEMLinker\(CEMTool library for calculation\)을 이용한 공정 해석 및 공정 시뮬레이션 프로그램 제작](#)
강경진(서울대학교), 권영욱, 정원영, 김광진((주)셈웨어)
- FPA26 [10년 후의 보청기 융합 기술 예측](#)
장순석(조선대학교)
- FPA27 [나노 디지털 보청기 펌웨어 개발](#)
장순석(조선대학교)

FB01 제어응용-2

- FB01-1 [FPGA기반 BLDC 모터 제어 IP 코어 개발](#)
김경석, 김현구, 박희영, 김준대(현대위아주식회사), 권영(주식회사 씨앤지)
- FB01-2 [유무인 전기자동차를 위한 자동/수동 조향 메커니즘의 설계](#)
이기남, 김대영, 유영재, 장영학(국립목포대학교), 김규하, 권용기((주)지엔디윈텍)
- FB01-3 [재귀최소자승법을 이용한 천체 망원경의 추적오차 보정법](#)
곽동훈, 이영삼(인하대학교)
- FB01-4 [위상 정렬과 잉여 시간을 사용한 주기 및 비주기 태스크 스케줄링](#)
김시완, 박홍성(강원대학교)
- FB01-5 [LQR 제어를 이용한 모바일 하버 크레인 흔들림 억제 제어](#)
김동호, 박영진, 박윤식(KAIST), 권상원, 김은호(모바일하버사업단)

FB02 로봇틱스 및 응용-2

- FB02-1 [무인 자율주행 지게차의 비전 센서를 이용한 팔레트 자율 적재 기술](#)
이상협(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- FB02-2 [OPRoS 기반 로봇시스템의 HILS 환경 구현](#)
김성훈, 박홍성(강원대학교)
- FB02-3 [황산조 슬러지 청소로봇](#)
임태균(RIST), 이순걸(경희대학교)
- FB02-4 [원거리를 포함한 다양한 표적 거리에 대한 모바일 로봇용 비전 트래킹 시스템의 성능 평가](#)
조동일, 이태재, 박재홍, 반욱, 이창훈, 김태일(서울대학교), 김광수(한밭대학교)
- FB02-5 [USN과 초음파 센서를 이용한 이동로봇의 원격 감시 및 주행 시스템](#)
천창희, 박종진, 최규석(청운대학교)

FB03 [OS] 의료용 로봇 및 시뮬레이션

- FB03-1 [평행구조를 갖는 복강경수술 시뮬레이션 햅틱장치의 기구학 분석](#)
구윤진(KAIST), 이성춘(NT리서치), 정회룡, 이두용(KAIST)
- FB03-2 [자폐스펙트럼장애 치료 시스템에서 정서 인지를 위한 뇌파 분석 방법](#)
윤현중(대구가톨릭대학교), 정성엽(충주대학교)
- FB03-3 [수술로봇용 햅틱 마스터 장치의 제어 성능을 평가하기 위한 원격조작 시스템 구축](#)
왕혁, 홍아영, 조장호, 이두용(KAIST)
- FB03-4 [햅틱과 비디오 시간지연이 원격조종로봇에 미치는 영향](#)
김혁, 유지환(한국기술교육대학교)
- FB03-5 [인간 팔의 임피던스 및 특성을 고려한 새로운 수동성 조건을 위한 시간영역 제어기법의 실험적 검증](#)
우현수(한국기계연구원), 이두용(KAIST)
- FB03-6 [햅틱 원격제어 시스템을 위한 1 자유도 그리퍼의 설계](#)
강부원, 조장호, 왕혁, 유재형, 이두용(KAIST)

FB04 [OS] 자율차량제어시스템연구회

- FB04-1 [OPRoS 기반의 자율주행로봇 시뮬레이터 설계](#)
김충겸, 배병휴, 김재환, 김정하(국민대학교)
- FB04-2 [무인자동차의 요소기술을 이용한 지능형 안전주행차량 시스템 연구](#)
윤복중, 구자경, 김정하(국민대학교)
- FB04-3 [2자유도 자전거모델 기반의 5자유도 차량모델의 조향제어](#)
박경택, 김한메, 김두형, 조규백(한국기계연구원)
- FB04-4 [전기자동차의 구동 휠과 조향과의 관계에 관한 연구](#)
김학선, 정찬세, 양순용(울산대학교)
- FB04-5 [굴삭기를위한 원격 제어시스템적용](#)
QuangHoan Le, 정찬세, 김학선, 양해림, 양순용(울산대학교)

