

TA01 지능시스템 1

- TA01-1 [전동 스쿠터의 반 자율 주행을 위한 DGPS 기반 위치 추정 및 두 개의 원호를 이용한 경로 진입 기법](#)
* 송의규(한국과학기술원), 김병국(한국과학기술원)
- TA01-2 [방위각 자유도 없이 제한된 곡률 경로위를 이동하는 세바퀴 전방위 로봇의 최소시간 궤적 연구](#)
* 김기범(KAIST), 김병국(KAIST)
- TA01-3 [세 바퀴를 가지는 전 방향 이동로봇의 직선 구간에서의 최소 에너지 경로 계획](#)
* 김홍준(한국과학기술원), 김병국(한국과학기술원)
- TA01-4 [GPS와 퍼지제어를 이용한 실외 자율이동 로봇의 경로 계획 기법](#)
* 류성민(부산대학교), 이장명(부산대학교)
- TA01-5 [미지의 불규칙한 장애물에서 자율이동로봇의 궤적생성에 관한 연구](#)
* 최규종(부산IT직업전문학교), 안두성(부경대학교)
- TA01-6 [언덕지형을 지나는 차륜 이동 로봇을 위한 직선구간에서의 최소 시간 경로 계획에 대한 연구](#)
* 김재성(한국과학기술원), 김병국(한국과학기술원)

TA02 로봇틱스 및 응용 1

- TA02-1 [입는 로봇을 이용한 수중동작 효과구현](#)
* 전도영(서강대학교), 문효상(서강대학교), 황범수(서강대학교)
- TA02-2 [장애인 및 노약자의 손동작 보조를 위한 프레임이 없는 구조의 입는 로봇 개발](#)
* 인현기(서울대학교), 조규진(서울대학교)
- TA02-3 [듀얼 암 로봇의 동적 강성/강도 및 진동 성능 평가](#)
* 이재욱(부산대학교), 유완석(부산대학교), 한현규((주)오토파워), 이영철((주)오토파워), 이영진((주)오토파워), 정철곤(위아(주)), 신윤성(위아(주))
- TA02-4 [정밀조립 공정을 위한 듀얼암 로봇 시스템](#)
* 박경택(한국기계연구원), 박찬훈(한국기계연구원)
- TA02-5 [중공축 서보 조립체를 이용한 Dual Arm Robot 설계](#)
* 고석조(동의과학대학), 한현규((주)오토파워), 고희영((주)오토파워), 이영철((주)오토파워), 정철곤(위아(주)), 신윤성(위아(주)), 이영진((주)오토파워)
- TA02-6 [Dual Arm Robot을 위한 중공축 서보 조립체 개발 및 성능 평가](#)
* 고석조(동의과학대학), 한현규((주)오토파워), 고희영((주)오토파워), 이영철((주)오토파워), 정철곤(위아(주)), 신윤성(위아(주)), 이영진((주)오토파워)

TA03 항법유도시스템 1

- TA03-1 [수중무선센서망에서의 센서위치추정 기법](#)
* 문현필(부산대학교), 유창호(부산대학교), 최재원(부산대학교), 서영봉(부산대학교)
- TA03-2 [다양한 기동을 위한 VSIMM 추적 필터의 모델그룹 설계](#)
* 진용일(부산대학), 유창호(부산대학교), 최재원(부산대학교), 서영봉(부산대학교), 서태일(국방과학연구소), 김의진(국방과학연구소)
- TA03-3 [지능형 차량 시스템을 위한 레이더 센서를 이용한 차량 추적 알고리즘](#)
* 박성근(연세대학교), 황재필(연세대학교), 김은태(연세대학교), 이희진(연세대학교), 홍대건((주)만도)

- TA03-4 [VSIMM 기반 표적추적필터 설계](#)
 * HuiQiang Zhuang(부산대학교 기계공학부), HongPing Gao(부산대학교 기계공학부), 유창호(부산대학교), 최재원(부산대학교), 서태일(국방과학연구소), 김의진(국방과학연구소)
- TA03-5 [수중무선센서망에서의 상호작용 다중모델 기반 표적추적 필터 설계](#)
 * 유창호(부산대학교 지능기계공학과), 문현필(부산대학교 기계공학부), 최재원(부산대학교), 서영봉(부산대학교), 고남곤(국방품질기술원)
- TA03-6 [소프트웨어 기반 Loran-C 신호 생성 및 처리](#)
 * 임준혁(건국대학교), 임성혁(건국대학교), 김우현(서울대학교), 지규인(건국대학교)

TA04 제어응용 1

- TA04-1 [차량 감지 시스템에서 센서 융합을 위한 상황 인식](#)
 * 양승한(아주대학교), 송봉섭(아주대학교), 엄재용(현대자동차), 조석환(현대자동차)
- TA04-2 [노드기반 스케줄링 방법을 이용한 FlexRay 네트워크 시스템의 구현](#)
 * 배용경(부산대학교), 김만호(대구경북과학기술원), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- TA04-3 [외바퀴로봇의 이동을 위한 Yaw방향 회전 보정 제어 기법](#)
 * 김성하(부산대학교), 이장명(부산대학교)
- TA04-4 [반응동 현가장치 장착 전차량 모델에 대한 관측기 기반 통합 예견 제어](#)
 * 김동호(한국과학기술원), 박영진(한국과학기술원), 박윤식(한국과학기술원)
- TA04-5 [충돌안전시스템 HILS를 위한 Radar/Lidar 센서 노이즈 분석 및 에뮬레이터 개발](#)
 * 김선희, 박기홍, 김덕환, 김원욱, 허승진(국민대학교)

TA05 다 개체 시스템의 군집 및 협력제어

- TA05-1 [벡터필드 기반의 군집제어 알고리즘](#)
 * 좌동경(아주대학교), 권지욱(아주대학교), 김철중(아주대학교), 홍석교(아주대학교)
- TA05-2 [마커를 이용한 군집 이동로봇의 위치 및 자세 추정](#)
 * 좌동경(아주대학교), 이호원(아주대학교), 권지욱(아주대학교), 홍석교(아주대학교)
- TA05-3 [형상 행렬을 이용한 이동로봇의 동적 경계 추종 알고리즘](#)
 * 좌동경(아주대학교), 이기룡(아주대학교), 홍석교(아주대학교)
- TA05-4 [선형 다개체 시스템의 원하는 파형으로의 일치](#)
 * 김홍근(서울대학교), 김성준(서울대학교), 심형보(서울대학교), 서진현(서울대학교), 백주훈(광운대학교)
- TA05-5 [시변 매개변수를 갖는 다개체 이동 로봇을 위한 적응 군집 제어](#)
 * 박봉석(연세대학교), 최윤호(경기대학교), 박진배(연세대학교)

