

## TA02 비행 및 군집로봇

- TA02-1 [4회전익 비행체의 외란관측기 기반 자세 추종 제어기의 안정도 해석](#)  
백주훈, 이국선, 최익(광운대학교)
- TA02-2 [실내 환경에서의 쿼드로터 비행체를 위한 자세 추정 및 제어 시스템](#)  
시효석, 박현, 김헌희, 박광현(광운대학교)
- TA02-3 [군집 로봇의 대형 정보를 활용한 확장 칼만 필터 기반의 위치 추정 기법](#)  
유동후, 김헌희, 박광현(광운대학교)
- TA02-4 [쿼드로터형 비행로봇의 안정화 제어기 성능 향상을 위한 연구](#)  
황종현, 홍성경(세종대학교), 유민구(대한항공), 황성필(세종대학교)
- TA02-5 [다입력-다출력 트윈로터 시스템의 시스템 식별](#)  
권순규, 고상호(한국 항공대학교)
- TA02-6 [산불감시를 위한 무인항공기의 경로 계획](#)  
서갑호, 오승섭, 박정우, 서진호(포항지능로봇연구소)

## TA03 [OS] Cultural Robotics

- TA03-1 [휴머노이드 로봇을 위한 모션빌더 기반 동작데이터 생성방법](#)  
안용선, 김운태, 장성훈((주)솔루봇)
- TA03-2 [인간형 로봇의 모델 보행을 위한 타원궤적 생성법](#)  
류제두, 연제성, 박종현(한양대학교)
- TA03-3 [문화콘텐츠 응용을 위한 실감형 얼굴로봇 개발](#)  
이동욱, 최동운, 이덕연, 안호석, 허만홍, 이호길(한국생산기술연구원)
- TA03-4 [공연 로봇을 위한 로봇의 동작 구성 프로그램](#)  
안호석, 이동욱, 최동운, 이덕연, 허만홍, 이호길(한국생산기술연구원)
- TA03-5 [무대공연을 위한 9 자유도 안드로이드 로봇 얼굴의 개발](#)  
최동운, 이동욱, 이덕연, 안호석, 이호길(한국생산기술연구원)
- TA03-6 [정전용량 기반 안드로이드 로봇의 얼굴용 터치센서 시스템](#)  
이덕연, 이동욱, 최동운, 안호석, 이호길(한국생산기술연구원)

## TA04 [OS] 전력변환장치 제어

- TA04-1 [표면부착형 영구자석 동기전동기의 속응성을 갖는 토크 제어](#)  
임재식, 이영일(서울과학기술대학교), 이교범(아주대학교), 송중호(서울과학기술대학교)
- TA04-2 [공간벡터 PWM을 이용한 영구자석 동기 전동기의 간단한 직접 토크 제어](#)  
박효성, 김현섭, 이영일, 송중호(서울과학기술대학교)
- TA04-3 [DC/DC 벡 컨버터를 활용한 풍력발전기 최대 출력 제어](#)  
Mohammed Sowket Ali, 박창릉, 이영일(서울과학기술대학교)
- TA04-4 [하이브리드 SVM을 이용한 동기전동기의 토크 리플 저감 DTC](#)  
김현섭, 한정호, 송중호, 이교범(아주대학교), 이영일(서울과학기술대학교)

TA04-5 [스파스 매트릭스 컨버터의 예측 전류 제어 기법](#)  
이은실, 이교범(아주대학교), 임재식, 이영일, 송중호(서울과학기술대학교)

TA04-6 [온-보드 충전기의 안정도 향상을 위한 제어기 설계](#)  
정해광, 이교범(아주대학교)

## TA05 [OS] 항법 및 유도제어 기술 (항법유도제어연구회)

TA05-1 [2차 제한조건 예측제어 기반 무인자동차 장애물 회피](#)  
여정윤(건국대학교), 김우현(서울대학교)

TA05-2 [로봇의 주행 조건에 따른 EKF-SLAM의 가관측성 분석](#)  
심덕선(중앙대학교), 양철관((주)피에스키시스템즈)

TA05-3 [다중 베이스 스테이션을 이용한 광신호 기반 MEMS 센서 노드 위치 인식 시스템 설계](#)  
전지훈, 이민수, 장우협, 박찬국(서울대학교)

TA05-4 [MUSIC 알고리즘 구현에서의 양자화 영향 분석](#)  
신영철(충북대학교), 최현호, 이상정(충남대학교), 박찬식(충북대학교)

TA05-5 [정확성과 안전성 향상을 위한 GPS/INS 결합 방식 연구](#)  
이형근, 이제영, 박제두, 임준후, 김희성(한국항공대학교)

## TA06 지능시스템

TA06-1 [반복학습 알고리즘을 이용한 보행로봇의 제어 방법](#)  
우한승, 공경철(서강대학교)

TA06-2 [Adaptive Mirroring Neural Network 기반 목적성 손동작 인식 시스템](#)  
고광은, 심귀보(중앙대학교)

TA06-3 [손 움직임 제어를 위한 청각 패러다임 기반 뇌-컴퓨터 인터페이스](#)  
박승민, 심귀보(중앙대학교)

TA06-4 [관절각과 지면반발력을 이용한 보행 단계의 분류 : 역전파 신경망 적용](#)  
채민기, 정준영, 양현대, 박철제(과학기술연합대학원대학교), 장인훈, 박현섭(한국생산기술연구원)

TA06-5 [내시경 카메라의 영상 질을 높이기 위한 기법 개발](#)  
노희진, 심재환, 고국원, 고경철(선문대학교)