FB04-6 [운전자의 운전행동 분석을 위한 모니터링 시스템에 관한 연구](#)

양해림, 정찬세, 김학선, 양순용(울산대학교)

FB04-7 [스쿨존에서 과속방지를 위한 연료컷에 관한 연구](#)

정찬세, 김학선, 양해림, 양순용(울산대학교)

FB05 [OS] 컴퓨터비전 및 그 응용

FB05-1 [영상 곡률 공간 정보를 이용한 코너 검출 기법](#)

김성호(영남대학교), 박채훈, 최유경, 권인소(한국과학기술원)

FB05-2 [차원축소 분할에 의한 이동로봇의 지면 탐지 방법](#)

김원규, 강동중(부산대학교)

FB05-3 [2D와 3D 정보를 이용한 영상 교시기반 주행 알고리즘 성능 비교](#)

하종은, 최이삭(서울과학기술대학교)

FB05-4 [비전 기술을 이용한 게임 인터페이스](#)

최용균, 정문호, 고기영, 홍석기, 최태종, 류한길, 이창렬(광운대학교)

FB05-5 [원형 Hough Transformation과 Template Matching을 이용한 안구 추적에 관한 연구](#)

이왕헌, 김병균, 성병문(한세대학교)

FPB Poster Session-B

FPB01 [유연기판에 대한 점착제어 공정 및 시스템에 대한 연구](#)

박진호, 이혜진, 송정한, 이낙규(한국생산기술연구원)

FPB02 [고중형비 미세패턴 장비기술 개발을 위한 고속 정밀 위치 제어 스테이지 설계](#)

김재일, 차동혁(한국산업기술대학교), 전승원, 이태영((주)썬크)

FPB03 [Single Post 웨이퍼 핸들링 로봇의 기구학 분석 및 동역학 해석](#)

김병수, 김진대, 조지승((재)대구기계부품연구원), 정재환((주)삼익THK)

FPB04 [열교환기 브레이징 접합의 결함 크기 및 결함 유형 판정](#)

서상우, 김진영(동명대학교)

FPB05 [열교환기 브레이징 접합의 결함 형상 3차원 가시화](#)

서상우, 김진영(동명대학교)

FPB06 [동전기 휠의 차폐 위치 가변을 통한 도전성 평판의 면내 위치 제어](#)

김문수, 정광석(충주대학교)

FPB07 [전도성 시트의 비접촉 반송을 위한 방법론](#)

원광민, 정광석(충주대학교)

FPB08 [병아리 암수 구별을 위한 음성 신호 해석](#)

장순석(조선대학교), 장동수(영일 고등학교)

FPB09 [특징점 창을 이용한 특징 기반 스테레오 정합](#)

김창일, 박순용(경북대학교)

FPB10 [관성센서와 카메라를 이용한 거리측정](#)

서영수, Nguyen Ho Quoc, 강희준(울산대학교)