TA06 비행체 유도제어 1

- TA06-1 [멀티카메라 시스템 기반 실내 소형비행체 자세 제어를 위한 다중 센서 융합 연구](#)
 * 박봉균(한국과학기술원), 원대연(한국과학기술원), 탁민제(한국과학기술원), 심현철(한국과학기술원)
- TA06-2 [멀티카메라 시스템을 이용한 실내용 무인 항공기 자세 추정](#)
 * 오현동(KAIST), 원대연(KAIST), 허성식(KAIST), 박봉균(KAIST), 안종선(KAIST), 심현철(KAIST), 탁민제(KAIST)

- TA06-3 [탄도탄의 상대 추정 및 궤적 예측](#)
* 박상혁(인하대학교), 유창경(인하대학교)
- TA06-4 [헤드/아이 통합 트랙커 시뮬레이터 개발](#)
* 김정호(부산대학교 비행역학실), 이대우(부산대학교), 조경래(부산대학교), 김종훈(부산대학교), 조선영(부산대학교)

TP01 지능시스템 2

- TP01-1 [Particle filter를 이용한 군집로봇의 상호위치인식 기반의 침입자 포위](#)
* 정광민(중앙대학교), 심귀보(중앙대학교)
- TP01-2 [RF/초음파센서를 이용한 다중 멀티로봇의 위치 인식](#)
* 최원연(부산대학교), 박재현(부산대학교), 이장명(부산대학교)
- TP01-3 [이차원 등방 초음파 수신기들이 있는 실내 이동 로봇의 하이브리드 전역 자가 위치 추정방법의 추후 결과](#)
* 김성진(KAIST), 김병국(KAIST)
- TP01-4 [지원 벡터 학습 알고리즘을 적용한 무선 센서 네트워크의 미확인 물체 위치 탐지 기법](#)
* 김우진(서울대학교), 박재만(서울대학교), 김현진(서울대학교)
- TP01-5 [ICP방법을 이용한 3D 거리 영상의 정합](#)
* 신용득(한국생산기술연구원), 박재한(한국생산기술연구원), 박경욱(한국생산기술연구원), 백승호(한국생산기술연구원), 백문홍(한국생산기술연구원)
- TP01-6 [거울반사 탐지를 통한 초음파센서 기반 격자지도 작성](#)
* 최윤규(고려대학교), 송재복(고려대학교)

TP02 로봇틱스 및 응용 2

- TP02-1 [휴머노이드 하반신 로봇\(CHP-1\)의 자세를 고려한 협조 동작 성능 향상](#)
* 장우일(창원대학교), 김재덕(창원대학교), 최국진(삼화산업(주)), 홍대선(창원대학교), 최영휴(창원대학교)
- TP02-2 [3자유도 병렬형 허리 구조를 갖는 휴머노이드 로봇의 기구학 해석 및 검증](#)
* 배영걸(충남대학교 메카트로닉스공학과), 정슬(충남대학교 메카트로닉스공학과)
- TP02-3 [이족 로봇의 안정적인 보행을 위한 초기조건 결정방법](#)
* 전용권(KAIST), 박윤식(KAIST), 박영진(KAIST)
- TP02-4 [강성 제어를 이용한 한다리 hopping 모션의 제어](#)
* 성상학(위드로봇), 염영일(포항지능로봇연구소)
- TP02-5 [2족 로봇을 위한 선형 역진자 모델 기반의 토크 효율적인 걸음새 생성](#)
* 신혁기(KAIST, 전기및전자공학과), 김병국(한국과학기술원)
- TP02-6 [보행 로봇의 충격 흡수를 위한 아치형 발의 설계](#)
* 성상학(위드로봇), 염영일(포항지능로봇연구소)

TP03 항법유도시스템 2

- TP03-1 [고속 고기동 표적을 위한 IMM/PDA 필터 설계](#)
* HongPing Gao(부산대학교 기계공학부), HuiQiang Zhuang(부산대학교 기계공학부), 유창호(부산대학교), 최재원(부산대학교), 서태일(국방과학연구소), 김의진(국방과학연구소)

- TP03-2 [신경회로망 기반 미사일 적응제어기의 조종면 고장 및 상실에 대한 강건성 평가](#)
* 성재민(경상대학교 기계항공공학부), 김병수(경상대학교 기계항공공학부)
- TP03-3 [확률기반 추적-회피 게임](#)
* 곽동준(서울대학교), 김현진(서울대학교)
- TP03-4 [3체 운동방정식을 이용한 인공위성의 궤적보통기동](#)
* 조동현(KAIST), 정영석(KAIST), 정보영(KAIST), 이동현(KAIST), 방효충(KAIST)
- TP03-5 [제한된 통신 대역폭을 고려한 무인 수중 자율 운항체를 위한 심도 제어기 설계](#)
* Nanang Syahroni(부산대학교 기계공학부), 서영봉(부산대학교), 최재원(부산대학교)

TP04 제어응용 2

- TP04-1 [열간 압연 공정에서 강판의 캠버제어 기술 개발](#)
* 최일섭(포스코기술연구원), 배진수(포스코기술연구원), 정제숙(포스코기술연구원)
- TP04-2 [스펙트럼 왜곡을 이용한 머리전달함수의 개인별 차이 분석](#)
* 조현(KAIST), 박영진(KAIST), 박윤식(KAIST)
- TP04-3 [USB통신 기반의 단기 제어기 설계환경\(RCP\) 연구](#)
* 양지혁(인하대학교), 이영삼(인하대학교), 권오규(인하대학교)
- TP04-4 [비선형 풍력터빈의 제어를 위한 선형화 특성에 관한 연구](#)
* 임채욱(한밭대학교)
- TP04-5 [Support vector regression을 이용한 적응 궤환선형화 기법](#)
* 신종호(서울대학교 기계항공공학부), 김현진(서울대학교), 김유단(서울대학교)

TP05 로봇비전 및 응용

- TP05-1 [넓은 실내 공간에서 수평 선분을 이용한 비전 기반의 지도 작성 및 위치 인식](#)
* 안수용(POSTECH), 강정관(POSTECH), 이래경(POSTECH), 오세영(POSTECH)
- TP05-2 [구조광을 이용한 3차원 복원을 위한 프로젝터와 카메라의 간편한 보정](#)
* 백승해(경북대학교), 박순용(경북대학교), 박고광(경북대학교), 장레이(경북대학교)
- TP05-3 [주행중 차량 인식을 위한 강건한 스테레오 매칭](#)
* 나인태(포항공과대학교), 정홍(포항공과대학교)
- TP05-4 [불변 모멘트와 에지 히스토그램 기술자를 이용한 동영상 검색 시스템](#)
* 김장희(동아대학교), 임혜연(동아대학교), 강대성(동아대학교)
- TP05-5 [가시성 그래프와 가변-셀-분할을 결합한 경로계획 알고리즘](#)
* 김정태(포항공과대학교 컴퓨터 공학과 IM연구실), 김대진(포항공과대학교 컴퓨터 공학과 IM연구실)
- TP05-6 [실내 보행자에 부착된 카메라 영상에 의한 보행거리 측정](#)
* 김정태(대구대학교), 박수우(대구대학교), 도용태(대구대학교)