TA06-6 [무인잠수정의 심도 제어를 위한 T-S 퍼지 모델 기반  \$H\_\infty\$  강인 제어기 설계](#)  
전성우, 김도완(한밭대학교), 이호재(인하대학교)

## TB02 로봇틱스 및 응용

TB02-1 [Quad-rotor UAV 시스템을 위한 가속도 기반 외란관측기 설계](#)  
정슬(충남대학교), M. Tomizuka(University of California. Berkeley)

TB02-2 [관성센서를 이용한 승마용 디지털슈트 개발](#)  
서갑호, 오승섭, 박용식, 박성호, 서진호(포항지능로봇연구소)

TB02-3 [수중생물의 유영 분석과 유체 항력을 고려한 유영 패턴 최적화 시뮬레이션](#)  
김대현, 이지홍(충남대학교), 전봉환(한국해양연구원)

- TB02-4 [무인 수중운동체의 심도제어기 설계 및 유체계수의 불확실성에 따른 안정성 해석](#)  
황종현, 홍성경, 김해동(세종대학교), 조현진(국방과학연구소), 황성필(세종대학교)
- TB02-5 [자율 수중 운동체에 대한 비연성 제어기 설계 및 시뮬레이션을 통한 성능 평가](#)  
현철, 이동준(LIG넥스원)

## TB03 [OS] Open Platform for Robotic Services

- TB03-1 [OPRoS\(Open Platform for Robotic Services\) 기반 로봇시스템을 위한 RILS\(Robot-in-the-loop Simulation\) 구조 및 구현](#)  
김성훈, 박홍성(강원대학교)
- TB03-2 [OPRoS\(Open Platform for Robotic Services\) 기반 지능형 휠체어 로봇 구조 및 구현](#)  
채유정, 유동욱, 박홍성(강원대학교)
- TB03-3 [OPRoS\(Open Platform for Robotic Services\) 기반 참조 로봇 설계 및 구현](#)  
주민우, 박홍성(강원대학교)
- TB03-4 [계층적 FSM에서 동시실행 및 동기화 지원 방법](#)  
김록원, 이승익, 김성훈(ETRI)
- TB03-5 [OPRoS와 개방형 시뮬레이터 MORSE를 연동하기 위한 미들웨어 설계 및 구현](#)  
경동욱, 정학상, 전세웅(전자부품연구원)
- TB03-6 [계층적 로봇 프로그래밍을 지원하는 이클립스기반 OPRoS 개발도구와 그 확장기](#)  
김미숙, 박홍성(강원대학교)

## TB04 전력전자 및 디지털시스템

- TB04-1 [철도차량 제동시스템 HILS 연구](#)  
이남진, 강철구, 김호연(건국대학교)
- TB04-2 [산업용 분산 제어를 위한 표준 EtherCAT 네트워크 시스템 개발](#)  
강동우, 이주경(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- TB04-3 [푸쉬풀 컨버터의 전류 불균형 현상과 그 해결 방안.](#)  
조은석(서울과학기술대학교), 박순호((주)코아텍), 이용근(서울과학기술대학교)
- TB04-4 [높은 효율을 위한 전류 순환회로를 갖는 새로운 방식의 Push-Pull Converter](#)  
조은석, 이용근(서울과학기술대학교)
- TB04-5 [가상 물리시스템을 이용한 임베디드 시스템 설계방법](#)  
박지훈(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)

## TB05 항법유도시스템 1

- TB05-1 [최적 안테나 배치를 위한 재밍신호의 DOA 추정 알고리즘 성능 분석](#)  
이주현, 진미현, 최현호(충남대학교), 박찬식(충북대학교), 이상정(충남대학교)
- TB05-2 [차량용 증강현실을 위한 AMRHKF 필터 기반 복합항법 기술](#)  
조성윤(한국전자통신연구원), Munkhzul Enkhtur(과학기술연합대학원대학교), 김경호(한국전자통신연구원)
- TB05-3 [MEMS IMU를 이용한 차량용 GPS/INS 통합항법시스템](#)  
구문석, 지현민(충남대학교), 오상헌(한양네비콤(주)), 황동환(충남대학교)

- TB05-4 [위성항법 신호 설계 요소에 따른 수신 성능 분석](#)  
진미현, 최현호(충남대학교), 박찬식(충북대학교), 김지훈, 안재민(충남대학교), 김갑진(국방과학연구소), 이상정(충남대학교)
- TB05-5 [다중 재머 위치 추정을 위한 TDOA 기법 설계](#)  
강희원, 임덕원, 허문범(한국항공우주연구원)

## TB06 [OS] 시각 기반 지능 시스템 및 기타 (머신비전 연구회)

- TB06-1 [로봇팔을 이용한 삼차원 기반 물체 조작](#)  
하종은, 김동환, 허강욱, 최이삭(서울과학기술대학교)
- TB06-2 [Micro PCR Chip제작을 위한 Peltier의 발열특성연구](#)  
김한희, 강병훈(한국산업기술대학교)
- TB06-3 [다중 특징량을 이용한 강인한 물체 추적](#)  
윤주홍, 윤국진(광주과학기술원)
- TB06-4 [5점 알고리즘을 이용한 카메라 자세 추정](#)  
조영한, 강동중(부산대학교)
- TB06-5 [에이스타 알고리즘을 이용한 무인자율주행자동차의 경로 계획](#)  
송광열, 이준웅(전남대학교)

