

TA01 머신비전 및 어플리케이션

- TA01-1 [다층 퍼셉트론을 이용한 자동차번호판 인식에 관한 연구](#)
성병문, 이왕헌, 이의철(한세대학교)
- TA01-2 [재질 구분을 위한 학습 기반 기반 초분광 영상 밴드 선택 기법](#)
김성호(영남대학교), 심민섭(SL주식회사)
- TA01-3 [동작인식을 이용한 탁구 스윙 분석](#)
허건, 하종은(서울과학기술대학교)
- TA01-4 [평균 이동 알고리즘과 광류추정을 이용한 객체 추적](#)
황영배, 김정호, 김선호(전자부품연구원)
- TA01-5 [효과적인 인간-로봇 상호작용을 위한 사용자 의도 파악 방법](#)
한지형, 김종환(한국과학기술원)
- TA01-6 [안드로이드 로봇 얼굴용 비전 시스템의 개발 및 연구](#)
이덕연, 이동욱, 최동운, 안병규(한국생산기술연구원)

TA02 로봇응용 I

- TA02-1 [외벽등반 로봇 플랫폼을 위한 청소유닛의 설계 및 기능 검증](#)
김태균, 전영재, 김종원(서울대학교), 김화수(경기대학교)
- TA02-2 [하이브리드 링크 구조 기반 실내 환경 주행용 이동 플랫폼 상세설계 및 제작](#)
배장호, 홍희승, 김종원(서울대학교), 김화수(경기대학교)
- TA02-3 [분산구동방식을 이용한 휴대용 고성능 매니퓰레이터의 설계](#)
김성환, 윤병호, 이호주, 김수현, 김경수(한국과학기술원), 김종철, 노태양(현대중공업)
- TA02-4 [토크 제어 기법을 이용한 뱀 로봇의 장애물 극복 운동 연구](#)
신호철, 김명호(한국원자력연구원)
- TA02-5 [시뮬레이션을 통한 군집 로봇 대형 제어 방법의 성능 평가](#)
강동우, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)
- TA02-6 [곤충의 생태 모사 알고리즘을 이용한 IZRP의 존 반경결정 기법](#)
이혜민, 김동성(금오공과대학교)

TA03 로봇 SW 모듈 및 플랫폼

- TA03-1 [실시간 확장 플랫폼 RTX를 위한 개방형 미들웨어](#)
송병열, 장철수, 김성훈(한국전자통신연구원), 최훈(충남대학교)
- TA03-2 [실내 로봇택배서비스를 위한 주행로봇용 오프로스 컴포넌트의 개발](#)
한재성, 지상훈, 이상무, 김홍석(한국생산기술연구원), 박홍성(강원대학교)
- TA03-3 [소프트웨어 확장을 위한 바이너리 호환성을 갖는 모듈 인터페이스](#)
유동욱, 박홍성(강원대학교)

- TA03-4 [ROS 연동을 위한 OPRoS 컴포넌트 프레임워크 확장 개발](#)
장철수, 송병열, 김성훈(한국전자통신연구원)
- TA03-5 [멀티미디어 기반 로봇 응용을 위한 로봇 시나리오 스크립트 언어](#)
박우민, 박홍성(강원대학교)
- TA03-6 [고속이동물체 추적을 위한 군집카메라시스템용 오픈로스 컴포넌트의 개발](#)
한재성, 지상훈, 최병욱, 유수정, 표정원(한국생산기술연구원)

TA04 제어이론

- TA04-1 [전기적 동력 조향 시스템의 안정화 제어기 설계 연구](#)
이동욱, 김경수, 김수현(한국과학기술원)
- TA04-2 [폴힐과 속도센서를 이용한 철도차량용 HILS시스템의 윤속 속도 구현](#)
이동찬, 강철구(건국대학교)
- TA04-3 [SOS 제어기법을 이용한 2-관절 로봇팔의 궤적 추적 제어](#)
정진강, 김철중, 엄명환, 좌동경(아주대학교)
- TA04-4 [Filtered-x LMS 알고리즘을 이용한 차량 로드노이즈 제어](#)
이해민, 박영진(한국과학기술원)
- TA04-5 [모션 캡처 시스템을 이용한 쿼드콥터의 조종 방식](#)
장종태, 문성태, 한상혁, 조동현, 공현철(한국항공우주연구원), 유준(충남대학교)
- TA04-6 [휴머노이드 로봇의 복합 작업 수행을 위한 행동 선택 알고리즘](#)
고우리, 김종환(한국과학기술원)

TA05 센서계측

- TA05-1 [MEMS 기반 IMU볼의 시스템 구현](#)
서배승, 유준(충남대학교)
- TA05-2 [구조물 건전성 모니터링을 위한 비주얼 서보잉 기반 양립형 구조광 시스템 및 관성측정장치 융합 기반 고속 6-DOF 변위 측정 시스템 개발](#)
전해민, 김영재, 명현(한국과학기술원)
- TA05-3 [Trellis Dynamic Programming 알고리즘 기반의 스테레오 비전을 이용한 도로 노면정보 감지 시스템 설계](#)
박귀우(충북대학교), 이재곤((주)만도), 박찬식(충북대학교)
- TA05-4 [3D 프린팅 기반으로 제작된 유연 촉각센서의 신호 분석](#)
정경화, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)
- TA05-5 [자율주행 모바일 로봇을 이용한 실내 무인 감시 시스템 구현](#)
김준영(부경대학교)
- TA05-6 [촉각센서 기반의 로봇 그리퍼 제어 시스템 개발](#)
이주경, 김슬기, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)

TP 포스터 세션

- TP001 [다르파\(DARPA\) 로봇 챌린지 태스크 3 - 사다리 오르기 솔루션](#)
임정수, 정태진, 조현민, 심옥기, 오재성(한국과학기술원), 이정호((주)레인보우), 오준호(한국과학기술원)
- TP002 [휴머노이드 로봇의 통로 입구를 막고 있는 잔해 제거를 위한 역 기구학 제어](#)
오준호, 이강규, 정효빈, 배효인(한국과학기술원), 김인혁((주)레인보우), 이인호(한국과학기술원)
- TP003 [DRC-HUBO의 강인한 보행을 위한 전략과 알고리즘](#)
허정우(한국과학기술원), 김정엽(한국과학기술대학교), 조현민, 오준호(한국과학기술원)
- TP004 [휴머노이드를 이용한 원격 차량 운전](#)
구동한, 최형원, 한상권, 한상훈, 김지철, 윤병호, 조수민, 김수현(한국과학기술원)
- TP005 [휴머노이드 로봇의 임의유형 밸브 유연 조작](#)
설우진, 임정수, 조현민, 김지철, 구동한, 박지혁, 한상훈, 김수현(한국과학기술원)
- TP006 [레이저 및 영상정보에 기반한 휴머노이드 로봇의 출입구 개폐 제어에 관한 연구](#)
박지혁, 김지철, 윤병호, 설우진, 한상권, 임재현, 김수현(한국과학기술원)
- TP007 [DRC 휴보를 이용한 4족 보행의 실험적 구현](#)
김정엽(서울과학기술대학교)
- TP008 [복합 작업 수행을 위한 원격조작 로봇의 공동 개발 프레임워크 설계](#)
조수민, 조성호(한국과학기술원)
- TP009 [공구를 이용한 휴머노이드 로봇의 벽 뚫기 작업에 관한 연구](#)
오성남, 김정훈(명지대학교), 김인혁((주)레인보우), 김갑일(명지대학교)
- TP010 [휴머노이드 로봇을 위한 자율적 6 자유도 물체 자세 추정](#)
최형원, 장윤훈, 임재현, 이주현, 강성훈, 김대식(한국과학기술원)
- TP011 [군집 로봇의 분산 대형 제어 및 충돌 회피](#)
심정욱, 김현수, 국태용(성균관대학교), 지상훈(한국생산기술연구원), 문용선(순천향대학교), 이상무(한국생산기술연구원), 조영조(한국전자통신연구원)
- TP012 [주택가 감시경계를 위한 군집로봇의 순찰경로 계획 알고리즘 개발](#)
이재선, 지상훈, 이상무, 유수정(한국생산기술연구원)
- TP013 [주택가 감시경계를 위한 군집순찰로봇의 추적대상 접근알고리즘 개발](#)
지상훈, 이상무, 유수정(한국생산기술연구원)
- TP014 [초음파 비이컨을 이용한 무향 칼만 필터 위치 추정](#)
정석기, 고낙용, 한준희(조선대학교), 최현택(한국해양과학기술원)
- TP015 [ICP 알고리즘을 이용한 2차원 격자지도 작성](#)
이동주, 윤열민, 황요섭, 이장명(부산대학교)
- TP016 [CAN 분산 선형 대기 열 알고리즘을 적용한 CAN 필드버스 시스템](#)
황승익, 하휘명, 이장명(부산대학교)
- TP017 [GPS/INS 센서융합을 통한 수중운동체의 항법시스템 개발](#)
이장명, 이인욱, 유한동, 황보연(부산대학교)

