

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

TA01 제어이론

- TA01-1 [Self-aligning 토크를 이용한 Passivity 기반 제어](#)
이주리(한양대학교), 김원희(동아대학교), 강창묵, 정정주(한양대학교)
- TA01-2 [Discrete-Time Disturbance Observer-Based Power System Control](#)
권욱진, 박경훈, 심형보(서울대학교)
- TA01-3 [확장된 이산사건 제어 구조 기반의 분산 관리제어에 관한 연구](#)
김성규(경기과학기술대학교)
- TA01-4 [고장에 무관한 추종 성능을 보장하는 외란 관측기 기반 고장 허용 제어 및 Boeing 747에의 적용](#)
박경훈, 김태규, 심형보(서울대학교)
- TA01-5 [포획된 이온의 위치 제어를 위한 DC 전압 설계 방법](#)
박윤재, 홍석준, 이민재, 정창현, 조동일(서울대학교)
- TA01-6 [루프성형을 통한 일반화된 외란 관측기 최적 설계](#)
서형태, 김경수, 김수현(KAIST)

TA02 로봇틱스 및 응용 I

- TA02-1 [6절 링크 방식의 날갯짓 초소형 비행체 설계 및 실험](#)
이준희, 김종암(서울대학교)
- TA02-2 [자세 천이 고속비행 모드를 갖는 수직이착륙 무인기의 비행제어 실험](#)
김동균, 이병진, 이영재, 성상경(건국대학교)
- TA02-3 [적응적 어드미턴스 제어를 이용한 바늘중재시술을 위한 호흡보상 알고리즘](#)
김연재, 서종현, 김홍래, 김광기(국립암센터)
- TA02-4 [실감콘텐츠를 위한 2인승 모션시뮬레이터 설계](#)
서갑호, 박용식, 윤성조, 박성호, 정민석, 전정수(한국로봇융합연구원)
- TA02-5 [다수의 시스템을 위한 인터넷 기반 IoT 환경 구축](#)
이현선, 정슬(충남대학교)
- TA02-6 [틸팅하는 추진기를 갖는 수중로봇 추력벡터 분해에 의한 호버링 제어 성능 향상](#)
박정애(서울대학교)

TA03 인간-로봇 충돌안전기술

- TA03-1 [이동로봇-인간 구속 충돌 상해 연구를 위한 시험 장비 개발](#)
김호연, 곽관웅, 윤수용, 문승빈(세종대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TA03-2 [인간-이동로봇 충돌시 이동로봇 형상에 따른 흉부 거동 해석](#)
박종혁, 김호연, 윤수용, 곽관웅(세종대학교)
- TA03-3 [Wearable robot 사용에 따른 근손상 원인 분석 및 근손상 모델링: preliminary results](#)
이창환, 곽관웅(세종대학교)
- TA03-4 [인간-로봇 충돌안전성 평가를 위한 경증 피부 상해 조건에 대한 기초 시험](#)
박문영, 김기홍, 최준석(경희대학교), 신민경(경희의료원), 김경숙, 임성수(경희대학교)
- TA03-5 [산업용 머니플레이터의 성능요구수준 결정을 위한 위험성평가 프로세스 연구](#)
백형택, 오경인, 전진우(한국로봇산업진흥원)

TA04 생산자동화 및 산업응용

- TA04-1 [두 개의 다른 Endpoint Vibration이 존재하는 산업용 서보 시스템에서의 Input Shaper 튜닝 방법](#)
김태일, 반욱, 윤종민, 한지석, 박지호(서울대학교), 이상훈(알에스오토메이션), 조동일(서울대학교)
- TA04-2 [초정밀 자기부상 이송장치 기술개발](#)
하창완, 김창현, 임재원, 이종민, 박도영(한국기계연구원)
- TA04-3 [지능제어 알고리즘을 이용한 수처리공정에서의 에너지 절감기법](#)
이호현, 홍성택, 신강욱(한국수자원공사), 전명근(충북대학교)
- TA04-4 [MR댐퍼를 포함한 HILS 시스템 구성을 위한 버스차량 모델링 연구](#)
김호연, 이동찬(건국대학교), 이은준, 곽규열(현대로템 기술연구소), 강철구(건국대학교)