TP06 비행체 유도제어 2

- TP06-1 [모델예측기법을 이용한 유도탄 유도법칙](#)
* 강선혁(서울대학교 기계항공공학부 지능제어시스템연구실), 김현진(서울대학교 기계항공공학부), 이진익(국방과학연구소), 전병을(국방과학연구소)

- TP06-2 [지형회피궤적 자동 생성 알고리즘 연구](#)
* 박정진(인하대학교), 박상혁(인하대학교), 유창경(인하대학교)
- TP06-3 [항공촬영을 위한 무인 비행선의 경로 추종 비행시험](#)
* 정균명(경상대학교), 김병수(경상대학교), 성재민(경상대학교), 제정형(HanGIS(주)), 이성근(HanGIS(주))
- TP06-4 [무인항공기의 영상기반 추적유도기법 설계](#)
* 이대원(서울대학교), 윤승호(서울대학교), 김현진(서울대학교), 김유단(서울대학교)
- TP06-5 [편대비행 임무계획시 고려하여야 할 기동 가속도 제한 조건](#)
* 김상재(국방과학연구소), 황익호(국방과학연구소), 김현중(국방과학연구소), 최동균(국방과학연구소)

TE01 지능 로봇 기술 및 응용

- TE01-1 [이동로봇의 실내 위치추정을 위한 천장 영상의 효율적 특징점 정합](#)
* 김태연(충남대학교), 유준(충남대학교)
- TE01-2 [이동로봇의 구조적 특성을 고려한 DR\(엔코더,자이로\)/영상 통합 항법 시스템](#)
* 박슬기(충남대학교 전자전파정보통신전공), 황동환(충남대학교 전자전파정보통신전공)
- TE01-3 [외바퀴 이동 로봇 제어 및 설계](#)
* 이승준(충남대학교 메카트로닉스공학과), 이종현(충남대학교 메카트로닉스공학과), 신혜정(충남대학교 메카트로닉스공학과), 정슬(충남대학교 메카트로닉스공학과)
- TE01-4 [협소구역 이동을 위한 소형 직렬 다관절 이동 메커니즘 개발](#)
* 신호철(원자력연구소), 정경민(원자력연구원), 서용철(원자력연구원), 이성욱(원자력연구원), 정승호(원자력연구원)
- TE01-5 [U-City를 위한 로봇과 사용자의 실내외 연속 위치 인식 시스템](#)
* 전해민(KAIST), 이승목(KAIST), 명현(KAIST)
- TE01-6 [휴머노이드 로봇 ROBOKER의 PC플랫폼기반의 입력 보상 방식 신경망 제어 구현 및 실험](#)
* 안재국(충남대학교), 정슬(충남대학교)

TE02 3D Sound Technology for Human-Robot Interface

- TE02-1 [머리전달함수 측정 시스템의 개발과 분석](#)
* 이윤재(한국과학기술원), 박영진(한국과학기술원), 박윤식(한국과학기술원)
- TE02-2 [공간좌표로 사상된 GCC 함수를 이용한 다 음원 위치 추정](#)
* 권병호(KAIST), 박영진(한국과학기술원), 박윤식(KAIST)
- TE02-3 [로봇 인공귀를 위한 반사파 제거 기법의 성능 평가](#)
* 이상문(KAIST), 박영진(KAIST), 박윤식(KAIST)
- TE02-4 [삼각배치 마이크로폰 어레이를 이용한 입체적 음원 방향 추정](#)
* 이병기(한국과학기술연구원), 최종석(한국과학기술연구원)
- TE02-5 [위치정보와 머리전달함수를 사용한 적응형 사운드 시스템 설계](#)
* 유승수(건국대학교), 김영문(건국대학교), 김선용(건국대학교), 이기승(건국대학교), 이석필(전자부품연구원)
- TE02-6 [가능성 히스토그램 매핑 방법에 의한 음원방향검지 시스템의 DSP 구현](#)
* 이창훈(배재대학교), Quang Nguyen(배재대학교)

TE03 유비쿼터스 향만 IT 기술

- TE03-1 [크레인 감시시스템을 위한 무선 센서 네트워크](#)
* 추영열(동명대학교), 정다운(동명대학교)
- TE03-2 [컨테이너 터미널 장치장 내부 ad-hoc 네트워크 설계](#)
* 박성환(동명대학교), 최영복(동명대학교), 이승주(동명대학교)
- TE03-3 [게임 물리엔진을 이용한 천장 크레인 시뮬레이터 개발](#)
* 김성길(동명대학교), 옥수열(동명대학교)
- TE03-4 [컨테이너 터미널에서의 RTLS 기반의 Y/T 폴링 시스템 아키텍처에 관한 연구](#)
* 황석준(동명대학교), 박남규(동명대학교), 김주영(동명대학교), 이정훈(동명대학교)
- TE03-5 [향만 컨테이너 이동성 모델](#)
* Soonmok Kwon(Postech), Da Un Jung(Tong-myung Univ.), Young-yeol Choo(Tong-myung Univ.), Cheeha Kim(Postech)
- TE03-6 [향만 자동화를 위한 비전\(Vision\) 기반의 무인 하역 차량](#)
* 김수용(POSTECH), 김대현(POSTECH), 이제원(POSTECH), 박영수(POSTECH), 김상우(POSTECH)

TE04 제어응용 3

- TE04-1 [실험오차보정에 의한 입력성형 제어성능 향상](#)
* 우교식(건국대학교), 김진우(건국대학교), 강철구(건국대학교), 이동제(다사로봇), 박경희(다사로봇), 김형철(다사로봇)
- TE04-2 [영구 자석 스텝퍼 모터를 위한 비선형 관측기](#)
* 김원희(한양대학교), 최인덕(한양대학교), 정정주(한양대학교), 배기선(디이엔티)
- TE04-3 [천정크레인의 위치 제어를 위한 슬라이딩 모드 컨트롤](#)
* 최규웅(포항공대 전자전기공학과), 이진수(포항공대 전자전기공학과)
- TE04-4 [볼-빔 시스템의 원심력을 고려한 강인한 제어기 설계](#)
* 김진수(동아대학교), 최호림(동아대학교)
- TE04-5 [볼-빔 시스템에 대한 고장허용 제어기 설계](#)
* 윤재승(동아대학교 전기공학과), 최호림(동아대학교 전기공학과)

