

TA02 병렬로봇을 위한 촉각센서 응용

- TA02-1 [촉각센서 적용을 위한 전도성 재료의 성형특성](#)
오성택, 이인환, 조해용(충북대학교)
- TA02-2 [주사 펌프의 속도 및 방향조절에 의한 일정한 선폭을 얻기 위한 연구](#)
윤해룡, 김호찬, 김상식(안동대학교)
- TA02-3 [유연 촉각센서를 위한 DSP 기반의 신호처리 시스템 개발](#)
진승호, 이주경, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)
- TA02-4 [병렬로봇 제어를 위한 EtherCAT 슬레이브 시스템 구조 설계](#)
서지원, 이주경, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)
- TA02-5 [고속 자동화 반복작업을 위한 병렬로봇 설계](#)
임정학, 윤천석(㈜ 오토닉스)

TA03 항법유도제어

- TA03-1 [GPS 교란원 위치 추정을 위한 TDOA/AOA 복합 기법 설계](#)
임덕원(한국항공우주연구원)
- TA03-2 [상대운동방정식을 이용한 우주파편 충돌회피기동의 해석적 설계](#)
조동현, 김해동, 이상철(한국항공우주연구원)
- TA03-3 [동적 랜드마크의 위치 변화에 강인한 동시간 위치 인식 및 지도 작성에 관한 연구](#)
오승원, 한민수(한국과학기술원)
- TA03-4 [다중경로 환경에서의 VTL기반의 GPS 수신기 성능 분석](#)
강희원, 임덕원, 허문범, 남기욱(한국항공우주연구원)
- TA03-5 [GPS/INS 통합항법 시스템을 위한 M&S 소프트웨어 GUI 설계](#)
김태원, 구문석(충남대학교), 오상헌(넵코어스㈜), 황동환(충남대학교)

TA04 Robotics

- TA04-1 [A Stable Control of Intelligent Mobile Robot for Factory Automation](#)
정성원, 김호진, 박문열(경남대학교), 황원준(경남테크노파크), 이희섭((주)인프라코어)
- TA04-2 [A Design of Robot Hand with Nine Joint](#)
박문열, 김호진, 정성원(경남대학교), 최영식(영남이공대학), 한성현(경남대학교)
- TA04-3 [A Robust Walking Control of Humanoid Robot](#)
성기원, 정성원, 심병균(경남대학교), 이우송(성산암데코), 하연태((주)미래연구소)
- TA04-4 [A Study on Travelling Control of Two Wheel Driving Robot](#)
심병균, 박문열(경남대학교), 조유기((주)대광공영), 정동연(대호테크), 최영식(영남이공대)
- TA04-5 [A Visual Feedback Control of Industrial Robot](#)
김호진, 성기원, 박문열(경남대학교), 정동연(대호테크), 한성현(경남대학교)

TA06 Medical Health Care 로봇 기술 및 응용

- TA06-1 [Development of power supply system for medical ruby laser](#)
정재훈, 허국성, 김희제(부산대학교)
- TA06-2 [A study on design of the dielectric heating devie applying for the robot arms](#)
김명환(부산대학교)
- TA06-3 [수술용 로봇 인스트루먼트를 위한 양방향 제어](#)
김원재, 윤성민, 이민철(부산대학교)
- TA06-4 [Cable-Conduit 구조를 이용한 수술용 로봇 마스터 장치의 개발](#)
최우혁, 윤성민, 이민철(부산대학교)
- TA06-5 [Joystick의 Haptic 구현을 위한 Vibration Pattern](#)
이장명, 류가준, 강선균, 노경욱(부산대학교)
- TA06-6 [최대 이동성에 근거한 5-자유도 매니플레이터의 경로 계획](#)
이장명, 박찬익, 박강일(부산대학교)

TA07 로보틱스 및 응용 I

- TA07-1 [3자유도 4RRR 평면 병렬 기구의 동역학 모델에 관한 연구](#)
김주현(동명대학교)
- TA07-2 [여유 구동을 가지는 델타형 병렬 로봇의 동역학 모델에 관한 연구](#)
이재덕(동명대학교)
- TA07-3 [중력 보상 및 6축 F/T 센서를 이용한 YH050의 힘 제어](#)
이종화, 이지홍(충남대학교), 임현규, 류시현(현대중공업 엔진기계연구소)
- TA07-4 [비선형성이 큰 미세구동 병렬기구를 위한 신속한 정기구학 및 역기구학 구현](#)
문준희(유한대학교), 신현표(삼성전기)
- TA07-5 [LMI를 이용한 2축 평면 기구 로봇의 ILC 제어기 설계](#)
류제두, 윤종현, 박종현(한양대학교)

TA08 제어 및 응용

- TA08-1 [T-S 퍼지 제어기법을 이용한 PMSM 모터의 속도제어](#)
김성현, 주환엽, 김기철(울산대학교)
- TA08-2 [휴머노이드 로봇의 안정된 이족보행을 위한 반사신경 제어기 설계](#)
김종욱, 윤재훈, 박규영, 최영림(동아대학교)
- TA08-3 [냉연 산세라인 산농도 제어 모델 개발](#)
노일환, 박형국(포스코)
- TA08-4 [적용형 영상 밝기 조절 방법을 이용한 열연 강판의 에지 검출 알고리즘](#)
공남웅, 최용준, 이종현(포스코)
- TA08-5 [다중 파라메타를 갖는 선형 파라메타 변형 시스템의 H2 상태-궤환 제어](#)
박부건, 박범용, 권남규(POSTECH)

TA09 제어이론

- TA09-1 [안정적인 햅틱 상호 작용을 위한 다자유도 힘 제한 방법](#)
김종필, 백상윤, 류제하(광주과학기술원)
- TA09-2 [H-infinity 기법을 이용한 비최소 위상 시스템에 대한 최적 외란 관측기 설계](#)
서형태, 김경수(한국과학기술원)
- TA09-3 [쇳물 운반 크레인 제어를 위한 센서 배치 결정법](#)
이해민, 박영진(한국과학기술원)
- TA09-4 [구동기의 동특성을 고려한 시스템의 외란 억제 지표](#)
박진성, 박영진, 박윤식(한국과학기술원)
- TA09-5 [무선센서망에서의 IMM 필터 기반 분산형 표적추적 알고리즘](#)
유창호, 이정철, 박은성, 최재원(부산대학교), 서태일(국방과학연구소)
- TA09-6 [IMM 필터뱅크 기반 표적추적 알고리즘](#)
이정철, 유창호, 박은성, 최재원(부산대학교), 서태일(국방과학연구소)