TA05 머신비전 및 어플리케이션

- TA05-1 [키-홀 형상물의 삽입 작업을 위한 영상기반 자세추정 기법](#)
장가람, 신용득, 이동혁, 배지훈, 박재한, 백문홍(한국생산기술연구원)
- TA05-2 [확률기반의 배경영역 제거를 통한 빠른 차량 번호판 인식 방법](#)
조재호, 강동중(부산대학교)
- TA05-3 [스테레오 시스템을 이용한 SLAM](#)
김진우, 하종은(서울과학기술대학교)
- TA05-4 [스테레오비전을 이용한 제품 라벨의 3차원 자세 추정](#)
우다야 위제나야키, 김응수, 박순용(경북대학교)
- TA05-5 [Camera-Gyroscope Calibration을 이용한 Rolling shutter 왜곡 보정](#)
배주한, 황영배, 최병호(전자부품연구원), 이왕헌(한세대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

TA05-6 [객체의 크기 변화와 가림 현상에 강건한 상관관계 필터 기반 객체 추적 방법](#)
윤주홍, 황영배, 최병호(전자부품연구원), 이왕헌(한세대학교)

TP 포스터 세션 & 학부생논문 경진대회

- TP01 [MEMS AHRS를 사용하는 자세추정 방법들의 성능 평가](#)
정석기, 고낙용(조선대학교), 최현택, 이종무(한국해양과학기술원)
- TP02 [무인 수상정 항법을 위한 GPS 교란 검출 및 보정](#)
고낙용, 정석기(조선대학교)
- TP03 [보행로봇의 안정적인 작업동작 구현을 위한 학습제어에 관한 연구](#)
구영목, 김민성, 조상영, 황원준, 한성현(경남대학교)
- TP04 [구호 로봇의 인공호흡용 엔드 이펙터 설계](#)
금대현, 이성훈, 박태상, 신동환(DGIST)
- TP05 [모기 서식 웅덩이 영상 인식 및 방제약 투여용 멀티콥터 타입의 무인기 로봇 개발](#)
김규광, 임휘준, 김휘민, 최덕규, 명현(KAIST)
- TP06 [소리인식에 의한 로봇의 작업명령 실현에 관한 연구](#)
김민성, 조상영, 김정현(경남대학교), 정양근(신라정보기술㈜), 한성현(경남대학교)
- TP07 [생체모방형 등반로봇을 검비한 고소 파이프 구조물 탐사 로봇시스템 개발](#)
김재희, 이재철, 최유락, 이스라엘(한국원자력연구원)
- TP08 [수평, 수직 운동성을 가진 무인잠수정을 고려한 장애물 회피 경로계획 알고리즘 연구](#)
김정태, 서진호(한국로봇융합연구원)
- TP09 [개인용 이동수단을 위한 능동 안전시스템 개발](#)
김정기(한국기계연구원), 예강현, 박승규(계명대학교), 김창원(한국기계연구원)
- TP10 [전동휠체어의 능동안전 시스템 개발을 위한 3차원 영상센서 기반 실시간 장애물 정보추출](#)
서준호, 김창원(한국기계연구원)
- TP11 [거리센서기반 이동서비스로봇의 주행성능 측정 방법 연구](#)
노명찬, 이지성, 정영숙(한국전자통신연구원)
- TP12 [구호작업을 위한 주사 장치의 메커니즘 분석](#)
박태상, 금대현, 이성훈(DGIST), 주현성(계명대학교)
- TP13 [태양광 무인기 가상비행실험 및 평가](#)
박현보, 이주석, 유기호(전북대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TP14 [실감공연을 위한 듀얼 요크 설계](#)
서갑호, 박용식, 윤성조, 박성호, 정민석, 전정수(한국로봇융합연구원)
- TP15 [원격 조종을 위한 비주얼 가이드](#)
황정훈, 신동인, 김영욱(전자부품연구원)
- TP16 [모바일 로봇 기반 사료급이 시스템 개발](#)
안성수(대구기계부품연구원), 이연정(경북대학교), 김응률, 남철우((주)세성)
- TP17 [수직다관절 로봇의 동적 모델링 및 힘/토크 해석에 관한 연구](#)
원종대(영창로보테크), 윤남일((주)스맥), 조상영, 김민성, 한성현(경남대학교)
- TP18 [6 자유도 모듈라 로봇의 기구학 모델 조합 생성 및 역기구학 해석](#)
오세웅(경희대학교), 윤덕진(평선베이), 최준석, 김기홍, 최진환, 임성수(경희대학교)
- TP19 [로봇암용 자동틀체인저에 대한 고찰](#)
신동환, 이길세, 정충표, 금대현, 안진웅, 이성훈(DGIST)
- TP20 [비정형 형틀 제작을 위한 3차원 곡면 표출 장치 개발](#)
오찬민, 김형, 이순걸, 김선국(경희대학교)
- TP21 [프레스 공정에서 팸너트 삽입을 위한 다중 로봇의 작업 할당 방법](#)
정성엽, 황면중(한국교통대학교), 윤현중(대구가톨릭대학교)
- TP22 [비접촉 동력 전달을 위한 마그네틱 기어 기반 감속기의 증동축 속도 제어](#)
정광석, 김동민(한국교통대학교)
- TP23 [서보 시스템 소음의 정량적인 분석 방법](#)
한지석, 정윤일, 반욱, 김태일, 윤종민, 박지호(서울대학교), 이상훈(알에스오토메이션), 조동일(서울대학교)
- TP24 [산업용 로봇의 협업 작업을 위한 EtherCAT 기반 계층적 제어 구조](#)
황면중(한국교통대학교), 조장호, 이혁진, 우현수(한국기계연구원), 윤현중(대구가톨릭대학교), 정성엽(한국교통대학교)
- TP25 [제화 버핑공정 현장 작업자의 버핑 작업력 측정 장치의 개발](#)
박인규, 김주현, 김민규, 최정열, 서예린(한국로봇융합연구원)