TE05 메카트로닉스 기술 및 응용

- TE05-1 [강인 성능 조건을 만족하는 궤환 시스템을 위한 반복 제어기의 설계](#)
* 도태용(한밭대학교), 유정래(서울산업대학교)
- TE05-2 [이중 주파수 패턴과 PMP를 이용한 3차원 형상 측정](#)
* 이현기(한국과학기술원), 홍덕화(한국과학기술원), 조형석(한국과학기술원)
- TE05-3 [디지털 카메라용 이미지 안정화 시스템의 Min-Max 제어기법](#)
* 조주연(KAIST), 조우종(삼성디지털이미징), 박정호(삼성디지털이미징), 김경수(KAIST)
- TE05-4 [장애인의 슬관절을 위한 보조 장치 설계 및 실험](#)
* 전형진(충남대학교 메카트로닉스공학과), 정슬(충남대학교)
- TE05-5 [타이밍 벨트를 이용한 핑거 구동방식 로봇 핸드의 개발](#)
* 문장현((주)로보렉스), 유준(충남대학교)

- TE05-6 [지뢰 탐지 로봇 개발](#)
 * 정승호(한국원자력연구소), 정경민(한국원자력연구원), 신호철(한국원자력연구원), 이정엽((주)현대로템), 김석환((주)현대로템), 이명천(국방과학연구소)

TE06 비행체 유도제어 3

- TE06-1 [혼합 H2/Hinf 를 이용한 선형부등행렬식 기반의 고정익 항공기 강인 자동 착륙 제어기 설계](#)
 * 유동일(KAIST 항공우주공학과), 심현철(KAIST 항공우주공학과)
- TE06-2 [Monte-Carlo를 이용한 재진입 비행체의 A&L단계 퍼지제어기 강인성 검증](#)
 * 민찬오(부산대학교), 이대우(부산대학교), 조성진(부산대학교)
- TE06-3 [혼합 H2/H \$\infty\$ 제어를 이용한 고양각 유도탄의 3축 자동조종장치 설계](#)
 * 원대연(KAIST), 김윤환(KAIST), 탁민제(KAIST)
- TE06-4 [공대공 미사일의 기민한 회전을 위한 자동조종장치 설계](#)
 * 김경업(서울대학교), 강선혁(서울대학교), 김현진(서울대학교)
- TE06-5 [트라이-로터 무인항공기 동역학 모델링 및 제어기법 연구](#)
 * 유동완(KAIST), 원대연(KAIST), 탁민제(KAIST)

TEP Poster Session (1)

- TEP01 [유사 물체 사이에서의 선택적 표적 추적 성능 향상을 위한 전정안반사 원리의 응용](#)
 * 어현규(서울대학교), 반욱(서울대학교), 박재홍(서울대학교), 황원상(서울대학교), 조동일(서울대학교), 김광수(한밭대학교)
- TEP02 [AUV를 위한 물속 3차원 경계표 인식 방법 개발](#)
 * 김원규(부산대학교), 유선철(부산대학교), 강동중(부산대학교), 이병주(부산대학교), 최재원(부산대학교), 박명관(부산대학교)
- TEP03 [다목적 실내용 비행선 기초 연구](#)
 * 주재형(전북대학교), 임혁(전북대학교), 이우근(전북대학교), 이상훈(전북대학교), 최우람(전북대학교), 정구영(전북대학교), 유명중(전북대학교), 유기호(전북대학교)
- TEP04 [SIFT를 이용한 영상 안정화 기법](#)
 * 곽휘권(충남대학교), 김현진(충남대학교), 유준(충남대학교)
- TEP05 [무선랜를 이용한 이동로봇 원격제어](#)
 * 김상겸(강원대학교), 최명환(강원대학교)
- TEP06 [역진자 시스템과 로봇구동체의 효율적인 제어](#)
 * 이수성(한국과학영재학교), 이장명(부산대학교)
- TEP07 [원전케이블 비파괴 열화진단로봇 기구부 설계](#)
 * 오기용(한전 전력연구원), 박준영(한전 전력연구원), 이재경(한전 전력연구원), 조병학(한전 전력연구원), 정선철(한전 전력연구원)
- TEP08 [초등 정규교과과정에서 로봇활용교육 도입 전략](#)
 * 조혜경(한성대학교), 김미량(성균관대학교)
- TEP09 [원격 서보매니플레이터 제어시스템 설계](#)
 * 이종광(한국원자력연구원), 박병석(한국원자력연구원), 이효직(한국원자력연구원), 김기호(한국원자력연구원), 김경태(한국원자력연구원)

- TEP10 [인간-로봇 협업을 위한 지능형 교시 단말기](#)
* 박정섭(한국생산기술연구원, 고려대학교), 이상무(한국생산기술연구원), 남경태(한국생산기술연구원), 지상훈(한국생산기술연구원), 심준홍(한국생산기술연구원), 임요택(고려대학교)
- TEP11 [3차원 최적 조립 경로 계획을 위한 유전자 알고리즘](#)
* 윤정원(국립경상대학교), 세드 하산(국립경상대학교)
- TEP12 [감시정찰을 위한 생체모방로봇의 행위 모델](#)
* 황정훈(KETI), 계중읍(국방기술품질원), 안진웅(대구경북과학기술연구원)
- TEP13 [감정 상태에 기반한 안드로이드의 시선 행동 선택 알고리즘](#)
* 정준영(과학기술연합대학원대학교), 이동욱(한국생산기술연구원), 박현섭(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원)
- TEP14 [UML을 이용한 로봇 모듈의 명세화 방법 및 안드로이드 적용](#)
* 정준영(과학기술연합대학원대학교), 이동욱(한국생산기술연구원), 박현섭(한국생산기술연구원), 이호길(한국생산기술연구원)
- TEP15 [시간지연제어기법을 이용한 수중로봇의 강인제어](#)
* 박준영(한전전력연구원), 조병학(한전전력연구원), 이재경(한전전력연구원), 송영준(한전전력연구원)
- TEP16 [레이저 거리계를 이용한 실내 이동로봇의 3차원 격자지도 작성](#)
* 김태연(충남대학교), 권재홍(충남대학교), 유준(충남대학교)
- TEP17 [서비스 로봇을 위한 소프트웨어 설계 및 구현](#)
* 신은철(한국생산기술연구원), 양광웅(한국생산기술연구원), 최무성(한국생산기술연구원), 김홍석(한국생산기술연구원)
- TEP18 [스프링 댐퍼 임피던스를 이용한 네트워크 기반의 군집 로봇의 이동 경로 제어 기법](#)
* 김성욱(금오공과대학교), 이호균(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교)
- TEP19 [영구자석 바이어스 양방향 자기부상시스템 설계 및 제어](#)
* 이동대(경남대학교 기계공학과), 나언주(경남대학교 기계공학과)
- TEP20 [철강 연주 공정에서의 S/W 재사용 기술 개발](#)
* 박영복((주)포스코), 이종현((주)포스코), 김용수((주)포스코), 양진석(포항공대)
- TEP21 [통합형 전자부품 성능진단 시스템 개발](#)
* 최용구(한수원 원자력발전기술원), 정창규(한수원 원자력발전기술원), 이재기(한수원 원자력발전기술원)
- TEP22 [프레스공정시스템에서의 AC 유도전동기 상태 모니터링을 위한 진단시스템 개발](#)
* 이인수(경북대학교), 나경진((주)아진산업)
- TEP23 [초음파 영상에서 운동벡터를 이용한 공간합성에서의 흐려짐 방지 알고리즘](#)
* 한민수(강원대학교), 최명환(강원대학교)
- TEP24 [LCD용 COF NCP 패키징 공정설계 및 분석](#)
* 차동혁(한국산업기술대학교), 심재홍(한국산업기술대학교), 이종길(한국산업기술대학교)
- TEP25 [자동차용 휠캡 자동 조립 검사장치 개발](#)
* 김성진((사)전북대학교자동차부품금형기술혁신센터), 이성철(전북대학교), 양수진((사)전북대학교자동차부품금형기술혁신센터), 윤명우(STA(주))
- TEP26 [물고기를 모방한 수중로봇의 옆 지느러미 메카니즘 설계](#)
* 정창현(과학기술연합대학원대학교), 이상효(과학기술연합대학원대학교), 김경식(한국생산기술연구원), 차유성(한국생산기술연구원), 류영선(한국생산기술연구원)
- TEP27 [등장성 요추운동시스템의 자기유체 제어시스템 개발](#)
* 장대진(재활공학연구소), 강성재(재활공학연구소), 배태수(재활공학연구소), 김신기(재활공학연구소), 류제청(재활공학연구소), 문무성(재활공학연구소)