- TP018 [아크방전을 이용한 발라스트수 처리장치에의 제어시스템 적용](#)
백승화, 김희제(부산대학교)
- TP019 [최적화된 퍼지 룰을 이용한 아날로그 자기위치센서](#)
김성신, 박문호(부산대학교)
- TP020 [로보코드기반 생존율을 이용한 가상 전투환경 시뮬레이션 개발](#)
박재성, 김민호, 이민철(부산대학교)
- TP021 [3D 비전 기반 변형된 포텐셜 필드를 이용한 반응적 주행](#)
배동성, 강태구, 오현찬, 임묘택(고려대학교)
- TP022 [2D 카메라를 이용한 물체인식 및 로봇팔 제어](#)
오현찬, 강태구, 배동성, 유성용, 전태진, Carlos Guilherme Souza Koehler, 박상규, 임묘택(고려대학교)
- TP023 [에너지 함수와 MDGHM을 이용한 향상된 SIFT-Flow 알고리즘 연구](#)
강태구, 배동성, 오현찬, 임묘택(고려대학교)
- TP024 [이동로봇의 하이브리드 경로계획 연구](#)
김동원(인하공업 전문대학교)
- TP025 [비전기반 다개체 로봇에 대한 연구](#)
김동원(인하공업 전문대학교)
- TP026 [복수의 양팔로봇을 이용한 휴대폰 포장공정 구현](#)
도현민, 최태용, 박동일, 박찬훈, 경진호(한국기계연구원)
- TP027 [국소 특징을 이용한 시각 기반 빈피킹 시스템](#)
김계경, 강상승, 이재연, 김중배(한국전자통신연구원)
- TP028 [고 자유도 양팔로봇의 효율적인 경로계획을 위한 Adaptive RRT 알고리즘 개발](#)
김동형, 이덕현, 이지영, 한창수(한양대학교)
- TP029 [불확실성을 포함하는 인식정보를 이용한 지능적 작업기술](#)
배지훈(한국생산기술연구원), 박현준, 김기현(서울대학교), 오성남, 장가람, 신용득, 박재한, 백문홍
(한국생산기술연구원)
- TP030 [다중로봇 협업 기반의 양팔로봇을 위한 시스템 UI 기술 설계 및 구현](#)
김영근, 정준영, 구교민((주)라스테크)
- TP031 [증분형 엔코더를 활용한 구동모듈의 절대위치추정](#)
김동엽, 김태근, 김봉석, 박창우(전자부품연구원)
- TP032 [오버행 구조를 가진 로봇 관절 구동용 SPM 전동기의 전자기 특성과 열 특성 분석](#)
여한결, 박현정(서울대학교), 서정무, 김봉석, 박창우(전자부품연구원), 정현교(서울대학교)
- TP033 [로봇을 활용한 주물용 러너 및 게이트의 정밀 절단 시스템 구현](#)
박인규(한국로봇융합연구원), 이인태((주)유진엠에스), 이재학((주)성일터빈), 이문직, 이정우, 서진호
(한국로봇융합연구원)
- TP034 [아연도금강판용 자동차 부품의 정밀 자동용접을 위한 로봇 시스템 개발](#)
박인규(한국로봇융합연구원), 서영교, 유시종((주)오토), 김향수((주)SMTC), 이문직, 이정우, 이효준,
서진호(한국로봇융합연구원)
- TP035 [제조 공정을 위한 산업용 로봇의 원격 제어 시스템](#)
양기훈, 류석우, 류영선(한국생산기술연구원)

- TP036 [햅틱 디바이스를 이용한 네비게이션 시스템 구현](#)
강선균, 이동혁, 이장명(부산대학교)
- TP037 [원격제어 시스템에 사용된 카메라 최적 배치 및 실험](#)
최형식, 전지혜, 지대형(한국해양대학교)
- TP038 [임피던스 제어를 이용한 원격 로봇의 티칭방법](#)
류제두, 하경남, 이동구, 이정혜(한국생산기술연구원)
- TP039 [상태 공간에서 반복 제어 시스템을 표현하는 방법](#)
도태용(한밭대학교), 유정래(서울과학기술대학교)
- TP040 [Any-angle Path Planning 기반의 안전경로계획](#)
심영보(충북대학교)
- TP041 [엔터테인먼트 로봇차량의 Crazy Bounce Control](#)
정슬, 조성택(충남대학교)
- TP042 [저가센서를 이용한 EKF기반 광역공간 측위 시뮬레이션](#)
채희성, 최정필(한국전자통신연구원)
- TP043 [거리 정보를 이용한 효율적인 영상 특징점 추출](#)
이동화, 김형진, 명현(한국과학기술원)
- TP044 [전자기 구동기를 이용한 소형 스틱-슬립 이동 메카니즘](#)
이경민(특허청), 이승엽(서강대학교), 김영식, 신부현(한밭대학교)
- TP045 [폴리머기반 투명유연 촉각센서](#)
박선택, 윤성률, 박봉제, 남세광, 경기욱(한국전자통신연구원)
- TP046 [마스터 장치의 백래시 보정](#)
강주석, 최우혁, 윤성민, 이민철(부산대학교)
- TP047 [촉각정보를 이용한 햅틱 네비게이션 시스템](#)
이동혁, 노경욱, 강선균, 김현우, 이장명(부산대학교)
- TP048 [온도변화로 전달되는 정보량 - 냉각 속도에 따른 재질 판별에 대한 인지적 분석](#)
홍익표(홍익대학교), 송주봉(삼성 SDS), 임지현(홍익대학교), 조일주(KIST)
- TP049 [다중 원격제어 시스템을 위한 실시간 매핑 방법](#)
원종하(성균관대학교), 양기훈, 류석우(한국생산기술연구원)
- TP050 [POMY: 햅틱 피드백을 적용한 몰입형 영어 학습 시스템](#)
이재봉, H. M. Phuong, 이호진, 최승문(포항공과대학교)
- TP051 [수중 로봇 제어 알고리즘 검증을 위한 파티클 기반의 실시간 유체 시뮬레이션 환경 구축](#)
김석열(한국과학기술원), 정회룡(삼성중공업), 박진아(한국과학기술원)
- TP052 [안정적 어드미턴스 기반 햅틱제어기](#)
이성준, 유지환, 아킬, 칼리스(한국기술교육대학교)
- TP053 [다중사용자 손끝촉각 햅틱 상호작용을 위한 제어구조 설계 및 시스템 구현](#)
김명신, 장인영, 이동준(서울대학교)
- TP054 [중증 장애인의 사회참여 증진을 위한 손작업 로봇가젯의 적정 서비스 요소 도출 및 개발](#)
정승민(보건복지부 국립재활원 재활연구소 재활로봇중개연구사업단), 김형식(한국파인세라믹스협회), 김중배(연세대학교), 안광욱(보건복지부 국립재활원 재활연구소 재활로봇중개연구사업단)