## TP 학부생 포스터 논문 경진대회 & Poster Session-A

- TP001 [Kinect 센서가 탑재된 지능형 서비스 로봇을 이용한 노인생활지원 시스템 개발](#)  
박홍수, 박경수, 최병욱(서울과학기술대학교)
- TP002 [Gasification unit의 최적화 제어 연구](#)  
이호선, 이재형(한국과학기술원)
- TP003 [Bluetooth 통신을 이용한 로봇팔 동기화](#)  
김정수, 김두영(서울과학기술대학교)
- TP004 [IMU를 이용한 모바일 삼차원 자세측정장치 개발](#)  
정평국(서강대학교), 임국찬(LG전자), 공경철(서강대학교)
- TP005 [멀티미디어 프리젠테이션 제어를 위한 손 제스처 명령의 이해에 대한 연구](#)  
김수아, 김은혜, 박구만(서울과학기술대학교)
- TP006 [무인항공기에 적용한 로봇비전 기반 상호협력적 자율형 착륙유도시스템](#)  
이재홍, 김홍우, 조현덕, 최준영, 황인섭, 김민영(경북대학교)
- TP007 [손목 각도를 이용한 마스터 슬레이브 인터페이스 개발 및 성능평가](#)  
오재성, 김영원, 이성윤(한동대학교)
- TP008 [신호 생성기가 포함된 압전소자 구동 증폭기](#)  
성화창, 한정호(서울과학기술대학교)
- TP009 [압전소자 구동용 소형 고전압 스위칭 전원장치 개발](#)  
성화창, 한정호, 이수영(서울과학기술대학교), 김성도((주)비에네스소프트), 송중호(서울과학기술대학교)

- TP010 [적외선 PSD 센서와 카메라를 선택적으로 이용한 거리감지 기법](#)  
박귀우, 박찬식(충북대학교)
- TP011 [전방향 이동로봇 기반의 청소로봇 설계 및 제어](#)  
유이고르(충남대학교)
- TP012 [진공을 이용한 벽타는 로봇](#)  
송시형, 오장균, 정세민(한국산업기술대학교)
- TP013 [걸음패턴에 따른 족저압 변화 연구](#)  
장진희, 정용주, 이원구(경희대학교)
- TP014 [볼빔 시스템에 대한 PID 기법을 이용한 위치제어](#)  
서청원, 김지호, 연제우, 박명진, 권오민(충북대학교)
- TP015 [실시간 최적화 알고리즘을 이용한 제어기 계수 자동조정방법](#)  
백은영, 공경철(서강대학교)
- TP016 [고선량을 감마선 환경하에서의 카메라 관측성능](#)  
조재완(한국원자력연구소)
- TP017 [고선량을 감마선 환경하에서의 로봇 제어기 및 카메라의 생존성 평가](#)  
조재완(한국원자력연구소)
- TP018 [로봇 액추에이터용 회전 센서의 기구적 신뢰성 해석](#)  
박인규, 서진호(포항지능로봇연구소), 이상훈(알에스오토메이션)
- TP019 [과실 수확로봇을 위한 로봇비전 기반 위치인지 알고리즘 개발](#)  
김민규, 한병길, 정윤수, 최은창(한국전자통신연구원), 원철호(경일대학교)
- TP020 [패턴화된 1차 격자의 인코딩을 위한 광학계 구성 방법론](#)  
김문수(충주대학교), 박성준, 정광석(한국교통대학교)
- TP021 [굴절률과 반사율 차이를 이용한 패턴 기반 x, y 변위 측정 시스템](#)  
김문수(충주대학교), 박성준, 정광석(한국교통대학교)
- TP022 [보청기용 RF 쌍방향 무선통신 펌웨어 개발](#)  
장순석, 양해정(조선대학교)
- TP023 [디지털 보청기 휘팅용 I2C 통신 모듈 개발](#)  
장순석(조선대학교), 마노 사무엘((주)알고코리아), 이제형(조선대학교)
- TP024 [LED를 사용한 디지털 보청기 스위칭 모듈 개발](#)  
장순석, 양해정, 이제형(조선대학교)
- TP025 [64채널 디지털 보청기 소음 차폐 알고리즘 개발](#)  
장순석(조선대학교), 마노 사무엘((주)알고코리아), 이제형(조선대학교)
- TP026 [Matlab/Simulink를 이용한 단일건물의 에너지소비량 모델링](#)  
김호찬, 김정혁, 부창진(제주대학교)
- TP027 [하이브리드 풍력시스템의 강인 트래킹 제어기 설계](#)  
김호찬, 양수형, 부창진(제주대학교), 이영일, 임재식(서울과학기술대학교)
- TP028 [상시 서비스를 고려한 울진 대게관 안내용 서비스 로봇 개발](#)  
오승섭, 박인규, 최영호, 이종득, 서진호((재)포항지능로봇연구소)