FA01 지능형 현가장치시스템

- FA01-1 [도로 주기를 고려한 반능동 현가장치 시스템에서 역학적 반응의 최적화](#)
* 터넵 아르존(부산대학교), 응웬 레 호아(부산대학교), 박재완(부산대학교), 홍금식(부산대학교)
- FA01-2 [1/4차량 능동 현가장치에 대한 기준 모델 적응제어](#)
* 응웬 레 호아(부산대학교), 박성훈(부산대학교), 터넵 아르존(부산대학교), 박재완(부산대학교), 홍금식(부산대학교)
- FA01-3 [지능형 서스펜션을 위한 비접촉식 차고센서에 대한 연구](#)
* 이창석(인제대학교), 조군래(인제대학교), 백승환(인제대학교), 윤득선(인제대학교), 부광석(인제대학교)
- FA01-4 [Yaw-Roll 모델을 이용하여 차량 동역학 추정에 대한 연구](#)
* Junlai Zhao(Inje University), Changseok Lee(Inje University), Seunghwan Baek(Inje University), Duksun Yun(Inje University), Kwangsuck Boo(Inje University)

FA02 Stability Analysis and Synthesis for Systems with time-delay

- FA02-1 [뉴트럴 타입의 선형 시간지연 시스템에 대한 새로운 지연의존 안정성 판별법](#)
* 박명진(충북대학교), 권오민(충북대학교), 박주현(영남대학교)
- FA02-2 [Qi 고차 혼돈 시스템간의 항수비 시간지연 동기화](#)
* 박주현(영남대학교), 이태희(영남대학교), 정호열(영남대학교)
- FA02-3 [시간지연을 가지는 루에시스템의 안정성해석](#)
* 이상문(대구대), 박주현(영남대학교)
- FA02-4 [시간 지연 궤환 제어를 이용한 카오틱 루어 시스템에 대한 시간 지연에 종속적인 동기화 조건](#)
* 지대현(포항공과대학교), 유우종(포항공과대학교), 박주현(영남대학교), 원상철(포항공과대학교), 이상문(대구대학교)

FA03 분산시스템을 통한 로봇제어 - 최근 연구

- FA03-1 [강화학습 기반의 바이오 곤충과 인공지능 로봇간의 상호작용에서의 코디네이션 문제](#)
* 안효성(광주과학기술원), 최영철(광주과학기술원)
- FA03-2 [Q-Learning의 수렴성 증명](#)
* 안효성(광주과학기술원), 김한얼(광주과학기술원)
- FA03-3 [CompactRIO를 이용한 교란관측기 기반 원격조작 시스템 설계](#)
* 안효성(광주과학기술원), 김병연(광주과학기술원), 이태경(광주과학기술원), 이상철(광주과학기술원)
- FA03-4 [분산제어를 위한 모바일로봇 시스템 구축](#)
* 안효성(광주과학기술원), 허환(광주과학기술원), 홍성제(조선대학교), 이남수(삼성전자)
- FA03-5 [협동강화학습 실험을 위한 바이오 곤충과 로봇의 상호작용 플랫폼 설계](#)
* 안효성(광주과학기술원), 손지환(광주과학기술원)

FA04 제어로봇시스템

- FA04-1 [DMX512 규격 확장을 통한 이미지 생성형 LED 영상 구동 모듈 개발](#)
* 고재하((주)오픈테크놀러지), 조병수((주)오픈테크놀러지), 양승학(호남대학교)

- FA04-2 [농업용 운반작업 로봇의 플랫폼 개발](#)
* 유영재(목포대학교), 임대영(목포대학교), 이용준(목포대학교), 박순길(목포대학교), 김대영(목포대학교)
- FA04-3 [냉장고 왕복동 압축기용 BLDC 전동기의 부하변동 특성해석](#)
* 김대경(전자부품연구원), 신덕식(전자부품연구원), 양승학(호남대학교), 차현록(생산기술연구원)
- FA04-4 [로봇관절 적용을 위한 토크측정 시뮬레이터](#)
* 박용구(레드윈테크놀로지(주)), 문용선(순천대학교 전자공학과), 고낙용(조선대학교), 배영철(전남대학교), 이안용(한양대학교)
- FA04-5 [초음파 비이컨을 이용한 이동 로봇 실내 위치 추정](#)
* 고낙용(조선대학교), 김태균(조선대학교)