- TP055 [3차원 레이저 스캐너 기반 폴리곤 생성 및 텍스처 맵핑 기법](#)
장가람, 백문홍, 박재한, 신용득, 배지훈(한국생산기술연구원)
- TP056 [가변형상 궤도차량의 양방향 완충장치 메커니즘 연구](#)
신동원, 조승근, 윤장규(금오공과대학교), 김영국(한국과학기술원)
- TP057 [3D 애니메이션 제작 방식을 이용한 공연 로봇의 모션 편집 연구](#)
이덕연, 이동욱, 최동운, 안병규, 형현준(한국생산기술연구원)
- TP058 [소형 폭발물 처리 로봇용 고성능 매니퓰레이터 개발](#)
조경식, 김명경, 이동현(퍼스텍㈜)
- TP059 [히스테리시스 문턱치 기반 지상표적 검출 기법](#)
임윤지, 김성호(영남대학교)
- TP060 [평면형 케이블 로봇에 대한 실제적인 힘 폐쇄 작업공간 분석](#)
김설매/JINXUEMEI, 선정안, 최대웅, JIN XUEJUN, 박석호, 박종오, 고성영(전남대학교 로봇연구소)
- TP061 [원형 게이지의 자동인식을 위한 영상처리 알고리즘](#)
조성욱, 허성식, 심현철(한국과학기술원)
- TP062 [동작 연구를 통한 자동차 부품 조립용 로봇의 작업 속도의 안정성 조건에 관한 연구](#)
이현주, 문전일(대구경북과학기술원)
- TP063 [Localization of a Mobile Robot with Unscented Kalman Filter using Laser range finder](#)
Sairah Naveed, Nak Yong Ko(조선대학교)
- TP064 [횡방향 가속도 제한을 고려한 고정익 무인항공기의 Spline-RRT* 기반 최적 경로계획](#)
이다솔, 심현철(한국과학기술원)
- TP065 [시연을 기반으로 한 로봇 행동 학습 및 특징을 보존한 행동 궤적 재현](#)
조수민, 조성호(한국과학기술원)
- TP066 [군집 로봇에서의 작업 분할 내비게이션](#)
김대은, 이원기(연세대학교)
- TP067 [이관절근 구조를 이용한 2축로봇의 회전좌표계 해석과 제어](#)
최현진, 공경철(서강대학교)
- TP068 [설문조사 기반 착용 편의성을 위한 원격제어로봇의 Wearable Teaching Pendant 인체 체결부 설계 인자 도출](#)
시인혜(대구경북과학기술원), 홍정연(케어보로시스템스㈜), 문전일(대구경북과학기술원)
- TP069 [실내 환경에서 키넥트 센서를 이용한 DGoD 및 수직/수평 다각평면 추출 기반의 3D 지도 작성](#)
유현성, 김병국(한국과학기술원)
- TP070 [가변 로터리 댐퍼를 장착한 착용형 피동적 손떨림 억제 기구 설계](#)
김연주, 김정(한국과학기술원)
- TP071 [착용 가능한 2자유도 손목 재활 로봇의 기구적 설계](#)
김현희, 이민철(부산대학교)
- TP072 [로봇용 작업툴 성능 검증을 위한 3축 직교로봇의 적합성 시뮬레이션](#)
최정현, 이상문,곽정환, 홍대한, 안진웅(대구경북과학기술원)
- TP073 [로봇추구를 위한 소형 휴머노이드 HanSaRam-X 개발](#)
박창수, 김종환(한국과학기술원)

- TP074 [3차원 깊이 센서를 이용한 장애물 감지를 위한 바닥 특성 분석](#)
차동근, 정우진(고려대학교)
- TP075 [영상기반 모션센서를 이용한 로봇 손 시스템 개발](#)
이석주, 송한준, 심현철(한국과학기술원)
- TP076 [커널피서판별분석법을 이용한 도심도로환경에서의 연석추출기법](#)
이현석, 정우진(고려대학교)
- TP077 [실내 천장 선분을 이용한 로봇의 방향각 계산](#)
장병문, 이태재(서울대학교), 이동훈, 한경민(LG전자), 조동일(서울대학교)
- TP078 [임무 수행을 위한 전방향 이동로봇의 위치 추정 및 동작 생성](#)
류시정, 김종환(한국과학기술원)
- TP079 [CTM based control algorithms for the precise trajectory tracking control of delta-type parallel robots](#)
황희선, 박정우, 김정훈(한국로봇융합연구원)
- TP080 [해양플랜트 유지보수 자동화를 위한 레그-휠 하이브리드형 모바일 로봇 플랫폼의 개념설계](#)
신동빈, 이승열, 김대진, 엄성훈, 문전일(대구경북과학기술원)
- TP081 [자세 변화에 강인한 순위 기반 얼굴 유사도 측정 방법](#)
윤소정, 김준모(한국과학기술원)
- TP082 [실외 환경에서의 실시간 입력 영상 분석을 위한 효과적인 전처리 알고리즘 개발](#)
이래경, 오세영(포항공과대학교)
- TP083 [IP 카메라를 위한 통합형 Live Streaming System 구현](#)
유홍남(서울과학기술대학교), 김종훈((주)세연테크), 최병욱(서울과학기술대학교)
- TP084 [클라우드 컴퓨팅기반의 차세대 공학 소프트웨어 개발](#)
김광진, 김현석, 김성민, 김태은(CEMWARE)
- TP085 [함정 전투 시스템을 위한 메시지 지향 관리 및 분석 도구\(MOMAT\)의 클래스 구조 설계](#)
임진용(금오공과대학교), 송경섭(삼성탈레스), 김동성(금오공과대학교)
- TP086 [마코브 연산 기반의 함정 시스템 실시간 제어망의 고장 노드 탐지 기법](#)
노동희, 김동성(금오공과대학교)
- TP087 [실시간 통신망을 위한 비지어 곡선 기반 영상 데이터 압축 기법](#)
이주원, 김동성(금오공과대학교)
- TP088 [Embedded Linux를 이용한 실시간 EtherCAT Master 시스템의 성능평가](#)
송영훈, 이석(부산대학교), 이경창(부경대학교)
- TP089 [ISA100.11a를 위한 Traffic-Aware 메시지 스케줄링 방법](#)
안승표, 김동성(금오공과대학교)
- TP090 [실시간 이더넷 기반의 함정 분산 제어 시스템의 네트워크 복구 기법](#)
양웨이, 김동성(금오공과대학교)
- TP091 [코너링에서 전체 자동차의 자세 제어](#)
Moonyong Lee, Riezqa Andika, Yuli Amalia Husnil, tchamna(영남대학교)
- TP092 [발전용 가스터빈 제어 알고리즘 검증용 시뮬레이터 개발](#)
유광명, 최인규(한전전력연구원)