TB02 신진연구자 초청세션 I

- TB02-1 [외골격을 이용한 원격 조종 인터페이스의 개발](#)
배준범(UNIST)
- TB02-2 [원격제어를 위한 멀티모달 피드백기반의 휴먼-로봇 인터페이스에 관한 연구](#)
송영은(도쿄대학교)
- TB02-3 [A Control Scheme for Multi-User Teleoperation in Unmanned Offshore Plants : A Practical Approach](#)
이동건, 손형일(삼성중공업 산업기술연구소)

TB03 GPS 및 GNSS

- TB03-1 [다중경로환경에서 항법용 L1/L2 수신기의 영향 분석](#)
조성룡(충남대학교)
- TB03-2 [차량 동적 정보를 이용한 IMM기법 기반 GPS/DR 차량항법 알고리즘](#)
송종화, 지규인(건국대학교)
- TB03-3 [저가형 반송파 GPS 수신기를 이용한 항체 정밀 궤적 추적 시스템 설계](#)
임정민, 이규진, 오정훈(충남대학교)
- TB03-4 [센서신호 생성모듈과 소프트웨어 수신모듈을 이용한 GPS/INS 통합항법 알고리즘 설계](#)
구문석, 김태원(충남대학교), 오상헌(넵코어스㈜), 황동환(충남대학교)
- TB03-5 [이동 기준국 기반 GPS 정밀 상대 측위 시스템 구현 및 성능 평가](#)
김희성, 이제영, 최광호, 임준후(한국항공대학교), 천세범, 허문범(한국항공우주연구원), 이형근(한국항공대학교)
- TB03-6 [소프트웨어 기반의 의사위성 시각동기 성능평가 플랫폼 설계](#)
이주현, 조성룡(충남대학교), 유동희(부산가톨릭대학교), 박찬식(충북대학교), 이상정(충남대학교)

TB06 특수환경에서의 지능형 로봇을 위한 환경인식 및 제어기술

- TB06-1 [BLDCM 전류측정 오차 저감에 관한 연구](#)
강정구, 이형욱, 김장목(부산대학교)
- TB06-2 [부품파손 방지를 위한 슬라이딩 섭동 관측기 기반의 조립 로봇의 반력추정](#)
변규호, 윤성민, 이민철(부산대학교)
- TB06-3 [델타로봇을 위한 슬라이딩 섭동관측기를 가진 슬라이딩모드 제어](#)
이현철(부산대학교)
- TB06-4 [다중 GPS를 이용한 이동로봇의 실외 위치추정 시스템](#)
이장명, 최승환, 경기수(부산대학교)
- TB06-5 [이산 웨이블릿 변환을 이용한 수중체의 디-노이즈 필터 연구](#)
이장명, 윤하늘, 유한동(부산대학교)
- TB06-6 [양극성 자기 위치측정 센서를 이용한 랜드마크의 패턴 인식](#)
김성신, 송하준, 박문호, 조현학, 김재용(부산대학교)

TB07 로봇틱스 및 응용II

- TB07-1 [실내 이동로봇 네비게이션 기술 구현](#)
노성우(조선대학교)
- TB07-2 [외바퀴 이동로봇의 도전적 주행 성능의 실험적 연구](#)
박준형(현대위아), 하민수, 정술(충남대학교)
- TB07-3 [이동로봇에 탑재된 키넥트 센서를 이용한 3차원 실내지도 작성](#)
정하형, 유준(충남대학교)
- TB07-4 [차분 복셀 이미지를 이용한 3차원 지도의 생성](#)
신용득, 박재한, 장가람, 백문홍(한국생산기술연구원)
- TB07-5 [천장 영상과 초음파 센서를 이용한 이동로봇의 실내주행](#)
김호범, 정하형, 유준(충남대학교)
- TB07-6 [3차원 설계 도구를 이용한 경량화 기반 휴머노이드 로봇의 설계](#)
곽현진, 이기남, 유영재(목포대학교)

TB08 지능시스템 I

- TB08-1 [베이지안 네트워크를 이용한 채프एको 식별 및 제거 방법](#)
이한수, 유정원, 박지철, 김성신(부산대학교)
- TB08-2 [비선형 시스템을 위한 샘플치 퍼지 동적 출력 귀환 제어기 설계](#)
구근범(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- TB08-3 [퍼지 리아푸노프함수를 이용한 어파인 퍼지 시스템의 안정도 조건Dilated LMIs 접근](#)
김대영(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- TB08-4 [ROS 기반 이동로봇의 위치인식과 경로계획](#)
조형기, 김은태, 최혁두, 조성진(연세대학교), 양광웅(한국생산기술연구원)
- TB08-5 [허위데이터를 이용한 퍼지 C-중간 클러스터링 기반 가속도 정밀 보상 알고리즘 연구](#)
손현승, 박진배(연세대학교), 주영훈(군산대학교)

TB08-6 [T-S 퍼지 시스템을 이용한 쿼드로터의 감쇠율을 고려한 자세 제어](#)
김한솔(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)

TP 포스터 세션

- TP01 [로봇 소프트웨어 컴포넌트 상호 운용성 시험 도구 개발에 관한 연구](#)
송병열(한국전자통신연구원), 심정민((주)테스트마이다스), 정영숙, 김성훈(한국전자통신연구원), 최훈(충남대학교)
- TP02 [사용자 중심의 서비스로봇의 주행 성능 평가 방법](#)
최성록, 유원필, 정영숙, 이경근(한국전자통신연구원)
- TP03 [영상 디스플레이 장치를 이용한 로봇 얼굴인식 성능평가](#)
조미영, 정영숙, 김민중(한국전자통신연구원), 전병태(한경대학교)
- TP04 [서비스 로봇의 무선랜 기반 비실시간형 통신 서비스 성능 평가 연구](#)
이경근, 정영숙(한국전자통신연구원), 김정근(경희대학교)
- TP05 [서비스로봇\(이동형\) 제품유형별 한계경사 특성에 관한 연구](#)
양현창, 류병현(한국로봇산업진흥원)
- TP06 [가정용 청소로봇 성능평가 방법 IEC 표준안의 Box형태\(마루바닥/카펫\) 및 Corner Edge 평가방법 유효성 및 재현성에 관한 연구](#)
양현창, 류요엘(한국로봇산업진흥원)
- TP07 [로봇주행 성능평가 척도에 대한 연구](#)
유원필, 최성록, 정영숙, 이경근(한국전자통신연구원)
- TP08 [A Stable Control of Robot Arm Based on Digital Signal Process](#)
정성원, 김호진, 성기원(경남대학교), 김준홍(엠스코), 장성철(한국폴리텍대학)
- TP09 [Adaptive Control of Robot Arm Based on Neural Network Compensator](#)
심병균, 박문열(경남대학교), 원종대(SMEC), 최경선(경남로봇산업진흥재단), 신행봉(SG서보)
- TP10 [A Study on Real-Time Obstacle Avoidance of Mobile Robot](#)
성기원, 심병균(경남대학교), 김준홍(엠스코), 신기수(애니토이), 장성철(한국폴리텍대학)
- TP11 [A Stable Motion Control of Bipeded Robot](#)
김호진, 박문열, 심병균(경남대학교), 신기수(애니토이)
- TP12 [Robust Control of Legged Robot Based on Ultrasonic Sensor](#)
박문열(경남대학교), 조유기((주)대광공영), 정양근(신라정보기술㈜), 김광수(육군정비창), 노춘수((주)우레아텍)
- TP13 [영상 피드백에 의한 로봇의 위치제어](#)
박인만((주)인템), 성기원, 정성원(경남대학교), 이현철(SG서보)
- TP14 [2휠 구동 모바일 로봇의 실시간 궤적제어에 관한 연구](#)
박인만((주)인템), 김준홍(엠스코), 성기원(경남대학교), 김억곤(대영공업)
- TP15 [퍼지-뉴럴 제어기법에 의한 모바일 로봇의 건설제어](#)
박인만((주)인템), 박문열(경남대학교)
- TP16 [음성명령 기반 자율주행 이동로봇의 지능제어](#)
원종대(영창로보테크), 김호진, 정성원(경남대학교), 이우송(성산암데코), 한성현(경남대학교)