- TP029 [아이패드를 이용한 로봇의 원격 제어 시스템](#)  
안호석, 이동욱, 최동운, 이덕연, 허만홍, 이호길(한국생산기술연구원)
- TP030 [의식과 무의식을 구분하는 감성 로봇 시스템](#)  
안호석(한국생산기술연구원), 최진영(서울대학교), 이동욱(한국생산기술연구원)
- TP031 [뇌졸중 환자의 4개 손가락 유연성 재활운동을 위한 직교형 재활로봇 개발](#)  
김갑순, 김현민, 김용국, 남광우, 신희석, 신준화, 윤정원, 시드하산(경상대학교)
- TP032 [직교형 손가락 재활로봇의 링크 해석 및 시뮬레이션](#)  
김현민, 김갑순, 김용국(국립 경상대학교)
- TP033 [차량 견인형 수동 트레일러의 후진 제어](#)  
이현석, 정우진(고려대학교)
- TP034 [실험적 방향각 오차를 이용한 이륜 이동로봇의 구조적 오도메트리 오차 보정](#)  
정창배, 정우진(고려대학교)
- TP035 [가려짐 상황에서의 이동로봇의 강인한 사람 추종](#)  
성윤창, 정우진(고려대학교)
- TP036 [실외 도시환경에서 이동 로봇의 위치인식을 위한 2½차원 지도 기반의 레이저 레인지 파인더 시뮬레이터 개발](#)  
김진백, 윤건우, 김병국(한국과학기술원)
- TP037 [레이저 레인지 파인더와 오도메트리 기반의 선분, 호, 원 개체를 이용한 이동 로봇의 실외 위치 추정 알고리즘](#)  
윤건우, 김진백, 김병국(한국과학기술원)

## TC02 제어이론

- TC02-1 [분산형 입자군집최적화 기법을 이용한 주파수 영역에서의 시스템 식별에 관한 연구](#)  
이영일, 김태형(중앙대학교)
- TC02-2 [선형시스템의 정량적 보상능력 지표와 LQG 성능지표의 관계 분석](#)  
이해민, 박영진(KAIST)
- TC02-3 [양자거동 메커니즘이 적용된 분산형 입자군집최적화 기법을 이용한 고정구조 강인제어기 설계에 관한 연구](#)  
송동호, 김태형(중앙대학교)
- TC02-4 [선형 매개 변수가 있는 시스템을 가지는 네트워크 출력 피드백 제어 시스템의 관찰자 기반  \$H\_\infty\$  추적 문제에 관한 연구](#)  
박범용, 정창기, 박부건(포항공과대학교)
- TC02-5 [Terminal Attractor의 최소 수렴 시간을 보장하는 지수](#)  
정성균, 김보람, 박강박(고려대학교)

## TC03 [OS] 시스템 및 제어 응용

- TC03-1 [무선네트워크 제어시스템을 위한 시지연 전향 보상 기법](#)  
유준혁, 주일범(대구대학교), 최락현, 최재성, 이상철, 이동하(DGIST), 김희철(대구대학교)
- TC03-2 [휴머노이드 로봇 보행을 위한 안드로이드 최적화 어플리케이션 개발](#)  
최낙윤, 최영림, 최민구, 김종욱(동아대학교)

TC03-3 [Range Profile을 이용한 차량 식별에 관한 연구](#)  
최인오, 박상홍(부경대학교)

TC03-4 [LabVIEW를 이용한 DAQ 시스템 구현](#)  
신동협, 장병용, 이원창, 주문갑(부경대학교)

TC03-5 [가시광 통신 기반 무선 오디오 전송 시스템](#)  
김정창, 염태화, 손경락(한국해양대학교)

## TC04 생산시스템/자동화

TC04-1 [네트워크 기반 무인지게차의 적재속도 향상 기술](#)  
진승호, 이상협(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)

TC04-2 [반도체 공정에서 재고상황과 판매량에 따른 실시간 Lot투입 자동화 시스템 시뮬레이션](#)  
김현준, 한영신, 이칠기(성균관대학교)

TC04-3 [Lcd 표면 검사를 위한 저가형 고속 백색광 간섭계 개발](#)  
심재환, 고국원, 고경철(선문대학교)

TC04-4 [EtherCAT 슬레이브 제어를 위한 Embedded Linux 기반 운용 구조 설계](#)  
서지원, 송영훈, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)

TC04-5 [모바일 하버 크레인 트롤리 시스템을 이용한 움직이는 목표점 추종 제어](#)  
김동호, 박영진(KAIST)

## TC05 항법유도시스템 2

TC05-1 [MATLAB 기반 DGPS 항법 시스템의 구현](#)  
문제형, 김상식, 신영철, 차은종(충북대학교)

TC05-2 [전자석을 이용한 반구형 공진자이로 테스트베드](#)  
진재현, 김동국, 엄희진(순천대학교)

TC05-3 [초강결합 GPS/INS 통합항법 M&S 소프트웨어 플랫폼의 GPS/IMU 데이터 생성기](#)  
지현민, 구문석(충남대학교), 오상헌(한양네비콤(주)), 황동환(충남대학교)

TC05-4 [미지신호에 대하여 측위 성능을 향상시키기 위한 TDOA 기법 설계](#)  
임덕원, 강희원, 허문범(한국항공우주연구원)

TC05-5 [TDOA 기반의 위치 추정을 위한 하드웨어 테스트 플랫폼 구현](#)  
조성한, 진미현, 최현호(충남대학교), 박찬식(충북대학교), 이상정(충남대학교)

## TC06 센서 및 계측

TC06-1 [색과 주의력의 상관관계 규명을 위한 뇌반응 계측](#)  
임정은(경북대학교), 지언호(동양대학교), 서보혁(경북대학교), 전순용(동양대학교)

TC06-2 [Spot 용접점 측정을 위한 전자석 센서 시스템과 센싱 데이터분석](#)  
배상우, 김민영, 이호, 이영중, 이상룡(경북대학교)

TC06-3 [충격성 잡음 환경에서의 가변 스텝 사이즈를 이용한 인접 투사 부호 알고리즘](#)  
유진우, 신재욱, 박부건(포항공과대학교)

TC06-4 [공극 추정을 위한 관측 가능한 직구동 모터 모델 수립](#)