- TP26 [System Identification of Plasma Etching Process through Plasma Core Parameters for Virtual Metrology](#)
구준모, 박담대, 하대근(서울대학교), 백계현(삼성전자), 한종훈(서울대학교)
- TP27 [정교한 물체 검출을 위한 템플릿 매칭 및 타원 피팅 기법 연구](#)
배동성, 장화진(고려대학교), 강태구(상명대학교), 임묘택(고려대학교)
- TP28 [적응형 확장 칼만 필터를 활용한 리튬계열 배터리의 잔존용량 추정](#)
승지훈, 이민정(전북대학교), 유성구(서남대학교), 정길도(전북대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TP29 [곤충 평형근을 모사한 로봇 구동부 일체형 자이로스코프 Feasibility 연구](#)
정민기, 장병문, 김지수(서울대학교), 송하룡(충남대학교), 심형보(서울대학교), 고희호(충남대학교), 조동일(서울대학교)
- TP30 [보던 케이블의 길이 변화를 이용한 대변형 굽힘 센서 모델링 및 설계](#)
정우석, 조규진(서울대학교)
- TP31 [가상 스프링-댐퍼 시스템을 이용한 차량군집 제어](#)
이성철, 오경원, 최지훈, 이수영(서울과학기술대학교)
- TP32 [자동차 안전을 위한 줄음 상태 감시 시스템 개발](#)
강수민, 허경무(단국대학교)
- TP33 [원형 기준 패턴을 활용한 어안 영상 왜곡 보정](#)
김현태(동의대학교), 박장식(경성대학교)
- TP34 [주행 라인 인식을 위한 Line-Laser Filtering Algorithm개발](#)
박상현, 박용철, 김정훈, 홍영진(한국로봇융합연구원)
- TP35 [고해상도 컬러 영상 워핑 실시간 구현을 위한 처리 속도 향상](#)
이유진, 류정래(서울과학기술대학교)
- TP36 [SLAM 기법을 이용한 사각지대 최소화 구현](#)
임승용, 권인구, 장경재, 김종형(서울과학기술대학교)
- TP37 [DC 전류를 이용한 인버터/모터의 고장진단](#)
반동훈, 홍재승, 이성훈(DGIST)
- TP38 [리튬인산철 배터리를 이용한 전기자동차용 배터리 구성 및 운용](#)
이정주, 이영일(서울과학기술대학교)
- TP39 [굴삭기 주행의 정밀제어를 위한 전자-유압 액추에이터 설계](#)
윤종일, 윤종혁(건설기계부품연구원), 정성교, 최삼석(제이아이유압)
- TP40 [EPS 시뮬레이터 조향감에 대한 연구](#)
임성준, 김수현, 김경수(KAIST)
- TP41 [원자력비상대응 로봇의 투입시점](#)
조재완(한국원자력연구원)
- TP42 [수중펌프에 사용되는 모터의 과도응답특성에 대한 근사모델](#)
최상의, 이연석, 박건필, 정삼기(군산대학교)
- TP43 [편대 운항법을 이용한 도로 효율의 증대 방법](#)
최상의, 이연석, 박건필, 정삼기(군산대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TP44 [DCPLC와 RS485를 이용한 고효율 조명 시스템](#)
최상의, 이연석, 박건필, 정삼기(군산대학교)
- TP45 [4륜 조향 차량의 조향각 결정 방법 및 모델 예측 제어\(MPC\)를 이용한 조향 제어](#)
권성호, 강성모, 안효성(광주과학기술원)
- TP46 [EtherCAT 네트워크를 이용한 ROV 트랜처 간 이 선상 관제시스템 제작 및 실험](#)
강형주(한국로봇융합연구원)
- TP47 [외란 관측기를 이용한 군집차량제어 속도 추종 성능 초기 검증](#)
나규진(대구경북과학기술원), 박경훈, 심형보(서울대학교), 은용순(대구경북과학기술원)
- TP48 [CMG를 이용한 크레인의 흔들림 완화장치 개발에 관한 연구](#)
노기섭, 장재훈, 권성하, 정은태(창원대학교), 정장영, 고광욱, 서영교(에스엠에이치주식회사)
- TP49 [시변오버헤드셔틀시스템의 진동제어](#)
박명욱, 샤 우머 하미드(부산대학교), 최상희(KMI㈜), 김승남(서호전기㈜), 홍금식(부산대학교)
- TP50 [전기자동차를 위한 표면 부착형 영구자석 동기전동기 유한 제어요소 모델 예측\(FCS-MPC\) 토크제어 기법](#)
박성환, 이영일(서울과학기술대학교)
- TP51 [수상함용 위성단말의 좌우경사각 구동 범위 제한을 고려한 안테나 지향각 분석](#)
박현주(국방과학연구소)
- TP52 [Hexacopter 구동기의 고장 추정 방법](#)
이찬혁, 박민기(서울과학기술대학교)
- TP53 [T-S 퍼지 신경망 시스템에 대한 \$H_\infty\$ 안정화 학습 법칙](#)
강형수, 유성현, 김대기, 이규철, 안춘기, 임묘택(고려대학교)
- TP54 [정규형을 갖는 2차 시스템에 대해 유한 시간 제어를 보장하는 슬라이딩 평면의 조건](#)
권순홍(고려대학교)
- TP55 [가상의 액추에이터 Anti-windup과 PI 제어시스템의 안정성 해석](#)
이주승, 은용순(DGIST)
- TP56 [특이섭동을 포함한 타카기--수게노 형태의 비선형 시스템을 위한 관측기 기반 샘플치 제어기 설계](#)
강형빈, 문지현, 이호재(인하대학교)
- TP57 [푸고이드 모델 기반 다개체 시스템을 위한 T--S 퍼지 제어기 설계](#)
문지현, 이재준, 이호재(인하대학교)
- TP58 [단일 로드 유압실린더의 강인 \$H_\infty\$ 제어기 설계](#)
지성철(한국로봇융합연구원)