- TP093 [Chance constrained approach Robust static output feedback controller design](#)
Pham Luu Trung Duong, Le Minh Quang, Yuli Amalia Husnil, Riezqua Andika, Bong Gu Choi, Moonyong Lee(영남대학교)
- TP094 [IGCC 실증플랜트 합성가스 처리공의 운전성 연구](#)
Riezqa Andika, Bonggu Choi, Yuli Amalia Husnil, Le Cao Nhien(영남대학교), Jinhee Jeon(Doosan Heavy Industries and Construction), Moonyong Lee(영남대학교)
- TP095 [액화공정의 제어 구조 에너지 최적화 설계를 위한 정상상태 최적 분석](#)
Moonyong Lee, Riezqa Andika, Wei Feng, Le Cao Nhien, Bonggu Choi, Yuli Amalia Husnil(영남대학교)
- TP096 [회분식 반응 증류탑의 시뮬레이션 연구](#)
Wahid Ali, Mohd. Shariq Khan, Yus Donald Chaniago, Reizqa Andika, Le Cao Nhien, Bong Gu Choi, Moonyong Lee(영남대학교)
- TP097 [국내 원자력 로봇 기술의 비원자력기술에의 적용](#)
김승호, 정경민, 이성욱, 신호철, 김창희, 최영수, 배영걸, 나현석(한국원자력연구원)
- TP098 [Yard 원재료 재고량 측정방안 연구](#)
김주훈(포스코 ICT)
- TP099 [양계사육을 위한 PC기반 LED 조광제어 시스템에서의 플리커링 현상에 관한 연구](#)
조현길((주)샘스), 이인수(경북대학교)
- TP100 [로봇산업핵심기술개발사업의 기획결과로 본 로봇 기술 개발 동향 분석](#)
이준석, 임강수, 박현섭, 박종만(한국산업기술평가관리원)
- TP101 [플라이휠 에너지 저장 시스템의 에너지 저장에 관한 연구](#)
이준호(한국철도기술연구원)
- TP102 [차량용 마사지 시트에 적용이 가능한 구동시스템 개발](#)
정명진(한국산업기술대학교)
- TP103 [허프변환을 이용한 무인주행차량의 실시간 차선검출 알고리즘](#)
박은성, 유창호, 최재원(부산대학교)
- TP104 [아르곤 환경 내 모터 내구성 평가 장치 개발](#)
한종희, 조일제(한국원자력연구원)
- TP105 [선적 작업중 사용 가능한 선박 홀드 정보 측정 알고리즘](#)
김평강(한국과학기술원), 조승현(LG전자), 조경용, 김수현, 김경수(한국과학기술원), 임태균(포항산업과학연구원)
- TP106 [안정도 해석의 기원: Maxwell의 "On Governors"](#)
강철구 (건국대학교)

TB01 군사용 무인차량 자율주행 및 자율표준화

- TB01-1 [무인차량을 위한 준지도 학습기반 주행가능영역 추출기법](#)
민지홍, 광기호, 심성대, 박용운(국방과학연구소)
- TB01-2 [경사 특징 기반 주행영역 추출 및 모델링](#)
김준, 광기호, 석주일, 주상현(국방과학연구소), 배건성(경북대학교)

- TB01-3 [동적 장애물을 고려한 무인차량의 지역경로계획](#)
허진욱(국방과학연구소), 윤승재(FM전자), 신종호, 주상현(국방과학연구소)
- TB01-4 [스키드형 무인자율차량을 위한 적응 제어](#)
신종호, 허진욱, 이영일, 김종희, 주상현(국방과학연구소)
- TB01-5 [자율주행 표준화를 위한 한계속도 추정에 관한 연구](#)
정사무엘, 김태윤, 김영진(부산대학교), 박용운(국방과학연구소), 유완석(부산대학교)

TB02 로봇응용 II

- TB02-1 [골절정복 수술을 위한 뼈 포시셔닝 로봇 개발](#)
박일형(경북대학교 의학전문대학원), 오민재(태현테크놀로지), 정성현, 이상훈, 김경록(현대중공업㈜), 정상현(경북대학교)
- TB02-2 [의료용 로봇의 로봇 캘리브레이션 기술에 관한 연구](#)
최한철, 박석훈, 손승우, 박준우(현대중공업㈜)
- TB02-3 [바늘 삽입형 중재시술 로봇용 엔드이펙터 개발](#)
김홍호, 조민교, 송호석, 정성현(현대중공업㈜)
- TB02-4 [DC모터와 MR브레이크를 이용한 햅틱 핸드 마스터용 하이브리드 구동기 개발](#)
박예석, 박지혁, 김경수, 김수현(한국과학기술원)
- TB02-5 [로봇 기술발전현황 파악을 위한 산업기술수준조사에 관한 연구](#)
박진우(한국산업기술평가관리원)
- TB02-6 [조선외업 환경에 적용가능한 이동형 용접로봇 시스템 개발](#)
김진욱, 김지윤, 박희환, 김웅지, 정승우, 박주이, 추길환(대우조선해양)

TB03 신진연구자 초청세션 I

- TB03-1 [무인차량의 야지자율주행을 위한 제어기법 연구](#)
신종호, 주상현, 박용운(국방과학연구소)
- TB03-2 [원격로봇 및 햅틱 기술을 활용한 원격재활](#)
김종현(대구경북과학기술원)
- TB03-3 [스마트 구조물의 모션제어를 위한 시스템 모델 기반 비선형 제어기의 설계/해석 및 자동차 응용](#)
김병일(영남대학교)

FA01 철강계측제어시스템 I

- FA01-1 [다중스탠드 조압연기에서 폭 맞춤을 위한 장력 제어](#)
김성현((주)포스코)
- FA01-2 [열간 마무리압연기의 압연 중 더미전환기술개발](#)
반성준, 이덕만, 신덕범((주)포스코)
- FA01-3 [Strip Wave 측정을 통한 열연정정 SPM Roll Bender 압력 보정](#)
노일환, 최용준(포스코 기술연구원)

- FA01-4 [열연 조압연 캠버 정보를 이용한 마무리 압연 선단 스탠드에서의 판슬림 제어 시스템 개발](#)
이종현, 최용준, 최세호((주)포스코)
- FA01-5 [산세설비 염산투입량 자동 제어 기술](#)
박형국, 노일환(포스코 기술연구원)

FA02 자동차 제조공정용 로봇기술 I

- FA02-1 [다관절 로봇의 위치 제어를 위한 타축 반력 및 토크 리플 보상제어기 설계](#)
김인혁, 손영익(명지대학교), 김필준(현대중공업)
- FA02-2 [산업용 로봇의 구동을 위한 저진동 구동제어기 연구](#)
권기현, 고종선(단국대학교), 엄일용(현대중공업)
- FA02-3 [모델 정보 추정을 이용한 모델 기반 반복학습제어](#)
윤종현(한양대학교)
- FA02-4 [3차원 미소변위 센서를 이용한 로봇 캘리브레이션](#)
원호안, 주지안, 강희준(울산대학교), 임현규, 류시현(현대중공업)
- FA02-5 [로봇 측정 자세에 따른 로봇 캘리브레이션 정확도 영향 분석](#)
주지안, 원호안, 강희준(울산대학교), 임현규, 류시현(현대중공업)
- FA02-6 [환경 적응형 아크 용접 로봇 시스템](#)
정지훈, 신현호, 강태선, 김수중(현대중공업)