FP01 지능시스템 3

- FP01-1 [레이저 스캐너와 RTK-DGPS를 이용한 무인차량의 장애물 회피 제어](#)
* 박형규(부산대학교), 류재현(LIGnex1), 고영호(퓨트로닉스), 김명국(부산항만공사), 정지은(부산대학교), 배종일(부경대학교), 이만형(부산대학교)
- FP01-2 [옴니휠을 이용한 자율 이동 로봇의 주행 제어 연구](#)
* 김승우(순천향대학교), 김상대(순천향대학교)
- FP01-3 [H \$\infty\$ 제어를 이용한 축소차량의 모델링 및 제어](#)
* 박형준(부산대학교메카트로닉스실험실), 윤성만(부산대학교기계공합부), 김명국(부산항만공사), 고영호(퓨트로닉스), 배종일(부경대학교), 이만형(부산대학교)
- FP01-4 [다개체 로봇 환경을 위한 수행시간을 최소화하는 작업 계획 시스템](#)
* 김용취(한국과학기술원), 김병국(한국과학기술원)
- FP01-5 [주어진 경로 계획에 따라 동작하는 와인 서빙 로봇 개발](#)
* 서창준(인제대학교), 양승호(인제대학교), 이상봉(인제대학교)
- FP01-6 [동적 환경에서의 이동 로봇을 위한 써클리스트 기반의 장애물 회피](#)
* 천홍석(KAIST), 김병국(한국과학기술원)

FP02 로봇틱스 및 응용 3

- FP02-1 [손동작을 이용한 웨어러블 사용자 인터페이스 장치의 개발](#)
* 정상훈(한국산업기술대), 장규환(한국산업기술대), 이준석(한국산업기술대), 오민애(한국산업기술대), 남윤석(한국산업기술대)
- FP02-2 [입는 로봇에서 토크제어 구현을 위한 구동기 역구동성 연구](#)
* 전도영(서강대학교), 문효상(서강대학교), 황범수(서강대학교)
- FP02-3 [원격제어를 위한 5 자유도 햅틱 장치의 설계 및 제어](#)
* vu minh hung(mechanical engineering), 나언주(경남대학교 기계자동화공학부)
- FP02-4 [다양한 표현능력이 있는 다지 근전 전동의수 개발](#)
* 허윤(경북대학교), 박세훈(재활공학연구소)
- FP02-5 [상부 위장관 내시경 시뮬레이션을 위한 중심선 기반 모델 생성 방법](#)
* 이두용(한국과학기술원), 최현영(한국과학기술원), 안우진(한국과학기술원), 정회룡(한국과학기술원)
- FP02-6 [자유 부유 매니플레이터의 조작도 경사 계산](#)
* 김용민(한국과학기술원 전기및전자공학과), 김병국(한국과학기술원 전기및전자공학과)

FP03 센서 및 계측 1

- FP03-1 [센서의 오차보상을 위한 부드러운 구간 분할 최소제곱보정 방법](#)
* 김진백(KAIST), 김병국(한국과학기술원)
- FP03-2 [적응형 뉴로퍼지\(ANFIS\) 모델을 이용한 기름농도 능동 검출](#)
* 조재우(부산대학교), 백경동(부산대학교), 김성신(부산대학교)
- FP03-3 [광 픽업 성능 평가기 캘리브레이션](#)
* 박지현(서울산업대학교), 유정래(서울산업대학교)
- FP03-4 [기기 내장형 대기전력 저감장치의 개발](#)
* 김진근(청주대학교), 강문성(청주대학교), 홍성훈((주)지엠지시스템)
- FP03-5 [예측진단을 위한 메카니칼 싹의 유막 두께 변화측정](#)
* 신영호(아주대학교), 송봉섭(아주대학교), 채장범(아주대학교)

FP04 제어이론

- FP04-1 [짧은 샘플링 시간을 갖는 이산 슬라이딩모드 제어 시스템의 최종 수렴 범위](#)
* 박흥용(고려대학교), 박강박(고려대학교), 조영훈(고려대학교)
- FP04-2 [전위 Legendre 다항식을 이용한 제약 최적 제어](#)
* Pham Luu Trung Duong(Yeungnam University), 이문용(영남대학교)
- FP04-3 [슬라이딩모드제어를 이용한 다변수 비선형 제어](#)
* 이두용(한국과학기술원), 구윤진(한국과학기술원), 김경수(한국과학기술원)
- FP04-4 [다변수 공정을 위한 강건한 다중루프 PI 제어기 설계](#)
* Truong Nguyen Luanvu(Yeungnam University), 이문용(영남대학교)
- FP04-5 [시간 지연이 있는 2차 모델의 식별과 온도 제어기 설계](#)
* 안경필(서울산업대학교 제어계측공학과), 이준성(서울산업대학교 제어계측공학과), 임재식(서울산업대학교 나노아йти공학과), 이영일(서울산업대학교 제어계측공학과)

FP05 산업응용 1

- FP05-1 [간섭영향을 고려한 듀얼 액추에이터의 제어 알고리즘 설계](#)
* 김덕준(한국생산기술연구원), 심준홍(한국생산기술연구원), 남경태(한국생산기술연구원), 이상무(한국생산기술연구원), 지상훈(한국생산기술연구원)
- FP05-2 [원격 작업 시 환경인식센서의 자세 제어를 위한 3링크 유압 매니플레이터 개발](#)
* 양현대(과학기술연합대학원대학교(한국생산기술연구원)), 백승호(한국생산기술연구원), 박재한(한국생산기술연구원), 백문홍(한국생산기술연구원)
- FP05-3 [능동형 무인지게차를 위한 네트워크 기반 포크 제어부 설계 및 성능평가](#)
* 이상협(부산대학교), 송영훈(부산대학교), 박지훈(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- FP05-4 [유압구동 백호작업기 조작 인터페이스 개발](#)
* 윤정원(국립경상대학교), 마루농 오라리우스(국립경상대학교)
- FP05-5 [건설자재 수평 운반 로봇](#)
* 이계영(삼성물산 건설부문), 한창수(한양대학교)

- FP05-6 [무인 컨테이너 트랜스 포터 제어와 관리 시스템 개발](#)
 * 이길수(부산대학교), 김명국(부산항만공사), 고영호((주)퓨트로닉), 이영진((주)오토파워), 배종일(부경대학교), 이만형(부산대학교)

FP06 생산시스템/자동화

- FP06-1 [원자력발전소 디젤발전기 여자시스템 개발 및 적용\(1\)](#)
 * 이주현(한국전력공사 전력연구원), 정태원(충남대학교), 임익현(한국전력공사 전력연구원)
- FP06-2 [차세대 그린에너지 발전 시설을 위한 표준 프로토콜의 분석 및 응용](#)
 * 권기협(금오공과대학교), 이기엽(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교)
- FP06-3 [철강 공정 제어 시스템의 응용 소프트웨어를 위한 미들웨어 구조의 설계](#)
 * 신기영(포스코기술연구원 계측제어연구그룹)
- FP06-4 [적분공정에서의 사인파 외란에 대한 산업용 PI 제어를 사용한 제약 제어](#)
 * Nguyen Viet Ha(Yeungnam University), 이문용(영남대학교)
- FP06-5 [유전알고리즘을 적용한 타워크레인 모니터링 시스템 개발](#)
 * 안홍락(삼성물산 건설부문), 이세현(한양대학교 기계공학부), 정삼룡(삼성물산 건설부문)
- FP06-6 [전도성 박판의 비접촉 반송](#)
 * 심기본(충주대학교), 정광석(충주대학교)