- TP17 [신경회로망에 의한 로봇의 지능제어에 관한 연구](#)
원종대(영창로보테크), 최경선(경남로봇산업진흥재단), 김호진(경남대학교), 하언태((주)미래연구소), 한성현(경남대학교)
- TP18 [무인 FA를 위한 지능형 모바일 로봇 설계 기술](#)
원종대(영창로보테크), 성기원(경남대학교)
- TP19 [모바일 로봇의 장애물회피 및 실시간 제어](#)
강언욱(유비트론), 박문열, 성기원(경남대학교), 하언태((주)미래연구소), 신기수(애니토이)
- TP20 [로봇 핸드 시스템의 파지제어](#)
황원준(경남테크노파크), 신행봉(SG서보), 심병균(경남대학교), 강언욱(유비트론)
- TP21 [모바일 로봇 무선원격 제어시스템 설계](#)
황원준(경남테크노파크), 원종범(SMEC), 정성원, 한성현(경남대학교)
- TP22 [보행로봇의 운동학적 모델링 및 궤적 최적화](#)
정양근(신라정보기술㈜), 정동연(대호테크), 이현철(SG서보), 김원일(경남대학교)
- TP23 [이동 로봇의 경로계획 및 제어](#)
이우송(성산암테크), 강언욱(유비트론), 원종대(영창로보테크), 최영식(영남이공대학), 박인만((주)인템)
- TP24 [정밀부품의 자동검사 기술에 관한 연구](#)
이우송(성산암테크), 이현철(SG서보), 조유기((주)대광공영), 정양근(신라정보기술㈜), 심병균(경남대학교)
- TP25 [음성명령에 의한 모바일 로봇의 지능제어](#)
이우송(성산암테크), 정성원(경남대학교)
- TP26 [로봇을 이용한 덕트 클리닝 시스템 개발](#)
정우태, 박덕신(한국철도기술연구원), 박시백(연세대학교), 전승우(과학기술연합대학원대학교)
- TP27 [덕트 클리닝 로봇 플랫폼 개발](#)
최한신, 박시백(연세대학교), 정우태, 권순박(한국철도기술연구원), 김한성(경남대학교), 최용제(연세대학교)
- TP28 [6축 힘/토크 측정기능을 갖는 병렬형 순응장치 개발](#)
김한성, 팜벤백옥(경남대학교)
- TP29 [Delta 병렬로봇의 역동역학 시뮬레이션](#)
김한성(경남대학교), 박시백(연세대학교), 팜벤백옥(경남대학교)
- TP30 [고속 병렬로봇 시스템 개발](#)
김한성, 김태욱, 팜벤백옥(경남대학교)
- TP31 [산업용 로봇의 동적 모델링 및 오프라인 제어에 관한 연구](#)
원종범((주)SMEC), 김호진(경남대학교)
- TP32 [Visual Servoing 기법을 활용한 카메라 모듈 조립 로봇 시스템](#)
정동연(대호테크), 성기원(경남대학교)
- TP33 [부품형상 및 용접상태 불량검사 기술에 관한 연구](#)
김억곤(대영공업), 김호진(경남대학교)
- TP34 [FA 자동창고용 지능형 고중량 겐트리 로봇 개발](#)

조창제((주)디엠테크놀러지), 성기원(경남대학교)

- TP35 [협소공간 작업용 다관절로봇 설계 기술](#)
정찬우((주)화담알앤알), 정성원(경남대학교)
- TP36 [산업용 로봇의 오프라인 지능제어 기술](#)
김정도((주)동명정기), 정성원(경남대학교)
- TP37 [2D/3D 부품의 형상인식 비전기술](#)
신기수((주)애니토이), 박문열(경남대학교)
- TP38 [선형 영구 자석 동기 발전기의 센서리스 제어를 위한 확장 칼만 필터 기반 파라미터 추정](#)
김정윤, 박진배(연세대학교), 최윤호(경기대학교)
- TP39 [수신신호세기\(RSSI\)를 이용한 선형 홀센서 측정값 기반 위치 추정기 설계](#)
김민정, 최가형, 박진배(연세대학교)
- TP40 [다중 스마트폰 제어에 의한 레이싱게임 구현](#)
정하민, 김연균, 김동헌(경남대학교)
- TP41 [스마트폰 제어기반의 탑승형로봇 개발](#)
김연균, 정하민, 김동헌(경남대학교)
- TP42 [자기부상 공극제어를 위한 도달 법칙을 이용한 슬라이딩 모드 제어기법](#)
문석환, 이기창, 박병건(한국전기연구원), 백준영(부산대학교), 하현욱(한국전기연구원), 이민철, 이장명(부산대학교)
- TP43 [다중 무인항공기 운용 기반의 감시 및 정찰을 위한 효율적인 지상통제장비 구현 방법](#)
이준표(LIG 넥스원), 김상희(국방과학연구소), 박영우, 고정환, 전기남, 김주영(LIG 넥스원)
- TP44 [확장칼만필터를 이용한 초고속 표적의 탄착점 예측 기법](#)
정재경(국방과학연구소), 황동환(충남대학교)
- TP45 [접근 각도 접목 슬라이딩 모드 제어에 기반한 무인 수중 잠수정의 경로 추종 제어기 설계](#)
이준구(연세대학교 자동화기술연구소), 최윤호(경기대학교), 박진배(연세대학교)
- TP46 [구간분석법을 통한 DC/DC 컨버터의 아날로그 제어기 설계](#)
최성진(울산대학교)
- TP47 [T-S Fuzzy 및 하중 적분 제어를 이용한 이동로봇의 추적 제어](#)
이경재, 박민수, 윤태성, 박승규(창원대학교)
- TP48 [선형 이산 시스템을 위한 동작 의존형 이동 구간 제어 기법의 개발](#)
문미연, 박진배(연세대학교), 최윤호(경기대학교)
- TP49 [적분제어기를 사용한 제어성능의 향상에 관한 연구](#)
강호진, 이설균, 박승규, 광군평(창원대학교)
- TP50 [회전 볼나사 SEA구조에 대한 연구](#)
박대건, 강호진, 박승규, 윤태성, 안호균(창원대학교)
- TP51 [연료전지/디젤 하이브리드 발전 모의 시스템에 관한 연구](#)
황태환, 강요한, 최원목, 안호균(창원대학교)
- TP52 [공진자이로 실험장치 개발과 기초 제어특성 실험](#)
진재현, 김동국(순천대학교), 윤형주(KARI)
- TP53 [영상처리를 이용한 송전선로와 검사용 비행로봇의 거리유지 시스템](#)