- FPB11 [듀얼 CAN 포트를 가지는 MCU를 이용한 센서 모니터용 통신 제어기 개발](#)
김재일, 차동혁(한국산업기술대학교), 전승원((주)썬크)
- FPB12 [연기 센서와 무선 센서 네트워크 기반 화재 대피 유도 장치 개발](#)
김상식, 박찬식, 김태호(충북대학교), 신영철(컴퓨터정보통신연구소)
- FPB13 [홀 센서를 이용한 전자석 부상](#)
박진우, 박정웅, 김창현, 한형석(한국기계연구원)
- FPB14 [안경형 골도 디지털 보청기 전기음향 측정](#)
장순석(조선대학교)
- FPB15 [자기부상시스템의 자기력 모델링 시스템 개발](#)
김석윤, 이영삼(인하대학교)
- FPB16 [착용식 다용도 다축 도장 작업 보조 시스템의 스프레이건 분사압력 감소를 위한 시스템 제어](#)
이준우, 유동규, 이주장(KAIST)
- FPB17 [칼만 필터가 포함된 퍼지 제어를 이용한 자기부상제어](#)
배규영(충남대학교), 박진우, 김창현, 한형석(기계연구원)
- FPB18 [합정용 2축 감시장비의 안정화 시뮬레이션](#)
이경민(도담시스템스)
- FPB19 [소형 저고도 솔라무인기 모델링](#)
권은미, 유기호, 정구영, 윤명중(전북대학교)
- FPB20 [탄소발열체를 이용한 고효율 히터 개발](#)
이인수(경북대학교), 이경환((주)스마트비아)
- FPB21 [신경회로망과 이산웨이블렛변환을 이용한 비선형시스템의 고장진단](#)
이인수(경북대학교), 서해문(전자부품연구원), 남윤석(동국대학교)
- FPB22 [정상상태오차를 고려한 단순 FLC 설계](#)
이경웅, 최한수(조선대학교)
- FPB23 [연속적인 얼굴영상으로부터 효율적인 얼굴인증방법에 관한 연구](#)
곽근창, 이명원(조선대학교)
- FPB24 [노면 상태 변화에 강인한 에지 검출을 통한 차선 인식에 대한 연구](#)
권보철, 신동원, 박경석(금오공과대학교)
- FPB25 [공통 입력을 갖는 이산시간 비선형 상호결합 시스템의 퍼지 출력 귀환 제어기 설계](#)
구근범, 주영훈, 박진배(연세대학교)
- FPB26 [군집 로봇을 위한 Interval Type-2 퍼지 로직](#)
이승목, 명현(KAIST)

FC01 Tutorial on Model Predictive Control

- FC01-1 [예측 제어: 기본 개념](#)
김정수(서울과학기술대학교)
- FC01-2 [MPC의 안정도 해석](#)
한수희(건국대학교)

FC01-3 [물리적 제한하에서의 모델예측제어 기법소개](#)
이영일(서울과학기술대학교)

FC02 로봇틱스 및 응용-3

- FC02-1 [최신 리눅스 커널을 이용한 실시간 임베디드 리눅스 RTAI 적용](#)
고재환, 최병욱(서울과학기술대학교)
- FC02-2 [한국형 서비스 로봇\(코보커\)을 위한 로봇 머니플레이터 설계 및 기구학 해석](#)
배영걸, 정슬(충남대학교)
- FC02-3 [실내 감시군집로봇의 자기위치추정 기술 개발](#)
지상훈(한국생산기술연구원), 한재성(UST), 박정섭, 손윤희(한국생산기술연구원)
- FC02-4 [지하환경탐사를 위한 무인주행로봇 및 원격조종시스템 개발](#)
허성식, 이윤희, 심현철(한국과학기술원), 박종범, 노종호((주)하이드로메틱스)
- FC02-5 [강화학습을 이용한 휴머노이드 로봇의 안정된 보행](#)
정재식, 이도영, 모영학, 임묘택(고려대학교)

FC03 센서 및 계측-1

- FC03-1 [이동로봇의 자율주행을 위한 링 형태의 구조광 기반 임베디드 거리측정 센서](#)
신진, 이수영(서울과학기술대학교)
- FC03-2 [가변스텝사이즈를 이용한 OCF-NLMS 알고리즘](#)
권남규, 박부건(postech)
- FC03-3 [웨어러블 로봇을 위한 3축 광학 힘 센서의 메커니즘 설계](#)
김동수, 한창수, 신동익, 최윤성, sarmad Shams(한양대학교)
- FC03-4 [다중레이저 및 영상획득장치를 이용한 곡관부 복원 방법](#)
백승해, 박순용(경북대학교)
- FC03-5 [패리티 공간 기법과 분산형 필터를 이용한 관성센서의 신호 및 모델 기반의 고장검출 기법 연구](#)
이원희, 박찬국(서울대학교)