FA03 항법유도

- FA03-1 [4개의 틸팅하는 추진기를 가진 수중운항 플랫폼의 호버링 제어](#)
김종원, 진상록, 김지훈(서울대학교), 서태원(영남대학교), 김종원(서울대학교)
- FA03-2 [해양환경에서 선박의 위치 추적을 위한 레이저 레이더를 이용한 표적 추적 필터](#)
황태현(선박해양플랜트연구소), 한정욱(한국과학기술원), 손남선, 김선영(선박해양플랜트연구소), 김진환(한국과학기술원)
- FA03-3 [표적함의 항적 추종을 위한 추정 및 유도기법 개발](#)
김대혁, 김낙완(서울대학교)
- FA03-4 [자유 초기치 최적화를 이용한 최적의 호만-나선 천이기법\(HST\) 설계](#)
조동현, 김해동(한국항공우주연구원)
- FA03-5 [기동표적에 대한 충돌각 제어 비선형 유도법칙](#)
김형근, 김현진(서울대학교)
- FA03-6 [무선위치추정을 위한 퍼지기반 융합해](#)
조성윤(경일대학교)

FA04 제어응용

- FA04-1 [모션 프로파일에 내재되어있는 입력성형기](#)
하창완(한국과학기술원), 류근호(호서대학교), 김경수(한국과학기술원)

- FA04-2 [양자화된 입력 포화 및 외란을 갖는 선형 시스템에서 외란 응답 감소를 위한 상태-궤환 제어](#)
박범용, 권남규, 박부견(포항공과대학교)
- FA04-3 [극좌표계와 데카르트 좌표계에서 제어기의 안정성 비교](#)
이계홍, 김정태, 이문직, 이원석(한국로봇융합연구원), 김민재(국방과학연구소)
- FA04-4 [이족보행로봇의 외란제거를 위한 H-infinity, 슬라이딩모드, PD제어기의 성능비교](#)
이주장, 김연재(한국과학기술원)
- FA04-5 [불확실성에 강인한 유한 시간 비례적분 관측기 설계](#)
김인혁(명지대학교), 이찬화, 심형보(서울대학교), 손영익(명지대학교)

FA05 지능로봇

- FA05-1 [A Robust Control of Robot Hand with Eleven Joints](#)
박문열, 양준석, 구영목, 심병균, 한성현(경남대학교)
- FA05-2 [A Robust Trajectory Control of Four Wheel Driving Robot](#)
심병균, 박문열, 구영목(경남대학교), 심현석((주)동산테크), 한성현(경남대학교)
- FA05-3 [A Stable Walking of Humanoid Robot with 24 Joints](#)
양준석, 구영목, 심병균, 박문열, 한성현(경남대학교)
- FA05-4 [An Image Based Visual Servoing Control of Industrial Robot](#)
이우송(성산암테크), 정양근(신라정보기술㈜), 심병균, 박문열, 한성현(경남대학교)
- FA05-5 [An Intelligent Control of Mobile Robot for Smart FA](#)
구영목, 양준석, 박문열, 심병균, 한성현(경남대학교)

FB01 철강계측제어시스템II

- FB01-1 [열간 ROT 공정의 측정지연 보상 알고리즘 개발](#)
박철재(대구대학교), 이필중, 강종훈(포스코 기술연구원)
- FB01-2 [전기로 조업에서 slag gate 영상을 이용한 슬래그 포밍 두께 추정](#)
정재진, 김규환, 구교권, 김상우(POSTECH)
- FB01-3 [3D 카메라를 이용한 강판 형상 측정 시스템](#)
공남웅, 정창기, 최용준(㈜포스코)
- FB01-4 [2D 상호상관을 이용한 열연 연연속 압연 공정의 영상 접합 알고리즘](#)
이원일, 유진우(POSTECH), 공남웅, 최용준(POSCO), 박부견(POSTECH)
- FB01-5 [Dual retro-schlieren을 이용한 냉연 강판 미세결함 검출 기술](#)
윤종필, 박창현, 배호문, 최세호(포스코 기술연구원), 윤정후(3B system)

FB02 자동차 제조공정용 로봇기술II

- FB02-1 [Dynamic Programming 을 이용한 조작성 지수 기반의 평면 여자유도 머니플레이터 궤적 생성](#)
김현국, 황순웅, 한창수, 신규식(한양대학교), 박진균(현대중공업)
- FB02-2 [선택적 돌연변이 제어를 통한 고밀도 공정로봇의 효율적 용접점 분배](#)
임성수, 김제석, 박장현(한양대학교), 김정민, 범진환(아주대학교)

- FB02-3 [다목적 유전 알고리즘 기반 고밀도 로봇군의 최적 경로 탐색](#)
신승호, 김제석, 박장현(한양대학교), 김정민, 범진환(아주대학교)
- FB02-4 [폐곡선 기반 산업용 부품 고정밀 3차원 자세 추정](#)
이연호, 이석한(성균관대학교), 김대식, 오종규(현대중공업)
- FB02-5 [비전 기반 프레스 센터링 장치 개발](#)
오종규, 김대식, 김수중(현대중공업)
- FB02-6 [산업용 로봇을 위한 원격 다기능 모니터링 시스템 개발](#)
배승한, 정영도, 김수중, 김동혁(현대중공업)
- FB02-7 [힘제어 및 접촉 모델 기반의 듀얼 펙인홀 전략](#)
송희찬, 김영렬, 송재복(고려대학교), 조현철(현대중공업)

FB03 신진연구자 초청세션II

- FB03-1 [저채널 FMCW 레이더용 초고해상도 거리 각도 동시 추정 알고리즘](#)
오대건, 이종훈(대구경북과학기술원)
- FB03-2 [전자자동차를 기반으로 하는 초소형 전력망에서 구성품의 크기와 제어성능의 최적화](#)
안창선(부산대학교)
- FB03-3 [순차적 베이지안 필터링을 이용한 비전 기반 로봇 주행 기술](#)
김정호(전자부품연구원), 권인소(한국과학기술원)

FP 포스터 세션

- FP001 [병렬형 케이블 로봇을 위한 힘 제어](#)
전대익, 박석호, 박종오, 고성영(전남대학교), Andreas Pott(Fraunhofer)
- FP002 [평면형 케이블 기반 병렬형 로봇을 위한 회전 작업 공간 확장 방법](#)
최대웅, 김설매, 선정안, 박석호, 박종오, 고성영(전남대학교)
- FP003 [지상과 수면 동시 보행이 가능한 로봇의 개발](#)
서태원, 김현규, 이동규, 유연형(영남대학교), 정경민(원자력연구원)
- FP004 [Flip 모션을 이용하여 장애물을 극복하는 로봇 플랫폼의 개발](#)
서태원, 신명석, 서병훈(영남대학교), 정경민(원자력연구원)
- FP005 [벽과 관을 타고 올라갈 수 있는 신개념 등반 로봇의 개발](#)
서태원, 유연형, 최우영(영남대학교)
- FP006 [평면형 케이블 구동 병렬로봇의 고유진동수 증가 메커니즘](#)
고성영, 박석호, 박종오, 정희용, PIAO JINLONG(전남대학교)
- FP007 [로봇간 이질성 해결을 위한 소프트웨어 어댑터](#)
김대영, 박춘우, 라현정(송실대학교), 강복현(유진로봇연구소), 김수동(송실대학교)
- FP008 [로봇 기반 스마트 서비스 설계를 위한 효과적인 프로세스](#)
이재유, 김문권(송실대학교), 김형률(유진로봇), 김수동(송실대학교)