기태석, 박영진, 박윤식(한국과학기술원)

TC06-5 [Gaussian Filter의 최적마스킹 크기를 이용한 안개제거영상의 화질개선](#)

김상욱, 신동원(금오공과대학교)

## FA02 로봇제어

FA02-1 [쿼드로터용 소형 저가의 1축 김발 제어 시스템](#)

김도윤, 홍성경(세종대학교)

FA02-2 [실내용 서비스 로봇 팔의 강인한 위치제어 실험연구](#)

배영걸, 정슬(충남대학교)

FA02-3 [양팔 로봇의 최소 작업 공간을 갖는 역기구학 해법](#)

이종화, 김자영, 이지홍(충남대학교), 김동혁, 임현규(현대중공업)

FA02-4 [여유 자유도를 갖는 로봇의 관절각 제한범위 회피를 위한 부작업에 관한 연구](#)

송민철, 유영준, 원상철(포항공과대학교)

FA02-5 [모바일 역진자 기반 10 D.O.F 양팔 머니플레이터의 중심 연구](#)

이장명, WANGGANG(부산대학교)

FA02-6 [7축 산업용 로봇에 대한 최적 경로 계획](#)

류시현, 임현규, 김준영, 김동혁, 김성락(현대중공업)

## FA03 로봇비전

FA03-1 [비전 트래킹 시스템을 이용한 얼굴 추종 로봇](#)

조동일, 이태재, 반욱, 이창훈, 김태일(서울대학교), 김광수(한밭대학교)

FA03-2 [2D-3D 융합 및 아웃라이어 제거를 통한 물체의 포즈 추정](#)

신용득, 박재한, 장가람, 백문홍(한국생산기술연구원)

FA03-3 [GPS와 차선 정보를 활용한 이동로봇의 실외 위치추정](#)

지용훈, 배지훈, 홍성호, 송재복(고려대학교)

FA03-4 [전방향 스테레오 영상획득 시스템 개발](#)

이수영, 신진(서울과학기술대학교)

FA03-5 [라인 스캔 카메라를 이용한 원사 공정 검사 시스템](#)

임창용(금오공과대학교), 권보철(한국터보기계), 신동원(금오공과대학교), 강기석, 박옥석(웅진케미칼)

## FA04 이동로봇

FA04-1 [틸팅 레이저 스캐너를 이용한 바닥의 소형 장애물 회피](#)

정민국, 송재복(고려대학교)

FA04-2 [주행로봇을 위한 지형 특성 추출 방법에 따른 지형 분류의 성능비교](#)

박병곤, 김자영, 이지홍(충남대학교)

FA04-3 [야지 자율 주행 로봇의 주행성 향상을 위한 최대 구동력 추정](#)

김자영, 이지홍(충남대학교)

FA04-4 [패턴 매칭 기법을 적용한 이동 로봇의 실내 위치 추정](#)  
김석용, 이지홍(충남대학교)

## FA05 [OS] 진화형 자율 다개체 시스템 연구회

FA05-1 [끊김없이 매끄러운 디스플레이를 위한 프로젝터가 탑재된 로봇의 곡선 경로 생성](#)  
박주석, 김주형, 이정업, 박귀태(고려대학교)

FA05-2 [평면 분할 방법을 이용한 프로젝터가 탑재된 로봇의 시각정보 투영위치 결정](#)  
김곤수, 김주형, 이정업, 박귀태(고려대학교)

FA05-3 [MDGHM 기반 SIFT 성능향상에 관한 연구](#)  
강태구(고려대학교), 김동원(인하공업전문대학), 박귀태(고려대학교)

FA05-4 [자율 다개체 모바일 로봇 시스템](#)  
김동원(인하공업 전문대학교)

FA05-5 [서포트 벡터 머신을 이용한 벨로우즈 제품불량 검출 연구](#)  
김동원(인하공업 전문대학교), 이호동, 박민철(한국과학기술연구원)

FA05-6 [3축 각도 측정 장치를 통한 간단한 각/가속도 센서 보상](#)  
곽환주(고려대학교), 황정문(서울과학기술대학교), 김종갑(현대자동차(주)), 김정한(서울과학기술대학교), 박귀태(고려대학교)

## FB01 [OS] Consensus, Synchronization and their Application (제어이론연구회)

FB01-1 [이중 적분기 정보 모델을 사용한 4회전의 비행체의 대형 제어](#)  
백주훈, 류건희(광운대학교)

FB01-2 [강인성을 가진 상태 일치 문제](#)  
김정수(서울과학기술대학교)

FB01-3 [Consensus 제어로 구현된 상호 연결된 선형 시스템에서의 출력 동기화](#)  
안효성, 이승주(광주과학기술원)

FB01-4 [이중 선형 시변 다 개체 시스템의 협조 제어 알고리즘](#)  
김재용(ASRI, 서울대학교), 양종욱, 심형보(서울대학교), 김정수(서울과학기술대학교)

FB01-5 [적용 제어 기법을 이용한 다개체 시스템의 상태변수 일치](#)  
김지수(서울대학교), 김홍근(서울대학교), 심형보(서울대학교), 백주훈(광운대학교)

FB01-6 [에너지 제한 알고리즘을 사용한 시간지연이 있는 햅틱 상호작용 시스템의 투명성 분석](#)  
박상수, 류제하(광주과학기술원)

## FB02 [OS] 제어응용 (전북제주지부)

FB02-1 [모바일 디바이스를 활용한 쌍방향 UCC 동영상 스트리밍 서비스 구현](#)  
곽성근, 류지형, 이창구(전북대학교)