안재현, 곽정환, 홍대한, 김윤구, 안진웅(대구경북과학기술원)

- TP54 [초고속 자기부상열차 축소 차량 개발](#)
박진우(충남대학교), 김창현, 안창선, 한형석(한국기계연구원), 양석조(충남대학교)
- TP55 [초고속 자기부상열차 축소모형의 안내 제어 특성](#)
김창현(한국기계연구원), 박진우(충남대학교), 한형석(한국기계연구원)
- TP56 [LVDT 센서를 이용한 임베디드 기반의 다채널 정밀 측정 시스템](#)
강민규, 주민식, 김재형(창원대학교)
- TP57 [IR / SAR 영상의 정보융합 기반 표적식별 연구 동향 분석](#)
김철홍, 김성호(영남대학교)
- TP58 [족저압을 이용한 외족지 보행 패턴 분석](#)
정용주, 장진희, 이채혁, 이순걸, 이원구(경희대학교)
- TP59 [다양한 통신 방식 지원을 위한 통신 모델 및 구현에 대한 연구](#)
정승욱(한국전자통신연구원), 최훈(충남대학교), 박윤경(한국전자통신연구원)
- TP60 [Big Data를 활용한 IT융합기술 모델과 사례연구](#)
황두영(경남대학교)

TC02 신진연구자 초청세션II

- TC02-1 [병렬형 하이브리드 전기차의 신속한 엔진시동을 위한 최적의 클러치 및 모터 제어전략](#)
금동석(한국과학기술원)
- TC02-2 [높은 감속비 구현을 위한 케이블 드라이브 시스템](#)
이범주(명지대학교)
- TC02-3 [다수의 GPU를 이용한 다시점 영상 합성 알고리즘의 병렬처리](#)
김병균(한세대학교), 황영배(전자부품연구원), 이천(GIST), 송혁, 최병호(전자부품연구원), 이왕헌(한세대학교)

TC03 관성항법 및 네트워크 기반 위치결정

- TC03-1 [복합보행동작을 고려한 실시간 보행자 항법 시스템 구현](#)
박찬국, 주호진, 이민수(서울대학교)
- TC03-2 [저속 변수를 이용한 공진자이로의 페루프 제어기 설계](#)
강태삼, 당코이누엔(건국대학교)
- TC03-3 [Invariant Observer를 이용한 다중무인기 협력항법](#)
성상만(한국기술교육대학교)
- TC03-4 [MEMS 센서 노드 위치 검출을 위한 실험실 셋업](#)
박찬국, 전현철, 전지훈(서울대학교)
- TC03-5 [전술급 무인기를 위한 GPS/INS/ADS 통합 항법 시스템 개발 및 성능평가](#)
장우협, 곽민규, 홍진석((주)마이크로인피니티)

TC05 서비스 로봇 성능 평가

- TC05-1 [이동형 서비스 로봇의 전자파 노이즈 특성 분석을 통한 EMI 측정 조건 정립](#)
윤상욱, 장태현(한국산업기술시험원)

- TC05-2 [적외선 센서를 이용한 먼지검출 센서 시스템 개발](#)
 김동회(경희대학교), 민병철(Purdue University), 김동한(경희대학교)
- TC05-3 [유전자 알고리즘을 이용한 이동로봇 항법의 최적 경로점 설계](#)
 윤재석(경희대학교), 민병철(Purdue University), 김동한(경희대학교)
- TC05-4 [실내 이동로봇의 장애물 인식 성능평가를 위한 영상 데이터베이스 구축](#)
 김현아, 정보원, 문승빈(세종대학교)
- TC05-5 [ISO 로봇 성능평가 표준화 활동](#)
 문승빈(세종대학교), 김규로(경기과학기술대학교)

TC06 철강계측제어시스템 I

- TC06-1 [슬라브의 스카핑 불량 검출 알고리즘](#)
 류상규, 전용주, 최두철(POSTECH), 윤종필(포스코), 김상우(POSTECH)
- TC06-2 [후판 표면 결함 탐상을 위한 경계면 검출](#)
 윤종필, 윤성욱, 박창현, 배호문, 최세호(포스코)
- TC06-3 [2D FFT와 다중 레벨 적응 문턱값을 이용한 흑색 수지 강판의 결함 검출 알고리즘](#)
 박창현, 윤성욱, 공남웅(포스코), 박부견, 권남규(POSTECH)
- TC06-4 [내환경 온-라인 산화층 두께 측정기술 현장적용연구](#)
 박현철, 임충수, 허형준, 이상진(포스코 기술연구원)
- TC06-5 [선재 강편빌렛 표면결함 탐상시스템 개발](#)
 배호문, 윤성욱((주)포스코)