FE01 지능시스템 4

- FE01-1 [로봇 위치인식용 물체 특징점 추출 알고리즘의 성능 평가](#)
 * 강민구(세종대학교), 문승빈(한국생산기술연구원), 백성욱(세종대학교), 류영선(세종대학교)
- FE01-2 [3차원 거리 데이터의 2차원 투영화에 의한 3차원 특징점 추출](#)
 * 박경욱(한국생산기술연구원), 박재한(한국생산기술연구원), 신용득(한국생산기술연구원), 백승호(한국생산기술연구원), 백문홍(한국생산기술연구원)
- FE01-3 [Pre-Processing 방법에 따른 얼굴인식 성능 비교](#)
 * 김형복(중앙대학교), 심귀보(중앙대학교)
- FE01-4 [초음파 센서를 이용한 원형 물체 인식 알고리즘](#)
 * 신항기(한국과학기술원), 김병국(한국과학기술원)
- FE01-5 [모션센서를 이용한 감시 시스템의 영상 안정화 기술](#)
 * 오정석(중앙대학교), 심귀보(중앙대학교)
- FE01-6 [실내환경용 비주얼 SLAM을 위한 Saliency Map 기반의 영상특징 자율 탐지](#)
 * 이용주(고려대학교 기계공학과), 송재복(고려대학교)

FE02 로봇틱스 및 응용 4

- FE02-1 [미스트건 소방로봇의 현장운용을 위한 성능평가](#)
 * 곽지현(방재시험연구원), 김용보(디알비필드로봇(주))
- FE02-2 [승강기 자동 탑승 기능을 가진 전동 스쿠터 설계](#)
 * 임우철(KAIST), 김병국(KAIST)

- FE02-3 [조명제어시스템을 위한 ZigBee Sensor 및 Actuator 구성](#)
* 박석철(한양대학교), 이우석(한양대학교), 김기명(한양대학교), 홍승호(한양대학교)
- FE02-4 [교육용 실시간 무선 스윙업 도립진자 제어시스템 설계](#)
* 성상경(건국대학교), 이병진(건국대학), 윤석창(건국대학원), 이영재(건국대학교)
- FE02-5 [ARM Cortex-M3를 이용한 모션제어기 개발](#)
* 김재일(한국산업기술대학교), 차동혁(한국산업기술대학교), 이희진(한국산업기술대학교)

FE03 센서 및 계측 2

- FE03-1 [레이저 구조광 영상기반 능동 거리측정 시스템](#)
* 이수영(서울산업대학교), 홍영진(포항지능로봇연구소), 서진호(포항지능로봇연구소), 김성도(비에네스소프트)
- FE03-2 [카고 탱크의 압력 측정 시스템 설계에 관한 연구](#)
* 고석조(동의과학대학), 최문호((주)마르센), 김창동(동의과학대학), 김대경(동의과학대학), 장용석((주)마르센)
- FE03-3 [강판의 에지부 결함검사 기술 개발](#)
* 배호문(POSCO), 박창현((주)포스코), 황화원(POSCO)
- FE03-4 [연주 슬래브 단면 개재물 map 측정장치 개발](#)
* 신용태(포스코 기술연구소 계측제어연구그룹), 류창우(포스코 기술연구소 계측제어연구그룹)

FE04 지능형 제어계측

- FE04-1 [루퍼장력 제어를 위한 하드웨어 시뮬레이터 개발](#)
* 이주용(포항공과대학교), 원상철(포항공과대학교), 노일환(포항공과대학교), 박현석(포항공과대학교)
- FE04-2 [이동로봇에 대한 비선형 관측기 기반 경로 추적 제어](#)
* 정대성(포항공과대학교), 구자후(포항공과대학교), 원상철(포항공과대학교)
- FE04-3 [퍼지 PI를 이용한 배수갑문용 유압실린더의 전진 위치제어기 설계](#)
* 최병재(대구대학교), हे무은(대구대학교), 최철희(대구대학교), 홍춘표(대구대학교), 원영태(한국기계연구원)
- FE04-4 [철강영상에서 필기체 문자열의 개별문자분리 및 인식 알고리즘](#)
* 구근휘(포항공과대학교 전자전기공학과), 최성후(포항공과대학교 전자전기공학과), 최종현(포항공과대학교 전자전기공학과), 심승보(포항공과대학교 전자전기공학과), 김상우(포항공과대학교 전자전기공학과)
- FE04-5 [베어링 강구의 외관 검사용 비전 시스템](#)
* 이상옥(대구대), 김윤수(대구대학교), 도용태(대구대학교)

FE05 산업응용 2

- FE05-1 [Shack-Hartmann 센서를 이용한 소형렌즈 특성 측정시스템 구현](#)
* 이재연(부경대학교 전자공학과), 이원창(부경대학교)
- FE05-2 [Smith predictor를 사용한 용융도금 도금량 제어](#)
* 주문갑(국립부경대학교), 박태진(국립부경대학교)
- FE05-3 [PXA320기반 선박용 임베디드 시스템 개발](#)
* 최준영(부산대학교), 박진우(부산대학교), 원형철(부산대학교)

- FE05-4 [지능형 컨테이너의 정보처리 및 모니터링 시스템 구현](#)
* 김태형(부경대학교 전자공학과), 서강래(부경대학교 전자공학과), 강근택(부경대학교), 이원창(부경대학교)
- FE05-5 [Haptic Interface를 이용한 무선 휴머노이드 컨트롤러 개발](#)
* 김만석(동아대학교 전자공학과), 김은수(동아대학교 전자공학과), 신주희(동아대학교 전자공학과), 김종욱(동아대학교 전자공학과)
- FE05-6 [비전센서와 초음파 센서를 이용한 이동 로봇의 VSLAM 적용](#)
* 김조환(동아대학교), 김은수(동아대학교), 신주희(동아대학교), 김종욱(동아대학교)