FB02-2 [Matrix Exponential Method를 이용한 원자로 동특성방식의 강성문제 해결방법](#)  
박유진, 정길도(전북대학교)

- FB02-3 [레이저 스캐너를 이용한 용접 로봇의 리그 자세 인식](#)  
이성민, 박재병(전북대학교)
- FB02-4 [UKF 를 이용한 비선형 시스템의 파라미터 추정](#)  
승지훈, 정길도(전북대학교)
- FB02-5 [원자력 F/H 공정의 부하분담 밸브특성 변경에 따른 제어기 설계](#)  
임대영, 임신택, 이창구, 정길도(전북대학교)

## FB03 [OS] 철강공정용 계측 시스템 (철강계측제어연구회)

- FB03-1 [영상처리와 SVM을 이용한 Billet의 수직 결함 분류](#)  
이상준, 전용주, 최두철(POSTECH), 배호문, 윤성욱(POSCO), 김상우(POSTECH)
- FB03-2 [2D FFT를 이용한 흑색 수지 강판의 결함 검출 알고리즘](#)  
권남규, 이종석, 공남웅(POSTECH), 윤종필, 박창현(POSCO), 박부건(POSTECH)
- FB03-3 [연소 동압 감시용 고온 압력센서의 설계 및 제작](#)  
김영덕, 이경일(RIST)
- FB03-4 [냉연강판의 용접점 검출 알고리즘](#)  
윤성욱, 박창현, 윤종필, 배호문(POSCO)
- FB03-5 [강판의 내부 결함 탐상을 위한 자기센서 개발](#)  
이주승, 최상우, 최세호, 김구화(POSCO)
- FB03-6 [레이저-초음파를 이용한 강판의 재질측정](#)  
허형준, 임충수, 박현철, 이상진(POSCO)

## FB04 [OS] Modeling and Control of Chemical Process Systems

- FB04-1 [회분 반응 증류 공정의 반복 학습 제어](#)  
안현수, 이광순(서강대학교)
- FB04-2 [석탄가스화 복합발전 플랜트용 Shell 가스화기를 위한 모델예측제어](#)  
이효진, 이재형(한국과학기술원)
- FB04-3 [Analytical Design of PI controller for Servo Optimal Control of First Order Process with Constraints](#)  
히엔카오, 이문용(영남대학교)
- FB04-4 [수소 생산을 위한 고압 수전해조의 동적 모델링](#)  
박미경, 김희용, 이광순(서강대학교)
- FB04-5 [단결정 성장로를 위한 자동제어 소프트웨어 개발과 적용](#)  
성수환, 김경수, 강호숙, 조준용(경북대학교), 김세훈, 하세근, 박현우, 홍영호(LG실트론)
- FB04-6 [Population balance model을 이용한 기체 역용매 재결정화 공정의 model-based 제어](#)  
이신제, 김성호(서울대학교), 김현수(국방과학연구소), 이윤우, 이종민(서울대학교)

## FB05 [OS] 의료 로봇 및 시뮬레이션 연구회

- FB05-1 [혼합형 7자유도 상지재활로봇의 기구학적 해석](#)  
우현수, 권오원(한국기계연구원)

- FB05-2 [실시간 코일 색전술 시뮬레이션을 위한 코일의 모델링](#)  
변성필, 이두용(KAIST)
- FB05-3 [가중로그사후확률함수를 이용한 베이지 분류기](#)  
정성엽(한국교통대학교), 윤현중(대구가톨릭대학교)
- FB05-4 [힘 측정 그리퍼를 갖는 단방향 원격제어 시스템 구축](#)  
강부원, 유재형, 왕혁, 이두용(KAIST)
- FB05-5 [다개체 원격제어에서 멀티모달 피드백 평가시스템 디자인](#)  
홍아영, Heinrich H. Bulthoff, 손형일(Max Planck Institute)
- FB05-6 [햅틱제어에서의 이동평균필터를 이용한 외란관측기의 안정성 분석](#)  
구윤진, 강부원, 이두용(KAIST)

## FB06 [OS] 메카트로닉스 (대전충청지부)

- FB06-1 [3차원 레이저 스캐너 제어 기술에 관한 연구](#)  
강희신, 서정(한국기계연구원), 권경업(에스아이에스(주))
- FB06-2 [DC/DC 전력 컨버터의 안정적 PWM-IC 제어기 구현](#)  
노영환, 황의성, 박용권, 전찬석, 최준영(우송대학교)
- FB06-3 [조류 모방형 이족 로봇 개발 및 걸음걸이 제어](#)  
김동훈, 명현(KAIST)
- FB06-4 [증분형 변위 측정 알고리즘을 이용한 구조물 변위 모니터링 시스템](#)  
전해민, 신재욱, 명현(KAIST)
- FB06-5 [모바일 매니퓰레이터의 두 팔 제어](#)  
배영걸, 정술(충남대학교)
- FB06-6 [해상풍력 발전기를 위한 대구경 모노파일 굴착시스템](#)  
박경택, 김두형(한국기계연구원)