- FP009 [Hold Measurement Method for Coil Shipping Automation](#)
임태균(포항산업과학연구원), 김평강, 조경용, 홍윤식, 김수현(한국과학기술원)
- FP010 [제스처를 이용한 사람과 이중 로봇들 간의 커뮤니케이션](#)
신성욱, 박현준, 김동한(경희대학교)
- FP011 [로봇의 움직임 표현을 위한 동작 언어](#)
정보원(세종대학교), 전병태(한경대학교), 이동욱(생산기술연구원), 최옥경, 문승빈(세종대학교)
- FP012 [Storage system using a robotic arm and trunk motorist designed for wheelchair loading system](#)
Yang Soon-Yong, 레광환(울산대학교)
- FP013 [A Robust Control of Industrial with Dual Arm](#)
정양근(신라정보기술㈜), 강언욱(유비트론), 박인만((주)인템), 황원준(경남테크노파크), 심현석((주)동산테크)
- FP014 [A Robust Walking Control of Bipped Robot with 18 Joints](#)
양준석, 구영목, 심병균, 박문열, 한성현(경남대학교)
- FP015 [A Study on Intelligent Control of Manipulator with Seven Joints](#)
황원준(경남테크노파크), 박문열(경남대학교), 정성원((주)동양기전), 심현석((주)동산테크), 한성현(경남대학교)
- FP016 [A Study on Motion Control of Legged Robot with 25 Joints](#)
심현석((주)동산테크), 심병균, 양준석, 구영목, 박문열(경남대학교)
- FP017 [Obstacle Avoidance of Mobile Robot Based on Ultra Sonic Sensors](#)
구영목, 양준석, 박문열(경남대학교), 심현석((주)동산테크), 한성현(경남대학교)
- FP018 [모바일 로봇 무선원격 제어를 위한 퍼지 제어 알고리즘 개발](#)
심현석((주)동산테크), 강언욱(유비트론), 양준석, 구영목(경남대학교), 박인만((주)인템)
- FP019 [자율주행 로봇의 실시간 장애물회피 제어 기술에 관한 연구](#)
강언욱(유비트론), 심현석((주)동산테크), 박인만((주)인템), 구영목, 양준석(경남대학교)
- FP020 [뉴럴 제어 기법에 의한 모바일 주행제어 알고리즘 개발](#)
박인만((주)인템), 심병균(경남대학교), 강언욱(유비트론), 황원준(경남테크노파크), 이우송(성산암데코)
- FP021 [음성명령 기반 자율주행 로봇의 모션제어](#)
박문열, 양준석(경남대학교), 정양근(신라정보기술㈜), 심현석((주)동산테크), 정성원(동양기전)
- FP022 [정밀부품의 자동검사를 위한 로봇비전 알고리즘 개발](#)
심병균, 구영목(경남대학교), 박인만((주)인템), 황원준(경남테크노파크), 성기원(한화테크윈)
- FP023 [로봇 SW 표준 컴포넌트 상호운용성 검증](#)
정영숙, 송병열(한국전자통신연구원), 심정민((주)테스트마이다스)
- FP024 [실물과 고해상도 모니터 출력 얼굴 영상 비교](#)
조미영, 정영숙(한국전자통신연구원), 전병태(한경대학교)
- FP025 [홈모니터링 로봇 성능평가 방법](#)
이경근, 정영숙(한국전자통신연구원), 김정근(경희대학교)
- FP026 [이동형 서비스 로봇에 대한 전자기 내성\(EMS\) 시험 방식 및 기준 레벨 고찰](#)
서영석, 이강호, 송태승(한국산업기술시험원)

- FP027 [ISO18646-1 표준안의 서비스로봇 성능평가 방법에 대한 연구](#)
류병현, 전진우(한국로봇산업진흥원)
- FP028 [레이저 스캐너 기반 차량 인지를 이용한 무인 자동차의 전방 차량 추종](#)
서성훈(건국대학교)
- FP029 [부양형 고속 회전 자이로의 와블링 효과를 고려한 수직축 변위 제어 특성 고찰](#)
이종민(건국대학교), 석세영, 임근배(포항공과대학교), 이상우(국방과학연구소), 성상경(건국대학교)
- FP030 [베이스스테이션으로부터 멀리 떨어진 MEMS CCR의 2차원 위치 추정을 위한 각도정보 측정방법](#)
전현철, 박찬국, 김현진(서울대학교)
- FP031 [액정서터를 이용한 광신호 기반 센서 노드의 통신 시스템](#)
김현진, 전현철, 박찬국(서울대학교)
- FP032 [3D 원격 조종기를 이용한 쿼드로터 제어](#)
김봉규, 최윤용(서울과학기술대학교), 도태용(국립한밭대학교), 류정래(서울과학기술대학교)
- FP033 [시간-주파수 영역 기법을 이용한 위성항법시스템 전파간섭 신호 추적](#)
강창호, 김선영, 박찬국(서울대학교)
- FP034 [단일 영상 센서를 활용한 측면 거리 정보 추출 기법](#)
강성진, 김희성, 이제영, 최광호, 임준후, 유원재, 이형근(한국항공대학교)
- FP035 [주파수 송수신 방식의 음식물 쓰레기 수분함량 측정 기술 개발](#)
김광호, 김재준, 이순걸(경희대학교)
- FP036 [부착형 침상머리 각도 모니터링 시스템 개발에 관한 연구](#)
경기영, 이영삼(인하대학교)
- FP037 [다중센서 융합 알고리즘을 통한 추적연동자료의 정확도 향상](#)
윤석영(한국항공우주연구원), 유준(충남대학교)
- FP038 [스테레오 영상기반 판의 높이 측정 시스템 설계](#)
박유진, 최용준, 공남웅(POSCO 기술연구소)
- FP039 [GigE 비전 기반 스마트 카메라의 FPGA 구조](#)
최용준, 김봉규, 류정래(서울과학기술대학교), 박현근((주)위드로봇)
- FP040 [Tilt Sensor를 이용한 레이더의 Pedestal Mismatch 보정](#)
최지환, 김태형(한국항공우주연구원), 유 준(충남대학교)
- FP041 [비선형 제어된 인버터 시스템의 Lp안정성](#)
이진규, 오상록, 최규식, 조보형(서울대학교)
- FP042 [CMG를 이용한 크레인 흔들림 완화에 관한 연구](#)
정은태, 권성하, 장재훈, 이승훈, 노기섭(창원대학교)
- FP043 [크레인을 이용한 수중물체 이송 시 잔류진동제어](#)
김경한, 홍금식(부산대학교)
- FP044 [휴머노이드 로봇 Mybot-KSR을 위한 RRT* 기반 팔 궤적 생성](#)
이승제, 김종환(한국과학기술원)
- FP045 [수상호텔과 부유식 하역장치 사이의 위치제어를 위한 모델링 및 적응제어](#)
박명욱(부산대학교), Shuzhi Sam Ge(싱가포르 국립대학교), 홍금식(부산대학교)