TC07 로봇틱스 및 응용III

- TC07-1 [위상정보가 활용된 구배법을 사용한 이동로봇의 최적 경로생성 기법](#)
 이상진, 송재복(고려대학교)
- TC07-2 [항법시스템을 이용한 무인 주행 태양광 전기자동차의 개발](#)
 조규진, 최필공, 유영재(목포대학교)
- TC07-3 [하이브리드 링크 구조 기반 실내 환경 주행용 이동 플랫폼 개념설계](#)
 배장호, 홍희승, 김종원(서울대학교), 서태원(영남대학교), 김화수(경기대학교)
- TC07-4 [광역 지역의 이동로봇 맵핑을 위한 새로운 쿼드트리 형태의 데이터 구조 제안](#)
 김동신, 한태원(삼성테크윈)
- TC07-5 [경량화 기반의 전기 자동차의 조향 시스템의 설계](#)
 김진관, 이용준, 유영재(목포대학교)
- TC07-6 [수중로봇 플랫폼의 정지운행 제어를 위한 개인 최적화](#)
 김지훈, 김종원, 진상록, 김종원(서울대학교), 서태원(영남대학교)

TC08 지능시스템II

- TC08-1 [불확실한 이산시간 Singular 시스템을 위한 Imperfect Premise Matching 기반 강인 퍼지 제어기](#)
 홍종호, 박진배(연세대학교), 주영훈(군산대학교)

- TC08-2 [객체 추적을 위한 칼만 필터 기반 템플릿 매칭 기법](#)
정종민(연세대학교, 윤태성(창원대학교), 박진배(연세대학교)
- TC08-3 [개체군 분포 기반의 적응적 차분 진화 알고리즘](#)
최태종, 안창욱(성균관대학교)
- TC08-4 [광류를 이용한 마커리스 증강현실에서의 강인한 카메라 자세추적 알고리즘](#)
김택선, 김지훈(충남대학교)
- TC08-5 [Development of an algorithm for finger-vein recognition and its application to finger-vein personal identification](#)
Vu Van Thien, 고국원, 고경철(선문대학교), 김상범, 한택수(한국OMRON전장㈜)

FA05 의료 로봇 및 시뮬레이션 I

- FA05-1 [수술기구와 인체조직 사이의 접촉 힘을 추정하기 위한 수술용 슬레이브 로봇의 도킹 클램프 설계](#)
왕혁, 강부원, 이두용(한국과학기술원)
- FA05-2 [로봇의 손목축 움직임을 이용한 수술용 로봇의 툴 캘리브레이션 기술에 관한 연구](#)
손승우, 박석훈, 이상훈, 정성현(현대중공업)
- FA05-3 [바늘삽입형 중재시술을 위한 6자유도 마스터장치 개발](#)
우현수, 김철승(한국기계연구원)
- FA05-4 [최적 운동 계획법을 이용한 양팔 로봇의 수명 변화 분석](#)
황면중(한라대학교), 정성엽(한국교통대학교)
- FA05-5 [바늘중재시술로봇의 자동 멀티플 샘플링을 위한 바늘 카트리지](#)
문영진, 최재순(서울아산병원/울산대 의대)

FA06 철강계측제어시스템II

- FA06-1 [철강공정 Level 2 미들웨어 Windows 지원 기술 개발](#)
김도훈, 신기영, 최자영, 박영복(포스코)
- FA06-2 [열연 측방향 움직임 시스템에 대한 입력 지연을 고려한 모델예측 제어](#)
권우경, 원상철(포항공과대학교)
- FA06-3 [후판 공정 Virtual Reality 조업 교육 시스템 개발](#)
최자영, 이진휘, 김용수(포스코)
- FA06-4 [열연 판형상 제어 모델 개발](#)
최용준, 공남웅, 노일환, 오기장(포스코)
- FA06-5 [산세라인 염산농도 자동 측정 기술 개발](#)
박형국, 이종현, 노일환(posco 엔지니어링연구센터)

FA07 로봇틱스 및 응용IV

- FA07-1 [높은 유효하중 능력과 다양한 벽면전환을 가지는 다관절 등반로봇 개발](#)
이기욱, 오종균, 김종원(서울대학교), 서태원(영남대학교)
- FA07-2 [색채치료를 위한 색조명장치 개발](#)
이석재(대구보건대학교), 박아영(씨엔티)

- FA07-3 [모션 가이드를 위한 진동 측각 신호](#)
진연섭(한국과학기술연구원), 양기훈(한국생산기술연구원), 김은태(연세대학교), 강성철(한국과학기술연구원)
- FA07-4 [지상 무인로봇 그리퍼 용 로봇핑거 모듈 설계](#)
이호주, 신영준, 김경수, 김수현(한국과학기술원), 유재관(LIG Nex1)
- FA07-5 [굴삭기 작업 장치의 Pin-point 위치 최적설계](#)
김종원, 정승민(서울대학교), 김진욱(두산인프라코어), 서태원(영남대학교), 김종원(서울대학교)

FA08 메카트로닉스 응용

- FA08-1 [스캐너 패턴링을 위한 자동 초점 정렬 시스템](#)
석준홍(한국과학기술원), 이동현(삼성전자), 이주장(한국과학기술원), 노지환, 강희신, 손현기(한국기계연구원)
- FA08-2 [LED 파장 비교 측정장치 설계](#)
노영환, 이상용, 김민성, 송영득(우송대학교)
- FA08-3 [로봇 팔의 느린 움직임에서 정확한 가속도 검출을 위한 가속도 센서의 보정 방법](#)
배영걸, 정슬(충남대학교)
- FA08-4 [다관절 로봇을 이용한 방사선 암 치료 기술 개발](#)
김승호, 배영걸, 나현석(한국원자력연구소)
- FA08-5 [선도장 강판 핸들링 그리퍼 시스템](#)
박경택, 허민재, 김두형(한국기계연구원)

FB01 제어응용 I

- FB01-1 [eVGT용 DC모터의 온라인 모델링 기법의 비교](#)
신영철, 박준기(충북대학교), 이흥식((주)에이티티), 김태호, 박찬식(충북대학교)
- FB01-2 [신경망을 활용한 무인차량의 적응제어](#)
신종호, 허진욱, 최덕선, 김종희, 주상현(국방과학연구소)
- FB01-3 [입자 군집 최적화를 이용한 강화 학습 기반의 LQ 제어기의 도제 학습 알고리즘](#)
최승원, 김현진(서울대학교)
- FB01-4 [CEMStudio를 이용한 쿼드로터 제어 플랫폼 개발](#)
김광진, 김성민(CEMWARE)

FB05 의료 로봇 및 시뮬레이션II

- FB05-1 [단일통로 수술을 위한 7 자유도 수술도구의 역기구학 해석](#)
원건, 황정훈(전자부품연구원)
- FB05-2 [의료시뮬레이션에서 샘플-홀드 방식이 단단한 물체와의 상호작용 안정성에 미치는 영향 분석](#)
이경노(한국교통대학교)
- FB05-3 [보행의도와 단계추정을 위한 하지운동 특성 분석](#)
윤태경(경희대학교)
- FB05-4 [바늘 삽입형 중재시술 로봇용 엔드이펙터 개발](#)
김경록, 송호석, 임흥순, 정성현(현대중공업)