FC04 [OS] 철강 계측제어시스템

- FC04-1 [연주 침지노즐 막힘 감지 기술](#)
김기원, 신남호, 강영훈(포스코기술연구원)
- FC04-2 [연속 압연기의 실시간 Hardware-In-the-Loop 시뮬레이터 개발](#)
이규택, 박정훈(POSCO 기술연구원), 구자후, 원상철, 노일환(포항공과대학교)
- FC04-3 [캠버 저감 제어기 연동 조압연 FEM 시뮬레이터 개발](#)
강영일, 정다운, 장유진, 원상철(POSTECH)
- FC04-4 [열간 Bar 가열을 위한 Transverse Flux Induction Heater Coil 개발](#)
배진수, 박종수, 조운관, 반성준, 하태중(포스코 기술연구원)
- FC04-5 [온라인 상에서 강판 표면 거칠기 측정을 위한 소프트웨어 시스템](#)
신기영, 허형준(포스코기술연구원)

FC04-6 [철강공정 가상공장 플랫폼 기술 개발](#)
김용수, 이진휘, 정창규, 정해권(포스코), 양태호(포스코ICT), 강교철(포항공대)

FC05 [OS] 환경 및 신재생에너지시스템의 최신연구동향

- FC05-1 [SOFC Emulator개발과 활용](#)
천유진(포항공과대학교), 성수환(경북대학교), 이인범(포항공과대학교), 이지태(경북대학교), 유창규(경희대학교), 허준행, 조성중, 김용언, 김재우, 김종기(STX 메탈)
- FC05-2 [배가스 CO2 포집을 위한 압력변동 흡착공정 최적화](#)
원왕연, 이승훈, 이광순(서강대학교)
- FC05-3 [배가스 CO2 포집을 위한 이동상 흡착공정 설계와 특성](#)
손용호, 김기웅, 이광순(서강대학교)
- FC05-4 [생물막공정의 막 오염 \(fouling\) 현상 및 화학적 막 세정주기 예측을 위한 복합적 fouling 예측모델의 개발](#)
김민정, B. Sankararao, 유창규(경희대학교)
- FC05-5 [밸러스트수 처리 시스템의 수소 가스 안전성 평가](#)
차범준, 이영희, 문일(연세대학교)

FD01 [OS] IT 제어 응용

- FD01-1 [uDEAS를 이용한 휴머노이드 로봇의 물건 옮기기 수행](#)
최민구, 최낙윤, 최영림, 김종욱(동아대학교)
- FD01-2 [자동화 시설하우스용 기상정보예보기 구현](#)
신동협, 유부연, 권순태, 주문갑(국립부경대학교)
- FD01-3 [무선 네트워크 기반 사이버-물리 시스템의 제어 안정성을 위한 태스크 스케줄링 기술 연구](#)
주일범, 유준혁(대구대학교)
- FD01-4 [퍼지규칙과 관성 센서를 이용한 odometry 오차 보정 및 실내 위치 추정.](#)
이재연, 강근택, 이원창(부경대학교)
- FD01-5 [TCP/IP를 이용한 지능형 냉동 컨테이너 모니터링 시스템](#)
이성준, 강근택, 이원창(부경대학교)

FD02 [OS] 대전충청지부 (로봇/메카트로닉스 분야)

- FD02-1 [해상 이동물체의 실시간 탐지 및 추적 알고리즘 연구](#)
조재현(도담시스템스), 유 준(충남대학교)
- FD02-2 [조선소 도장 작업자를 위한 파워지원 슈트시스템](#)
박경택, 김두형, 김한메, 이창돈(한국기계연구원)
- FD02-3 [비주얼 서보 기반 양립형 구조 광 로봇을 이용한 6 자유도 변위 측정](#)
전해민, 방유석, 명현(KAIST)
- FD02-4 [평면 마커를 이용한 로봇 물고기 위치 인식 시스템](#)
이동화, 김동훈, 명현(KAIST)

FD02-5 [레이저 스캐너 제어 기술에 관한 연구](#)
강희신, 서정(한국기계연구원), 권경업((주)에스아이에스)

FD03 센서 및 계측-2

FD03-1 [이동형 패럴랙스 배리어 방식의 모바일 3D 디스플레이를 위한 시역계측기술에 관한 연구](#)
김기석, 조재수(한국기술교육대학교)