## FP Poster Session-B

- FP001 [중첩 초음파 센서 링의 유효 빔 폭에 대한 두 가지 상이한 정의](#)  
김현빈, 김성복(한국외국어대학교)
- FP002 [Carsim과 Simulink의 연동을 이용한 인휠전기자동차의 시뮬레이션](#)  
하현욱, 김종무, 박병건, 서해용(전기연구원), 이장명(부산대학교)
- FP003 [메카넘휠을 이용한 전방향 이동로봇의 설계 및 기구학적 고찰](#)  
주백석(금오공과대학교)
- FP004 [부산 구동 메커니즘을 이용한 인간형 지상 무인 로봇 매니퓰레이터 설계](#)  
박예석, 김세환, 김수현, 김경수(한국과학기술원)
- FP005 [리얼 뱀 로봇](#)  
이효복, 김슬기, 김지우, 이우정(한국산업기술대학교)
- FP006 [원격 작업자를 위한 3D 점군 데이터의 효과적인 출력 - 실시간 및 대용량 데이터를 중심으로](#)  
장가람, 신용득, 박재한, 백문홍(한국생산기술연구원)

- FP007 [축별 분할된 PSO-퍼지 C-중간 클러스터링 기법을 이용한 외란의 구분 알고리즘 연구](#)  
박진배, 손현승(연세대학교), 주영훈(군산대학교)
- FP008 [퍼지 상호결합 시스템을 위한 동적 출력 궤환 제어기 설계: 보장 비용 접근](#)  
구근범(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- FP009 [다항식 퍼지 리아푸노프 함수를 이용한 다항식 퍼지 시스템의 완화된 안정도 조건](#)  
김한솔(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- FP010 [디지털 재설계 기반 Takagi-Sugeno 퍼지 시스템의 완화된 안정화 조건 설계](#)  
김호준(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- FP011 [Vision Marker를 이용한 실내 위치인식](#)  
김범성, 최배훈, 김은태(연세대학교), 양광웅(한국생산기술연구원)
- FP012 [부하 변화에 강인한 속도제어기의 특성 비교](#)  
윤병근, 조내수(경북대학교), 최연호(대구경북과학기술원), 임성운(경일대학교), 권우현(경북대학교)
- FP013 [레이더 센서 네트워크 기반 다중표적 추적기 설계](#)  
김대봉, 홍순목(경북대학교)
- FP014 [하나로 방사선 비상경보 시스템 구현](#)  
이민우, 김형규, 이충성, 최영산, 김상진(한국원자력연구원), 유 준(충남대학교)
- FP015 [상태관측기를 이용한 볼-빔 시스템의 비선형성 관측과 성능 평가](#)  
장현석, 김영민, 하승우, 이권순(동아대학교)
- FP016 [다중채널 능동소음제어 시스템의 최적위치선정을 위한 연구](#)  
김영민, 장현석, 정제현, 이권순(동아대학교)
- FP017 [홀 센서를 이용한 전자석 부상 시스템의 설계](#)  
박진우, 배규영(충남대학교), 김창현(한국기계연구원)
- FP018 [SVM과 인공신경회로망에 기반한 비선형시스템의 고장감지 및 분류](#)  
이인수(경북대학교), 조정환(University of Massachusetts Lowell (미국)), 서해문(전자부품연구원), 남윤석(동국대학교)
- FP019 [T-S 퍼지 시스템을 위한  \$H\_2/H\_\infty\$  고장검출 및 분리](#)  
이호재, 지성철(인하대학교), 김도완(한밭대학교)
- FP020 [상태공간에서의 반복 제어 시스템의 모델링 및 안정도에 관한 연구](#)  
도태용(한밭대학교), 류정래(서울과학기술대학교)
- FP021 [T-S 퍼지 시스템을 위한 시변 추종제어기의 지능형 디지털 재설계](#)  
이호재, 문지현, 송현석(인하대학교), 김도완(한밭대학교)
- FP022 [누설 항에 시간지연이 존재하는 결합 이산시간 홉필드 뉴럴 네트워크에 대한 동기화](#)  
박명진, 권오민(충북대학교), 이상문(대구대학교), 박주현(영남대학교)
- FP023 [석탄 화력발전소 보일러 공기유량 제어를 위한 Trim 로직 분석](#)  
유광명, 임건표(전력연구원), 정인영(한국서부발전)
- FP024 [화력발전소 제어를 위한 보일러 과열기 동특성 분석](#)  
유광명, 신만수, 임건표(전력연구원)
- FP025 [석탄가스화복합발전 내 증압 공기분리장치의 모델링 및 시뮬레이션 분석](#)  
노고산, 이재형(한국과학기술원)

- FP026 [은닉 마르코프 모델을 이용한 확률 신호 모델링과 구조 분석](#)  
이하나, 이재형(한국과학기술원)
- FP027 [다중 목적 최적화를 이용한 캐스케이드 컨트롤러의 설계](#)  
산카라라오 보두팔리, 이재형(한국과학기술원)
- FP028 [ISO11783 기반 TCP/IP-CAN Gateway 구현](#)  
권혁재, 함운철(전북대학교)
- FP029 [과수원용 고소작업차의 작업영역 분석 및 동역학 해석에 대한 연구](#)  
김병수, 손재환, 박기진((재)대구기계부품연구원)
- FP030 [PLC를 이용한 건설용 리프트의 제어 시스템 구현](#)  
박정민, 최인환, 조훈희, 강경인, 임묘택(고려대학교)
- FP031 [IEEE 802.15.4 기반의 무선센서네트워크에서 신뢰성 보장에 대한 연구](#)  
김영덕, 강원석(DGIST)