FB05-5 [바늘 삽입 시뮬레이션을 위한 햅틱 인터페이스에서 피부 이동을 위한 평면 2자유도 장치 설계](#)
강승규, 이두용(한국과학기술원)

FB06 센서 및 계측

FB06-1 [원자력발전소의 필수안전기능 및 기기 생존성 평가를 위한 원격 감시 시스템 설계](#)
박찬식(충북대학교), 이상정, 황상욱, 최윤섭(충남대학교), 채정근, 김상식(충북대학교)

FB06-2 [무선 센서를 활용한 폐쇄 공간의 내부 충격 분석과 상황 인식](#)
정우혁, 송명호, 박재현(인하대학교)

FB06-3 [USB 통신 힘토크센서의 자동 캘리브레이션 구현](#)
홍호식(건국대학교)

FB06-4 [IMU 장착 위치를 고려한 레버암 상태 추정을 이용한 자세 결정 성능 개선](#)
황태현, 오재용, 박세길, 박병재, 조득재(한국해양과학기술원)

FB06-5 [다시점 X선 영상을 이용한 3차원 좌표획득](#)
이수영(서울과학기술대학교), 이재영(성공회대학교), 이정규((주)비에네스소프트), 김순철, 박재한(서울과학기술대학교)

FB07 로봇틱스 및 응용 V

FB07-1 [다양한 특징점 검출기 및 기술자 추출 알고리즘의 성능 평가](#)
이태재, 장병문(서울대학교), 이동훈, 한경민, 박경식(LG전자), 조동일(서울대학교)

FB07-2 [멀티프로세서가 내장된 FPGA를 이용한 임베디드 리눅스기반 수직 다관절 로봇제어시스템](#)
이태민, 석동주, 하상민, 이상태((주)아진엑스텍)

FB07-3 [임피던스 제어 로봇과 미지 환경의 안정적인 상호작용을 위한 적응 에너지 제한 알고리즘](#)
김세훈(GIST), 김종필(KIST), 류제하(GIST)

FB07-4 [원격 작업을 위한 3차원 점군 데이터로부터의 실시간 폴리곤 생성 알고리즘](#)
장가람, 신용득, 윤재식, 박재한, 백문홍(한국생산기술연구원)

FB07-5 [저가형 마이크로프로세서를 위한 S-곡선 속도프로파일 알고리즘 비교검증](#)
김광호, 이순걸(경희대학교)

FB07-6 [레이저 센서의 미가공 자료를 이용한 자연 환경의 특징 추출](#)
염서균, 무경, 이지영, 한창수(한양대학교)

FB08 서비스 로봇의 응용

FB08-1 [구조물 건전도 모니터링을 위한 MAV 타입 벽체 등반 로봇](#)
신재욱, 김동훈, 김종현, 명현(한국과학기술원)

FB08-2 [소형 배관 내부 검사를 위한 유선 이동 로봇의 제작 및 시험](#)
김승호(한국원자력연구소), 김창희, 배영걸, 정세영(한국원자력연구원)

FB08-3 [소형 동축반전 헬리콥터의 비행제어 시스템 구현](#)
김충일, 유준(충남대학교)

FB08-4 [외란에 강건한 시간지연제어를 이용한 쿼드로터 시스템](#)
임정근(충남대학교)

FB08-5 [1자유도 전자기 진동 구동기를 이용한 발톱을 가진 초소형 인치웜 로봇](#)
신부현(한밭대학교), 방영봉(서울대학교), 이승엽(서강대학교)

FB09 스마트 모바일 로봇

FB09-1 [스마트 모바일로봇의 기술동향](#)
박경택, 김두형(한국기계연구원)

FB09-2 [Field Robot 안정성에 관한연구](#)
Chi Thanh Nguyen(울산대학교)

FB09-3 [모바일 로봇을 위한 나비게이션 기술동향](#)
이장명(부산대학교)

FB09-4 [굴삭기의 평탄 작업을 위한 조이스틱의 직관적인 구성에 관한 연구](#)
레광환(울산대학교)

FB09-5 [모바일 로봇을 위한 이동 메커니즘 기술동향](#)
양순용, 정찬세(울산대학교)

FP 포스터 세션

FP01 [승마 시뮬레이터의 국내 개발 현황 분석](#)
변영현, 이명원, 이재능, 곽근창(조선대학교)

FP02 [효과적인 감시를 위한 주행 로봇과 비행 로봇의 협동 시스템](#)
정용섭, 권인소(카이스트)

FP03 [승마 시뮬레이터를 이용한 승마모션 데이터베이스 구축 및 3D 표현](#)
이명원, 변영현, 이재능, 곽근창(조선대학교)

FP04 [Wavelet Neural Network를 이용한 젠지미어 압연기의 형상 인식 성능 향상에 관한 연구](#)
정철수, 박정현, 한성익, 김종식(부산대학교)

FP05 [인체 모형을 이용한 임상 전문가의 중재 시술 중 바늘동작 측정](#)
김철승, 우현수, 권오원(한국기계연구원), 서준범(서울아산병원)

FP06 [버추얼 제어시스템을 사용한 초초임계압 화력발전 시뮬레이터 개발](#)
유광명, 우주희, 최인규(한전전력연구원)

FP07 [써지호퍼의 레벨 제어를 위한 PID 제어기의 설계](#)
황건호(현대로템), 김보람(고려대학교), 이종준, 이재준, 한동창(현대로템), 박강박(고려대학교)

FP08 [소형 알곤 핫셀용 원격운전 크레인 제어시스템 설계](#)
이종광, 박병석, 유승남, 김기호, 조일제(한국원자력연구원)

FP09 [CNC 가공기계의 절삭유 공급 불량 감지 시스템 개발](#)
황상욱, 김종엽, 홍대선(창원대학교)

FP10 [실린더형 부품의 표면검사 알고리즘에 관한 연구](#)
정구현, 정성엽(한국교통대학교), 나승우((주)서울금속)

FP11 [영상 데이터와 초음파 센서 네트워크를 이용한 이동로봇의 자기위치추정](#)
천효석(창원대학교), 홍윤기(렉터슨), 박승규, 윤태성(창원대학교)

FP12 [착용로봇 구동용 S-EHA\(Single acting cylinder Electro Hydraulic Actuator\) 제어](#)

정동현, 추정훈, 김수호(대우조선해양㈜)