FD03-2 [EtherCAT 기반 파워드라이버 시스템을 위한 IEC61800 자료 매핑 설계](#)
송영훈, 박지훈, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)

FD03-3 [정현파 스위프 신호를 사용하는 새로운 머리전달함수 측정장치의 설계](#)
주용원, 박영진, 박윤식(KAIST), 이석필(KETI 디지털미디어센터)

FD03-4 [단일 카메라로 획득한 영상 쌍의 평면 호모그래프를 이용한 평면 검출](#)
고동욱, 이주호, 최병욱(한양대학교)

FD03-5 [스피커 어레이를 이용한 홀로그램용 입체 음향 기술](#)
노지인, 박영진, 박윤식(KAIST)

FD04 [OS] 철강 결함 검사 (Steel Inspection)

FD04-1 [고로 철피 초기 파손 진단을 위한 초음파 비선형 특성 평가](#)
최상우(POSCO)

FD04-2 [동적 프로그래밍 최적화 기법을 이용한 열간 슬라브 면세로 크랙 검출 알고리즘](#)
윤종필, 최세호, 배호문, 박창현, 윤성욱(포스코 기술연구원)

FD04-3 [강편 빌렛의 Corner Crack 검출 알고리즘](#)
윤성욱, 최세호, 배호문, 박창현, 윤종필(포스코 기술연구원)

FD04-4 [Photometric Stereo 방법을 이용한 철강 소재 표면의 미세 결함에 대한 실시간 3차원 복원 시스템의 개발](#)
강동엽(포항공과대학교), 장유진(동국대학교), 최세호(POSCO), 원상철(포항공과대학교)

FD04-5 [스카핑 슬라브의 핀홀 검출 알고리즘](#)
최두철, 전용주(포항공과대학교), 윤종필(포스코기술연구원), 김상우(포항공과대학교)

FD04-6 [열간 슬라브의 절단설 검출 알고리즘](#)
전용주, 최두철(포항공과대학교), 윤종필, 박창현(포스코(POSCO)), 김상우(포항공과대학교)

FD05 [OS] 녹색물류 및 자동화 시스템

FD05-1 [항로추종을 위한 슬라이딩모드 제어기 설계](#)
김영복, V. P. Bui, 배종일(부경대학교)

FD05-2 [RTGC의 라인트래킹 제어를 위한 가이드라인 위치 계측](#)
김영복, H. Kawai(부경대학교), Y. Choi(Soka University, Japan)

FD05-3 [미세 패턴 자동 검사 시스템](#)
류지열, 김성우(부경대학교), 임재환(부산테크노파크 멤스나노센터), 배종일(부경대학교)

FD05-4 [자동 감마 및 플리커 제어 시스템](#)
류지열, 이정훈(부경대학교), 임재환(부산테크노파크 멤스나노센터), 배종일(부경대학교)

FD05-5 [GHz 대역 소자를 위한 자동 결함 검출 시스템](#)
류지열, 박승훈, 김성우, 이정훈(부경대학교)

SA01 제어이론

SA01-1 [스파이럴 서보 트랙 라이팅을 위한 기준 입력과 제어기 설계](#)
진사민, 강현재, 이승희, 정정주(한양대학교)

SA01-2 [동일한 전달 행렬을 가지는 선형 이중 다개체 시스템의 출력 일치](#)
김지수, 김홍근, 심형보(서울대학교), 백주훈(광운대학교)

SA01-3 [병렬형 하이브리드 전기 자동차 구동장치의 모드 특성 해석](#)
김동현, 안성준, 최재원(부산대학교)

SA01-4 [납축전지 모델링 및 방전 특성 분석](#)
안성준, 김동현, 최재원(부산대학교)

SA01-5 [선형 시스템의 정량적 보상능력 지표에 관한 연구](#)
이해민, 박영진, 박윤식(KAIST)

SA02 [OS] 진화형 자율 로봇 시스템 및 응용

SA02-1 [유연한 히스토그램 평활화를 통한 감시 영상의 화질 개선](#)
곽환주, 박귀태(고려대학교)