## FC01 [OS] 자율차량제어시스템 연구회

- FC01-1 [사륜 구동형 무인 자율주행 전기자동차의 주행안정성 제어에 관한 연구](#)  
양순용, 양해림, 김학선(울산대학교)
- FC01-2 [전역 경로 계획과 지역 경로 계획 통합의 경로 부조화 문제 해결을 위한 임시 경유점 수정법](#)  
이준우, 석준홍, 이주장(KAIST), 이호주(국방과학연구소)
- FC01-3 [xPC Target을 이용한 유압 굴삭기의 실시간 시뮬레이션에 관한 연구](#)  
양순용, 정영만, hoan le quang(울산대학교)
- FC01-4 [이동 로봇을 위한 휴리스틱 광역 경로계획 알고리즘](#)  
현웅근(호남대학교), 임종식(전남과학대학)
- FC01-5 [다수무인자율차량 통신 아키텍처 설계에 대한 시뮬레이션 환경 구축 및 검증](#)  
임경일, 김재환, 김정하, 박명욱(국민대학교)

## FC02 [OS] 제어응용 (부산울산경남지부)

- FC02-1 [시변 지연 시스템의 안정화 분석을 위한 보조 변수 기반 부등식 접근법](#)  
김성현(울산대학교)
- FC02-2 [3계 슬라이딩 모드 관측기를 이용한 로봇 진단](#)  
vanmien, 강희준, 서영수(울산대학교)
- FC02-3 [PR제어기에 의한 권선형 유도발전기 고조파 성분 제거](#)  
이흥희, Ngoc-Tung Nguyen(울산대학교)
- FC02-4 [경사를 고려한 걸음 거리 측정 알고리즘](#)  
서영수, Tran Nhat Huang(울산대학교)

## FC03 [OS] 철강공정용 제어 및 IT 시스템 (철강계측제어연구회)

- FC03-1 [캠버 저감 퍼지 출력 궤환 제어기 설계 및 조압연 FEM 시뮬레이터를 이용한 검증](#)  
정다운, 강영일(POSTECH), 장유진(동국대학교), 원상철(POSTECH)

- FC03-2 [도금공정의 전자기 제진장치를 이용한 스트립 반곡 제어](#)  
정원철(POSCO), 장유진(동국대학교), 원상철(포항공과대학교)
- FC03-3 [2 열연 정정 공정용 포스코 미들웨어 외부통신 부분 요소 기술 개선 사례](#)  
이건희(포항공대), 김도훈, 최자영, 박영복(포스코), 김치하(포항공대)
- FC03-4 [철강 연구를 위한 실험 데이터베이스 시스템 개발](#)  
이종현, 이종학(POSCO)
- FC03-5 [전로 공정 Virtual Reality 조업 교육 시스템 개발](#)  
이진휘, 최자영, 하창수, 박영복(엔지니어링연구센터)
- FC03-6 [Fuzzy를 활용한 수지코팅 제어기술 개발](#)  
서보열, 최성훈, 심민석(POSCO)
- FC03-7 [비자성 박물 가열용 Transverse Flux Induction Heater](#)  
배진수, 박종수, 조운관, 하태종(포스코)

## FC04 [OS] 공정시스템 (환경 및 신재생에너지시스템연구회)

- FC04-1 [비용 최소화를 위한 C3-MR 공정 드라이버 선택의 최적화](#)  
이인규, 탁경재, 임원섭, 문일, 최광호(GS건설)
- FC04-2 [RFCC공정내 reactor cyclone duct에서의 deposit 형성 예측을 위한 CPF simulation](#)  
조형태, 차범준, 문일(연세대학교)
- FC04-3 [모델 예측 제어를 위한 효율적인 이차계획법 알고리즘 개발](#)  
김정환, 이광순(서강대학교)
- FC04-4 [CO2 회수용 PSA 공정의 적응 격자 배열 기반 비선형 관측자 시스템](#)  
원왕연, 이광순(서강대학교)
- FC04-5 [지하역사 내 공기질 개선 및 에너지 효율을 위한 인공지능형 필터링 시스템](#)  
정진호, 김정환, 홍준석, 손윤석, 김조천(건국대학교)
- FC04-6 [동력학적 매개변수 간의 상관관계를 고려한 활성슬러지 모델의 두 단계 보정](#)  
김현애, 김민정, 이승철, 유창규(경희대학교)
- FC04-7 [생물막공정\(MBR\)의 막오염 진단을 위한 공정 성능 평가지수 개발](#)  
신소연, 오택석, 김민정, 유창규(경희대학교)

## FC05 신진연구자 초청세션 1

- FC05-1 [Design of robust sampled-data observer-based output-feedback fuzzy controller for a class of nonlinear systems](#)  
김도완(한밭대학교), 이호재(인하대학교)
- FC05-2 [멀티에이전트 시스템을 위한 상태 일치 알고리즘](#)  
김정수(서울과학기술대학교)
- FC05-3 [안전한 인간-로봇 상호작용을 위한 임피던스 최적 보상 방법](#)  
공경철(서강대학교)
- FC05-4 [Aerocapture 궤도 우주비행체의 공력 예측](#)  
Michiko Ahn Furudate(충남대학교)

## FC06 신진연구자 초청세션 2

- FC06-1 [뇌-기계 인터페이스를 통한 휴머노이드 보행 제어](#)  
조성호, 채용욱(한국과학기술원)
- FC06-2 [로봇을 이용한 스마트 & 그린 생산라인](#)  
최태용, 박동일, 박경택(한국기계연구원)
- FC06-3 [키넥트 센서와 천장지향형 모노 카메라를 이용한 실내환경에서의 탐사](#)  
박중태, 황서연, 송재복(고려대학교)
- FC06-4 [혼합형 7자유도 상지재활로봇의 기구학적 해석](#)  
우현수, 권오원(한국기계연구원)