FP13 [키넥트 센서를 이용한 이동 로봇의 사람 추종](#)

정석기, 나정현, 고낙용(조선대학교)

FP14 [메카넘휠을 이용한 계단청소로봇 설계](#)

김종진, 김형석, 김영현, 정성엽(한국교통대학교)

FP15 [2개의 기준 레이저를 이용한 스테레오 정합 알고리즘](#)

김태원, 최영수, 이성욱, 정경민(한국원자력연구원)

FP16 [3개의 유연관절을 포함하는 3-Link Planar Arm의 동적 거동 해석](#)

이태엽, 임성수(경희대학교)

FP17 [대형공간에서의 천장 영상 기반 Topological SLAM 모듈 개발과 실용적 활용 방법](#)

이래경(포항공과대학교), 안수용(삼성중공업), 오세영(포항공과대학교)

FP18 [로봇 스크립트의 확장성을 위한 모듈 설계 및 구현](#)

유동욱, 박홍성(강원대학교)

FP19 [로봇 액추에이터용 회전 센서의 내구성 시험 평가](#)

박인규, 이재열, 박용철(한국로봇융합연구원), 이상훈(RS Automation)

FP20 [뿌리산업용 용접로봇 시스템 개발](#)

박인규(한국로봇융합연구원), 서영교, 유시종((주)오토), 이문직, 이정우, 이효준, 서진호(한국로봇융합연구원)

FP21 [주물품의 러너 및 게이트 절단공정 개선을 위한 로봇 시스템 개발](#)

박인규(한국로봇융합연구원), 이인태((주)유진엠에스), 이문직, 이정우, 이효준, 서진호(한국로봇융합연구원)

FP22 [양팔작업용 7 DOF 매니퓰레이터의 충돌 안전 계수 평가에 관한 연구](#)

박인준, 임성수(경희대학교)

FP23 [저가 로봇에 적용이 유리한 이동 로봇의 장애물 회피 알고리즘 구현](#)

강반석(한밭대학교), 이동훈(LG전자), 조동일(서울대학교), 김광수(한밭대학교)

FP24 [천장 영상기반의 Topological SLAM을 위한 효과적인 landmark 추출과 그에 대한 적합성 판단 방법](#)

이래경(포항공과대학교), 안수용(삼성중공업), 오세영(포항공과대학교)

FP25 [FastSLAM에서 파티클의 다양성 확보를 위한 개선된 Resampling 기법](#)

장준영, 박홍성(강원대학교)

FP26 [FSR을 이용한 역진자형 이동로봇의 조향 시스템 구현](#)

최용준, 류정래(서울과학기술대학교)

FP27 [사용자 제작 로봇을 위한 로봇 모델링 및 VPL 기반의 작업 설계 환경 개발](#)

진용규, 조혜경(한성대학교)

FP28 [LiDAR를 이용한 원료 야드 재고량 측정 시스템](#)

김주훈(포스코ICT)

FP29 [원자력발전소 중대사고 수습 및 완화를 위한 비상대응로봇 투입시점 고찰](#)

조재완(한국원자력연구소)

FP30 [후쿠시마 제1 원자력발전소 1호기 원자로건물의 비상용복수기 조사영상 분석](#)

조재완(한국원자력연구소)

- FP31 [지능형 교통신호연동 보조 장치의 구현](#)
임준혁, 한형석(가천대학교)
- FP32 [무회전 프리킥을 차는 로봇 기구의 설계 및 제작](#)
김현규, 손경식, 신명석, 정성목, 임종두, 백민관, 서태원(영남대학교)
- FP33 [압축, 회전 스프링을 가지는 소형 점프 로봇의 실험적 비교 분석](#)
김영달, 노주현, 권태혁, 유승주, 박재훈, 서태원(영남대학교)
- FP34 [광각 1 인칭 시점 영상 및 3D 시선추적 기반 착용형 인간-로봇 인터페이스링 기기](#)
홍진기, 권수현, 김민영(경북대학교)
- FP35 [다관절 로봇의 동력 시뮬레이션 설계](#)
김경수, 문영준, 이정현, 이동진(경남대학교)
- FP36 [레이저 마킹 검사기](#)
고국원, 오춘석, 신준수, 민현정, 김현식(선문대학교)
- FP37 [로봇 매니퓰레이터의 오프라인 피드백제어](#)
김동주, 김정현, 김경수, 이정훈(경남대학교)
- FP38 [공장자동화 설비 모니터링 시스템](#)
고국원, 박철근, 임준규, 최은비(선문대학교)
- FP39 [무인 궤도차량의 동적 모델링 및 시뮬레이터 설계에 관한 연구](#)
이정훈, 정민규, 이정혜, 김동주(경남대학교)
- FP40 [안드로이드기반 Smart Phone Camera를 이용한 Visual Navigation에 관한 연구](#)
김도현(한세대학교)
- FP41 [영상인식 기반 반도체 양/불 검사용 비전 기술](#)
지현우, 송종현, 이정훈, 김경수(경남대학교)
- FP42 [유아 사고 방지를 위한 로봇 구현](#)
이현중, 한형석(가천대학교)
- FP43 [유아를 위한 개인용 감성로봇의 구현](#)
이학경, 한형석(가천대학교)
- FP44 [스마트폰 기반 시각장애인을 위한 햅틱 네비게이션 시스템](#)
이호수, 노영일, 윤정원(경상대학교)
- FP45 [청결한 공중화장실 사용을 위한 번기시트 자동 세척 방법에 대한 연구](#)
이민기, 박상혁, 변준범, 반상현, 정명진(한국산업기술대학교)
- FP46 [초음파 센서를 이용한 자율주행 로봇의 안드로이드 스마트폰 연동 구현](#)
김준영(부경대학교)
- FP47 [키넥트 센서를 이용한 체형인식 기반의 성별 분류 연구](#)
강한나, 이순걸(경희대학교)
- FP48 [Balancing Robot의 자세보정 제어기의 설계](#)
우상훈, 박강박(고려대학교)
- FP49 [BGA\(ball grid array\)의 ball 전단응력 자동 측정 시스템 개발](#)
고국원, 김주환, 김동현, 서동진(선문대학교)