- FP046 [해저 케이블 매설기의 작업효율 향상을 위한 추진시스템의 최적화 설계 연구](#)
이계홍, 김정태, 이문직, 이원석(한국로봇융합연구원), 한상철, 이정우(대양전기공업㈜)
- FP047 [비대칭 노즐목 추력기를 이용한 자세제어시스템의 롤모멘트 최소화 제어 방법](#)
한봉수(경일대학교), 이도윤(국방과학연구소)
- FP048 [카테시안 좌표계상의 동역학식과 기구학식을 고려한 수상 선박의 접근각도 접목 슬라이딩 추종 제어 기 설계](#)
이준구, 박진배(연세대학교), 최윤호(경기대학교)
- FP049 [불확실한 선형 시불변 시스템에서 강인한 상태 관측기와](#)
오상록(서울대학교), 김정수(서울과학기술대학교), 서진헌(서울대학교)
- FP050 [미지 파라미터를 갖는 쿼드로터의 고도 제어](#)
이근욱, 박진배(연세대학교), 최윤호(경기대학교)
- FP051 [CT이미지를 활용한 다이캐스팅 제품의 오류점 검출](#)
홍경택, 심재홍(한국산업기술대학교)
- FP052 [FDK Algorithm을 이용한 Cone-beam CT 시스템의 단층 영상 재구성](#)
송해중, 홍경택, 심재홍(한국산업기술대학교)
- FP053 [비구조화된 지형에서 슈퍼복셀 기법을 이용한 횡단가능 지면 추출](#)
송수환, 조성호(한국과학기술원)
- FP054 [소형 전기자동차의 무인주행시스템 개발](#)
오동규, 이희무, 이민철(부산대학교)
- FP055 [FAB-MAP 알고리즘을 이용한 자기위치 인식에 대한 연구](#)
박재열, 심재홍(한국산업기술대학교)
- FP056 [SGCMG를 이용한 Roll축 역진자 자세제어 시스템의 DM 개발](#)
윤진혁(한국항공대학교)
- FP057 [4개의 회전자를 갖는 무인비행체\(Quadro Copter\)의 제어](#)
송민근, 노정웅, 진원보, 정명진(한국산업기술대학교)
- FP058 [2개의 8비트 마이크로컨트롤러 및 커피메이커를 이용한 물의 가열 및 온도제어 구현 및 P제어와 PD 제어의 성능비교](#)
김기중, 고재민, 이지훈, 황달연(한국산업기술대학교)
- FP059 [비선형 PID 제어기의 설계 및 이를 이용한 자기부상시스템의 제어](#)
황윤규, 김태형(중앙대학교)
- FP060 [손 쉬운 로봇 응용 개발을 위한 비주얼 프로그래밍 환경 구조](#)
조욱재, 박홍성(강원대학교)
- FP061 [시각장애인을 위한 장애물 감지 및 GPS 기반 위치추적시스템 개발](#)
권혁진, 이다은, 신지수, 황은진, 허진녕, 조은형, 김정창(한국해양대학교)
- FP062 [시각장애인을 위한 VLC기반 실내위치인식 서비스 구현](#)
김지수(부경대학교)
- FP063 [신경망 학습을 이용한 2축 ARM 헬리콥터의 중심이동 조향방법](#)
배현수, 이석규(영남대학교)

- FP064 [열화상 Zoom lens 시스템의 LUT기반 영상 흔들림 보상 시스템](#)
기세환, 김병학, 김민영(경북대학교)
- FP065 [영상센서의 물체인식을 이용한 MIDI Controller](#)
구근, 심재홍(한국산업기술대학교)
- FP066 [오토 포커싱과 전기적 초점조절 렌즈를 이용한 마커 추적 시스템](#)
권기훈, 김민영(경북대학교)
- FP067 [오픈 소스로 구현한 IP 카메라용 DASH 라이브 스트리밍](#)
최병욱, 차호성(서울과학기술대학교)
- FP068 [원격조정 로봇용 팔 동작 추종기](#)
송종광, 조성웅, 박창진, 남윤석(한국산업기술대학교)
- FP069 [저가형 전자칠판](#)
최진걸, 라주혁, 전신현, 정명진(한국산업기술대학교)
- FP070 [지능형 차량의 Aroud View 시스템에서의 차선인식과 자동주차를 위한 주차선 인식](#)
배현수, 이석규(영남대학교)
- FP071 [착용형 고정밀도 무선 지면 반력 센서 개발](#)
정용록, 이동관, 구광민, 김정(한국과학기술원)
- FP072 [키넥트 센서를 활용한 스마트 휴지통](#)
노승한, 이지수, 문민준, 원윤재(한국기술교육대학교)
- FP073 [CFRP 롤의 진원도 측정 시스템 설계](#)
황진선, 유승열(한국기술교육대학교)
- FP074 [스마트 쿨링 팬 시스템에 대한 PID제어](#)
김민성, 배지현, 전재량, 정찬영, 최강운, 이승훈, 김기훈, 박명진, 권오민(충북대학교)
- FP075 [ARM Linux 기반의 물체인식 영상처리 알고리즘](#)
유지용, 한준영, 김성훈, 조재욱, 박경배, 정기민, 이경창(부경대학교)
- FP076 [두 가지 타입의 가변 강성 액추에이터의 제작 및 특성 비교](#)
서태원, 백규열, 김승우, 정재훈, 김재성, 김현규(영남대학교)
- FP077 [공압형 인공근육을 이용한 연속체 로봇팔의 제작 및 비전시스템을 이용한 위치추정](#)
강봉수, 강창현, 배지환(한남대학교)
- FP078 [청소년의 신체활동을 활발히 유도하는 교육용 이족로봇의 개발](#)
오진환, 장동욱, 김진오, 김진형(광운대학교)
- FP079 [EMG 센서를 이용한 사람의 손 동작 인식 및 로봇 핸드 제어 연구](#)
김용재, 장영훈, 장해준, 신현식, 최미선, 황면중(한라대학교)
- FP080 [그랜저 TG 엔진 및 변속기 시스템 삼차원 역설계](#)
김진곤, 천재영, 권명흠, 이동근, 정재성, 최윤석(대구가톨릭대학교)
- FP081 [무인 육상 차량 시스템을 위한 이동형 전자 광학 목표추적 장치 개발](#)
강우리, 기선욱, 신대희, 정호정, 김성수(충남대학교)
- FP082 [저가형 볼앤빔 시스템의 제어성능 개선을 위한 접촉식 볼 추적센서 개발](#)
장주영, 이자승, 윤한솔, 나원상(한동대학교)