SA02-2 [DGHM을 이용한 강인한 SIFT descriptor에 관한 연구](#)
강태구, 박귀태(고려대학교)

SA02-3 [스테레오 현미경 관찰 시스템의 개발](#)
이호동(한국과학기술연구원), 최영선(고려대학교), 김동원(인하공업전문대학), 박민철(한국과학기술연구원), 박귀태(고려대학교)

SA02-4 [휴머노이드 로봇의 보행궤적 생성을 위한 진화 모델링](#)
김동원(인하공업 전문대학교)

SA04 [OS] 항법유도제어-1

SA04-1 [Galileo E1 OS 신호 기반 수신기의 민감도 분석](#)
임정민, 성태경(충남대학교)

SA04-2 [무인차량을 위한 레이저 거리계를 이용한 확장형 칼만필터 기반의 직선 매개변수 추정기법](#)
송종화, 지규인(건국대학교)

SA04-3 [실측 데이터를 기반으로 하는 eLoran 측정치의 보상과 항법 알고리즘 검증](#)
송세필, 최현호(충남대학교), 김영백(한양네비콤(주)), 이상정(충남대학교), 박찬식(충북대학교)

SA04-4 [양상블 칼만필터를 이용한 GPS/INS 결합 시스템의 성능 분석](#)
심덕선(중앙대학교), 양철관((주)피에스키시스템즈)

SA04-5 [TWR 측정치의 클럭 옵셋 보상 기법](#)
송승헌, 성태경(충남대학교)

SPA 학부생 논문 경진대회

- SPA01 [원격제어 서비스 로봇 개발에 대한 연구](#)
권오영, 최진섭, 김고은, 박은, 정명진(한국산업기술대학교)
- SPA02 [LED기반 인공태양광을 이용한 가정용 수경재배 시스템 설계](#)
남보라, 곽근창(조선대학교)
- SPA03 [안드로이드 어플리케이션을 이용한 전광판 제어](#)
강민준, 차상철, 신중섭, 정명진(한국산업기술대학교)
- SPA04 [디지털 전자산업용 정밀 나사의 검사 시스템 개발](#)
정구현, 정성엽(충주대학교), 나승우, 이재인(서울금속), 김종석(새한전자)
- SPA05 [초음파 센서 기반의 위치 추정 기법을 이용한 모형차량의 경로추종 실험](#)
이유섭, 문상찬, 이순걸(경희대학교)
- SPA06 [족저압 측정시스템의 개발 및 보행 상태에 따른 족저압 신호 특성 분석](#)
이채혁, 문상찬, 이순걸(경희대학교), 임태균(포항산업과학연구원)
- SPA07 [영상처리를 이용한 모형 자동차의 자율주행](#)
김운철, 이상원, 최용윤, 김광림, 이영일(국립서울과학기술대학교)
- SPA08 [로렌츠 카오스 시스템간의 동기화와 그 회로 구현에 관한 연구](#)
이창구, 이태희, 박주현, 정호열(영남대학교), 이상문(대구대학교)
- SPA09 [다물체 동역학과 상태천이표 기반의 가상시제 시뮬레이션 - 청소로봇의 벽추종](#)
강이슬, 문상찬, 이순걸(경희대학교), 김상태(평선베이)
- SPA10 [적외선 난반사를 이용한 광학식 멀티터치 스크린 구현](#)
윤용민, 민현규, 김홍현, 김원규, 강동중(부산대학교)
- SPA11 [MBR fouling 예측과 관리를 위한 새로운 막 오염 지표](#)
이승철, 김민정, 임정진, 유창규(경희대학교)
- SPA12 [이동 카메라에서의 물체 탐지](#)
김민주, 권인소, Yu-wing Tai(KAIST)
- SPA13 [전방향 카메라로부터의 all-focus 영상 제작](#)
이동건, 전다현, 권인소, Jean-Charles Bazin(KAIST)
- SPA14 [Verilog-HDL을 이용한 공간 벡터 PWM 구현](#)
박효성(서울과학기술대학교), 이준성(서울레이저발형시스템), 이영일(서울과학기술대학교)