- FP50 [Wire bonding 공정에서 wire 접착력 자동 측정 시스템용 지그 calibration 자동 장비 개발](#)
고국원, 김남규, 한인재, 조영상(선문대학교)
- FP51 [볼-스크류 타입의 역진자 시스템에 대한 PID제어](#)
조형민, 서청원, 김지호, 연제우, 김민성, 최강운, 김기훈, 박명진, 권오민(충북대학교)
- FP52 [LCD 유리 실링기 검사 장비 시스템 개발](#)
고국원, 이태용, 김용환, 강승연(선문대학교)
- FP53 [LED Die/Wire 자동 영상 검사기 개발](#)
고국원, 한윤정, 전누리, 천효필(선문대학교)
- FP54 [전자식 조향장치를 위한 최적 차량 자세 제어 시스템](#)
신민재(건국대학교)
- FP55 [POSIT 알고리즘을 이용한 정지 영상 내의 얼굴 각도 추정](#)
이승준, 이승주, 김학일(인하대학교)
- FP56 [다중 파장을 이용한 SFF\(Shape From Focus\)3차원 형상 측정 시스템](#)
고국원, 서완석, 고경철(선문대학교)
- FP57 [Wire bonding 공정에서 wire 접착력 자동 측정 시스템 개발](#)
고국원, 유슬기, 우승표, 김용구(선문대학교)
- FP58 [융복합산업 환경에서 로봇산업 클러스터의 정부와 민간의 역할 연구](#)
이학주(부천산업진흥재단)

FC01 제어응용II

- FC01-1 [FPGA 기반 공간 벡터 PWM을 이용한 3상 인버터의 구현](#)
하상민, 석동주, 이태민, 이상태((주)아진엑스텍)
- FC01-2 [효과적인 하지 보행 재활 훈련을 위한 저가형 자가 속도 조절 \(Self-paced\) 트레드밀 시스템의 개발](#)
김중현(대구경북과학기술원), Andrew Gravunder(Catholic University of America), 박형순(National Institutes of Health)
- FC01-3 [연료이송시스템의 수중이동 동특성 해석 및 제어방법 연구](#)
박명욱, 샤 무하므드 우마 하미드(부산대학교), 전재영((주)파워엠엔씨), 홍금식(부산대학교)
- FC01-4 [연료봉 수중이송의 동특성 분석 및 Input-shaping 제어기 연구](#)
Muhammad Umer Hameed Shah, 박명욱(부산대학교), 전재영((주)파워엠엔씨), 홍금식(부산대학교)
- FC01-5 [Complementary filter를 이용한 헬리콥터의 승강률 추정](#)
이상철, 홍성경(세종대학교), 정성록(영풍전자)

FC05 셀생산공정적용을 위한 양팔로봇 시스템

- FC05-1 [경량형 양팔 로봇 개발을 위한 제어 시스템 설계](#)
도현민(한국기계연구원)
- FC05-2 [로봇용 경량/박형 관절모듈 개발을 위한 브레이크 설계](#)
최승윤, 박창우, 김태근, 윤종수, 차동훈, 김대호, 김봉석, 박창우(전자부품연구원)

- FC05-3 [3세대 스마트 액추에이터를 위한 Premier Design Review](#)
이영진((주) 오토파워)
- FC05-4 [다중 부품 인식 및 자세 추정](#)
김계경, 강상승, 이재연, 김재홍(한국전자통신연구원)
- FC05-5 [다 관절 매니플레이터의 간접교시를 위한 유저 인터페이스 설계](#)
김태우(과학기술연합대학원대학교), 김중배, 이후만(한국전자통신연구원)

FC06 생산시스템/자동화

- FC06-1 [롤투롤 인쇄전자시스템에서 소재의 열변형을 고려한 장력거동에 대한 연구](#)
이종수, 성진우, 박장훈, 신기현(건국대학교), 이창우(창원대학교)
- FC06-2 [영상 투영을 이용한 솔더링 영역 분리](#)
이윤애, 박태형(충북대학교)
- FC06-3 [백색광 간섭계용 고속 오토 포커싱 광학계 개발](#)
심재환, 고국원, 고경철(선문대학교)
- FC06-4 [PCB 조립검사기의 자동 티칭을 위한 부품 패키징 영역 식별 알고리즘](#)
이재설, 박태형(충북대학교)
- FC06-5 [CPFD 시뮬레이션을 통한 RFCC 공정 riser 내부 촉매와 가스의 유동분석](#)
조형태, 차범준(연세대학교), 김성원, 유재욱, 김정환(SK이노베이션), 김진경(창원대학교), 문일(연세대학교)

FC07 컴퓨터 비전 기술과 그 응용

- FC07-1 [RGB-D 카메라를 이용한 3D 물체 검출 및 자세 추정 기법](#)
김성호(영남대학교), 권순(DGIST)
- FC07-2 [색상 유사도를 이용한 그림자 영역의 최적 노출 결정 기법](#)
권배근, 강동중(부산대학교)
- FC07-3 [RANSAC 기반의 시차평면 예측을 통한 스테레오 매칭](#)
송광열, 이준웅(전남대학교)
- FC07-4 [카메라와 레이저 거리 센서를 이용한 자율 주행](#)
김희성, 김동환, 하종은(서울과학기술대학교)
- FC07-5 [파티클 필터를 이용한 실시간 비행체 추적](#)
김룡해, 정문호(광운대학교)

FC08 전기기기 및 전력변환기 제어

- FC08-1 [10kW급 3상 인버터 전압제어를 위한 제어시스템개발](#)
박창릉, 이영일(서울과학기술대학교)
- FC08-2 [영구자석형 동기 전동기의 토크 제어를 위한 Finite Control Set 방식의 모델 예측제어](#)
박효성, 이영일(서울과학기술대학교)
- FC08-3 [3상 4선식 PWM 정류기의 직류링크전압 균형 제어 방법](#)
한정호, 송중호(서울과학기술대학교)

FC08-4 [퍼지 제어 알고리즘을 이용한 DTC PMSM 성능 개선](#)

문상호(아주대학교)

FC08-5 [유도전동기 구동시스템에서의 토크 리플 최소화 기법을 이용한 DTC의 성능 분석](#)

최우진(아주대학교)

FC09 진화형 자율 다개체 시스템

FC09-1 [퍼지로직을 이용한 자율 다개체 모바일 로봇 시스템 연구](#)

김동원(인하공업전문대학교)

FC09-2 [네트워크 기반 휴머노이드를 위한 컴포넌트 기반 아키텍처 연구](#)

이호동((주)미토스), 김동원(인하공업전문대학교)

FC09-3 [MDGHM 기반 SURF 알고리즘 성능 향상에 관한 연구](#)

윤영(고려대학교)

FC09-4 [휴머노이드 로봇을 위한 관절 모터의 토크 부하 예측](#)

장승훈, 곽환주, 박귀태(고려대학교)

FC09-5 [2차원 평면판을 이용한 로봇과 카메라의 핸드/아이 자가보정 시스템](#)

성형원(성균관대학교), 김대식(현대중공업), 이석한(성균관대학교)