- FP083 [외란 보상을 이용한 역진자 시스템의 제어 성능 개선](#)
한민수, 이초원, 손영익(명지대학교)
- FP084 [하나의 액추에이터로 구동하는 종이접기형 6 족 보행로봇](#)
서태원, 손주영, 심재형, 정승택, 차종현, 최종희, 최영수, 이동규(영남대학교)
- FP085 [Grandeur TG 조향장치와 현가장치의 역설계](#)
박성민, 정재환, 심문세, 김현욱, 김진희, 윤현중(대구가톨릭대학교)
- FP086 [센서 네트워크를 이용한 가정용 건강관리 시스템 구현](#)
김민호, 허경무(단국대학교)
- FP087 [4족 보행 로봇의 생체모방 설계를 위한 동물실험 및 발 끝 궤적 경로 생성](#)
정준영, 공경철(서강대학교)
- FP088 [Pole Placement 기법을 이용한 시변 부하 종속 동기식 벽 컨버터의 LPV 제어](#)
주환엽, 김성현(울산대학교)
- FP089 [The measurement of Ciliary Beat Frequency using Image Processing and the application](#)
서영준(서울과학기술대학교)
- FP090 [UAV를 위한 비전 기반 추종 시스템](#)
하상욱, 박봉석(조선대학교)
- FP091 [3D 프린터용 필라멘트 재생장치와 활용방안](#)
정희준, 조현준, 김종형(서울과학기술대학교)
- FP092 [LAN 연결 검사를 위한 Patch Panel개발](#)
송우진, 이현재, 박철근, 이상준(선문대학교)
- FP093 [HSRP 프로토콜을 기반한 port 자동화 연결](#)
김병수, 국진휘, 박철근, 이상준(선문대학교)
- FP094 [VCM 모듈 렌즈 검사 시스템 개발](#)
장보석, 현종찬, 장영기, 고국원, 이상준(선문대학교)
- FP095 [영상처리를 이용한 CCD 센서 표면 검사](#)
정재훈, 김용규, 송미영, 신창용, 고국원(선문대학교)
- FP096 [비전 검사 장비에서 IR필터를 이용한 결함의 정밀측정](#)
박성필, 박종현, 장재훈, 고경철, 고국원(선문대학교)
- FP097 [Collet 불량 검출 프로그램](#)
추민균, 허광희, 김원호, 안성준, 유영기(선문대학교)
- FP098 [영상처리를 이용한 카메라 렌즈 검사 시스템](#)
김광수, 안현태, 안진수, 이영란, 고국원(선문대학교)
- FP099 [와이어본딩 테스터를 위한 자바기반의 제어 및 측정 소프트웨어 개발연구](#)
이민석, 김한수, 김기태, 한창호, 김성기(선문대학교)
- FP100 [릴 표면 불량 검출 프로그램](#)
김태현, 박준모, 장영기, 한창호, 오춘석(선문대학교)
- FP101 [PLC를 이용한 자동 필름 커팅 시스템 제어](#)
안상언, 황순기, 김두성, 고국원, 김성기(선문대학교)

- FP102 [PLC를 이용한 도트마킹 머신 제어](#)
오성찬, 오성범, 강병용, 이상준(선문대학교)
- FP103 [DNS 서버를 이용한 네트워크 환경 악성 도메인 검출 연구](#)
이정섭, 김다솜, 이동근, 박철근, 임종설(선문대학교)
- FP104 [ASP.NET & OracleDB 를 이용한 과거 차량 및 실패 사례 관리 시스템](#)
김동영, 김성기, 고국원(선문대학교)
- FP105 [클라우드 기반 스토리지 서비스의 데이터 전송 오류 검사 자동화 프로그램 개발](#)
민경태, 변규섭, 안성준, 김성기(선문대학교)
- FP106 [IR필터 IR면, AR면 불량 검사 시스템](#)
최동균, 김의동, 이주석, 고국원(선문대학교)

FC01 철강계측제어시스템Ⅲ

- FC01-1 [RFID를 이용한 마그네슘\(Mg\) 제련공정 수직환원로 물류 트래킹 시스템](#)
김현수, 이종학, 공남웅(포스코 기술연구원)
- FC01-2 [PosFrame 기반 응용 S/W를 위한 디버깅 지원 기술 설계](#)
김도훈(포스코)
- FC01-3 [SPM 유압제어 시스템 개발](#)
서보열, 김상균, 이재영(포스코)
- FC01-4 [코일박스의 오버런 감시 알고리즘 개발](#)
정창기, 공남웅, 최용준(포스코 기술연구원)
- FC01-5 [ePLAN을 이용한 가공센터 전장설계 적용](#)
정원철, 장진근(포스코)

FC02 의료 로봇 및 시뮬레이션

- FC02-1 [원격 중재로봇 시스템을 위한 5자유도 마스터장치 개발](#)
우현수, 조장호, 김철승, 이혁진(한국기계연구원)
- FC02-2 [영상기반 로봇수술의 강인한 수술도구 자세추정을 위한 센서융합시스템](#)
오현민, 김민영(경북대학교)
- FC02-3 [바늘 생검 자동화를 위한 로봇 엔드이펙터의 성능 평가](#)
문영진, 최혁재, 서준범, 최재순(서울아산병원)
- FC02-4 [영상유도 치료를 위한 형상기반 영상 추종법의 유효성 검증](#)
정영기, 김명진, Thinh Tien Nguyen, 이두용(한국과학기술원)
- FC02-5 [시간지연에 강인한 양방향 원격 수술로봇 시스템의 제어구조](#)
조장호, 우현수, 김철승, 이혁진(한국기계연구원)
- FC02-6 [바늘 삽입 시뮬레이션을 위한 햅틱인터페이스에서 회전 2자유도 반력 구현](#)
강승규, 김청준, 이두용(한국과학기술원)

FC03 항법알고리즘

- FC03-1 [L1 RTK 측위 시스템 구축을 위한 도플러 도움 위치영역 Hatch 필터 설계 및 구현](#)
김희성, 이제영, 임준후, 강성진, 이형근(항공대학교)
- FC03-2 [RAIM기법을 이용한 NanoLOC의 실내 위치 추정 성능 향상 연구](#)
채정근(충북대학교), 류병현, 정형진(인포빌), 박찬식(충북대학교)
- FC03-3 [가상 링크 구조를 적용한 지도 정합을 이용한 실내 보행 항법 알고리즘](#)
이민수, 주호진, 박찬국(서울대학교)
- FC03-4 [네비게이션과 CAN 정보를 이용한 차량 운행지원 방안 연구](#)
이동선, 박찬식(충북대학교), 김태호((주)ATT), 이재곤((주)만도), 박준기(충북대학교)
- FC03-5 [비이컨 정보를 이용한 무향 칼만 필터 방법의 수중 로봇 위치 추정](#)
노성우, 고낙용(조선대학교), 최현택(한국해양과학기술원)

FC04 지능제어

- FC04-1 [T-S 퍼지 모델 기반의 무인 항공 시스템 고도제어기 설계](#)
이호승, 현창호(국립공주대학교)
- FC04-2 [선형 상호결합 시스템을 위한 샘플치 분산 제어기 설계](#)
구근범(연세대학교), 주영훈(군산대학교), 박진배(연세대학교)
- FC04-3 [대규모 T--S 퍼지 시스템의 \$H_2/H_\infty\$ 고장검출 및 분리](#)
이호재, 지성철(인하대학교)
- FC04-4 [샘플치 퍼지 제어 시스템의 \$H_\infty\$ 제어기 설계](#)
김도완(한밭대학교), 이호재(인하대학교)
- FC04-5 [비선형 strict-feedback 시스템의 출력 궤환 제어: 단일 함수 근사 접근법](#)
최윤호, 유성진(중앙대학교)
- FC04-6 [NIR 센서 기반 HOG-SVM을 이용한 야간 보행자 검출](#)
백정현, 김지수, 김은태(연세대학교)

FC05 서비스 로봇 성능 평가

- FC05-1 [실시간 Auditory Feedback 이용한 바이올린 연주 로봇에 관한 연구](#)
조원서, 김동회(경희대학교), 이범주(명지대학교), 김동한(경희대학교)
- FC05-2 [RTOS를 이용한 로봇 손의 다수 모터 제어](#)
이충용, 최경민, 김동한(경희대학교)
- FC05-3 [교육용 로봇 주행성능척도 및 성능평가방법에 대한 연구](#)
유원필, 최성록, 정영숙, 이경근(한국전자통신연구원)
- FC05-4 [이동 로봇의 장애물 회피 성능평가 기초 연구](#)
김현아, 문승빈(세종대학교)
- FC05-5 [가정용 청소로봇 IEC 60312-3 표준안과 KS B 6934 표준의 자율이동성능평가 방법에 대한 연구](#)
류요엘, 류병현, 전진우(한국로봇산업진흥원)