FE06 정보 및 네트워크

- FE06-1 [네트워크 기반 제어시스템을 이용한 Time-Triggered IEEE 802.15.4의 성능평가](#)
* 송영훈(부산대학교), 박지훈(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- FE06-2 [산업용 제조로봇의 고속 동기제어를 위한 EtherCAT 네트워크 설계](#)
* 박지훈(부산대학교), 배용경(부산대학교), 이경창(부경대학교), 이석(부산대학교)
- FE06-3 [PIL \(Procedure Intermediate Language\) 언어를 파이썬 언어로 변환하는 기법](#)
* 이수전(ETRI), 김인준(ETRI), 이병선(ETRI), 정원찬(ETRI), 김재훈(ETRI), 강병국((주) Soletop), J. Noguero(GMV Aerospace and Defense)
- FE06-4 [임베디드 UML을 이용한 유비쿼터스 프레임워크 개발](#)
* 이정환(한양대학교), 류중경(대림대학)
- FE06-5 [지능형 대형 선박 시스템을 위한 MMS 기반의 선박용 메시지 프로토콜의 설계 및 성능분석](#)
* 김준우(금오공과대학교), 김윤섭(금오공과대학교), 김동성(금오공과대학교)

FEP Poster Session (2)

- FEP01 [원자력발전소 탈기 제어시스템 개선](#)
* 이광대(한전 전력연구원), 오응세(한전 전력연구원), 양승욱(한전 전력연구원), 김종원((주)한국수력원자력), 전당희((주)한국수력원자력), 허정원((주)한국수력원자력)
- FEP02 [고창 지역의 바람자원 분석](#)
* 오기용(한전 전력연구원), 김지영(한전 전력연구원), 강금석(한전 전력연구원), 이준신(한전 전력연구원)
- FEP03 [영상 기반 오류 검출기 처리 속도 향상을 위한 버퍼형 에지 검출 및 영역별 검출법](#)
* 우동기(고려대학교), 우병욱(고려대학교), 박정민(고려대학교), 김영중(고려대학교), 임묘택(고려대학교)
- FEP04 [허프 변환을 이용한 카메라 렌즈의 배럴 왜곡 보정](#)
* 우병욱(고려대학교), 최윤근(고려대학교), 김영중(고려대학교), 임묘택(고려대학교)
- FEP05 [펄스와전류를 이용한 CUI 측정 기술 연구](#)
* 최유락(한국원자력연구원), 권오석(충남대학교)
- FEP06 [도서 자동 반납 및 분류 시스템](#)
* 이성용(한국산업기술대학교), 강준수(한국산업기술대학교), 김현승(한국산업기술대학교), 원건(한국산업기술대학교), 정명진(한국산업기술대학교)
- FEP07 [SLAM을 위한 실시간 환경 복원 기법 연구](#)
* 황선민(부산대학교 기계공학부), 이민철(부산대학교), 김지연(부산대학교), 백준영(부산대학교)
- FEP08 [절대위치 검출 센서의 위상 오차 보상 방법의 개선](#)
* 안기호(수원대학교), 이창수(수원대학교)

- FEP09 [MEMS 관성센서의 성능 Parameter 도출을 위한 자동화 시험기법 연구](#)
* 백동현(세종대학교), 홍성경(세종대학교)
- FEP10 [근적외선을 이용한 혼산농도 측정](#)
* 손봉호((주)포스코), 박형국((주)포스코 기술연구원)
- FEP11 [인체 감지형 LED 조명등의 대기전력 저감을 위한 전원회로 개발](#)
* 김진근(청주대학교), 강문성(청주대학교), 박헌수((주)지엠지시스템)
- FEP12 [저궤도위성 위성체 안정화 기간중에 발생한 지상관제 DATA 분석](#)
* 최홍택(한국항공우주연구소), 김용복(한국항공우주연구소), 용기력(한국항공우주연구소)
- FEP13 [퍼지 PD 제어기를 사용한 AUV의 자세 제어](#)
* 박랑은(연세대학교), 최종요(연세대학교), 황은주(연세대학교), 이희진(한경대학교), 박민용(연세대학교)
- FEP14 [정밀한 위치제어를 위한 강인한 순환형 퍼지신경회로망과](#)
* 이권순(동아대학교), 한성익(동아대학교), 김한메(동아대학교)
- FEP15 [동적구조 학습을 갖는 순환형 신경회로망과 마찰관측기를 이용한 비선형제어](#)
* 이권순(동아대학교), 한성익(동아대), 김한메(동아대)
- FEP16 [재해 예방을 위한 지역 기상정보 측정장치 개발](#)
* 문장현((주)로보렉스), 김도우(대덕대학), 유준(충남대학교)
- FEP17 [운전자 보호를 위한 칼라 필터 기반 금속 물체 추출](#)
* 주영훈(군산대학교), 이연석(군산대학교), 김진규(군산대학교)
- FEP18 [시뮬레이터를 이용한 수중 로봇의 자율유영 구현에 관한 연구](#)
* 김경식(KITECH), 정창현(KITECH), 차유성(KITECH), 이상효(KITECH), 류영선(KITECH)
- FEP19 [USAT/Gyro 결합 시스템을 이용한 차량의 무인주행](#)
* 김수용(부산대학교), 윤강섭(대구대학교), 이동활(한국LPS), 김명국(부산항만공사), 고영호((주)퓨트로닉), 배종일(부경대학교), 이만형(부산대학교)
- FEP20 [다양한 특징벡터공간의 융합을 이용한 물체인식 방법](#)
* 정웅지(성균관대학교)
- FEP21 [반복 학습과 퍼지 로직에 의한 n-링크 최적 제어](#)
* 김민환(고려대학교), 박귀태(고려대학교)
- FEP22 [Fuzzy-PID를 이용한 PEMFC 제어](#)
* 함제훈(연세대학교), 유성훈(연세대학교), 강효석(연세대학교), 박민용(연세대학교), 조영완(서경대학교)
- FEP23 [추출된 운동 영역에서 그림자 제거를 위한 픽셀 누적 사영 기법](#)
* 황순민(부산대학교 기계공학부), 김진영(동명정보대학교), 강동중(부산대학교)
- FEP24 [개방형 제어 플랫폼 기반 호버링형 수중자율운항체 테스트베드 및 ACE/TAO RTEs 설계](#)
* 유창호(부산대학교 지능기계공학과), Eko Henfri Binugroho(Electronic Engineering Polytechnic Institute of Surabaya), 최재원(부산대학교), 서영봉(부산대학교)
- FEP25 [임무수행능력을 갖춘 무인항공기 시스템 개발](#)
* 정병인(한서대학교), 지민석(한서대학교), 김희주(한서대학교)
- FEP26 [Low-Cost DGPS 3개를 이용한 오차율 감소를 위한 연구](#)
* 엄현섭(부산대학교), 이민철(부산대학교), 백준영(부산대학교)
- FEP27 [GPS L5 신호에 대한 Floating 및 Fixed 레벨 신호획득부 알고리즘](#)
* 최승현(ETRI), 손승호(ETRI), 이상욱(ETRI), 김재훈(ETRI)
- FEP28 [GPS L5에서 신호획득 수행시간에 의해 변경된 코드위상 재검색 및 정밀도플러 결정 기법](#)
* 주인원(한국전자통신연구원), 이상욱(한국전자통신연구원)