SB01 [OS] 지능시스템연구회

- SB01-1 [저항형 촉각센서 기술을 이용한 박형 멀티터치 패드의 구현](#)
김호준(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교), 장욱((주)센서블유아이)
- SB01-2 [TS 퍼지 규칙 기반 잡음 구분에 의한 기동표적 추적기법](#)
손현승, 박진배(연세대학교), 주영훈(군산대학교)
- SB01-3 [계단모양 소속 함수 근사를 이용한 파라미터 불확실성을 포함하는 Takagi-Sugeno 퍼지 시스템의 강인제어 기 설계](#)
김한솔(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)

- SB01-4 [EEG 시퀀스 분석을 위한 HSA 기반 HMM 구조 최적화](#)
고광은, 심귀보(중앙대학교)
- SB01-5 [EEG를 이용한 청각피질 활성화도에 따른 음악과 감정의 상관관계 연구](#)
박승민, 심귀보(중앙대학교)
- SB01-6 [EEG 신호로 측정된 신체 움직임을 분류하기 위한 PCA와 LDA의 이용](#)
정종훈, 심귀보(중앙대학교)

SB02 [OS] 로봇공연기술 (Performance Robot Technology)

- SB02-1 [앤드رويد 로봇을 위한 소프트웨어 구조 연구](#)
신은철, 김홍석, 양광웅, 최무성(한국생산기술연구원)
- SB02-2 [단위 행동 기반 모듈화 로봇 시스템의 다양한 활용을 위한 감정 모델의 범용성 실험](#)
안호석(한국생산기술연구원), 최진영(서울대학교), 이동욱, 최동운, 이덕연, 이호길(한국생산기술연구원)
- SB02-3 [2차원 와이어 플라잉 시스템의 정밀한 위치제어를 위한 물체의 무게중심 변환](#)
박종길(한양대학교), 권오흥, 원대희(한국생산기술연구원), 박종현, 박재환, 최시명(한양대학교)
- SB02-4 [와이어 서스펜디드 시스템의 동역학 기반 2차원 진동 감소 궤적 생성](#)
박재환(한양대학교), 권오흥, 원대희(한국생산기술연구원), 박종현, 박종길, 최시명(한양대학교)
- SB02-5 [임피던스 제어를 통한 와이어 플라잉 시스템의 충격력 최소화](#)
최시명(한양대학교), 권오흥, 원대희(한국생산기술연구원), 박종현, 박종길, 박재환(한양대학교)

SB03 지능시스템

- SB03-1 [화살 탄착점 예측을 위한 3D 스캔 카메라 보정 시스템](#)
김성신, 백경동, 이인성(부산대학교)
- SB03-2 [영상처리 알고리즘을 이용한 전선추적 시스템개발](#)
조은석(서울과학기술대학교)
- SB03-3 [무인 잠수정의 T-S 퍼지 모델 기반 속도 제어기 설계](#)
이호재(인하대학교), 연영준, 김도완(한밭대학교)
- SB03-4 [무인 잠수정의 깊이 제어를 위한 심도각 범위를 고려한 퍼지 제어기 설계](#)
이호재(인하대학교), 전성우, 김도완(한밭대학교)

SB04 [OS] 항법유도제어-2

- SB04-1 [타겟간 거리를 제한 조건으로 이용한 레이저 스캐너 캘리브레이션 성능 분석](#)
유승환, 임준혁, 여정윤, 지규인(건국대학교)
- SB04-2 [영상 정보를 이용한 광신호 기반의 마이크로 센서 노드 위치 인식 기법](#)
장우협, 박찬국(서울대학교)
- SB04-3 [다중경로 경감 기법을 이용한 WiBro 네트워크의 지상파 측위 성능 분석](#)
박지원, 송승헌, 성태경(충남대학교)
- SB04-4 [경로주행 무인자동차 장애물회피를 위한 조향변화 최소화 조향기법](#)
임준혁, 여정윤, 유승환, 지규인(건국대학교)
- SB04-5 [디지털 TV를 위한 3차원 리모컨 설계](#)
고재영, 송세필, 최현호(충남대학교), 박동원(LGDisplay), 박찬식(충북대학교), 이상정(충남대학교)