TB01 제어응용 I

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TB01-1 [외란 관측기를 이용한 전자 파워 스티어링의 중앙 복원 로직](#)
김용훈, 김경수, 김수현(KAIST), 한민우(현대기아자동차연구소)
- TB01-2 [학습 기반 모델 예측 제어를 이용한 스키드형 자율주행차량의 경로제어](#)
김태완, 김현진(서울대학교)
- TB01-3 [모션캡처 카메라를 이용한 조류 모방 비행체 구동기 특성 분석 및 시뮬레이션](#)
김학성, 김승균(충남대학교), 조성봉(국방과학연구소)
- TB01-4 [제어 모멘트 자이로스코프를 이용한 무인자전거의 자세제어 기법](#)
박상형, 이수영(서울과학기술대학교)
- TB01-5 [무인자율차량을 위한 모델예측제어 기반 경로계획 기법](#)
신종호, 곽동준, 이정석, 이태형(국방과학연구소)
- TB01-6 [ITS 기술을 이용한 능동 롤 예견 제어](#)
임성진(서울과학기술대학교)

TB02 로봇틱스 및 응용II

- TB02-1 [2자유도 로봇팔의 모델 비의존적 추정기 및 제어기 설계](#)
박재현, 김현진(서울대학교)
- TB02-2 [능동 가변모드 줄 꼬임 구동기를 이용한 로봇 손가락의 설계](#)
정석환, 김경수(KAIST)
- TB02-3 [비전 기반 로봇 캘리브레이션 기술 개발](#)
오종규, 김대식, 류시현, 임현규(현대중공업)
- TB02-4 [모듈화 설계 기법을 적용한 소프트 연속체 매니퓰레이터의 개발](#)
이준영(서울대학교), 고은영(포항공과대학교), 김웅배, 최우영, 조규진(서울대학교)
- TB02-5 [영상을 이용한 마스터-슬레이브 밸런싱 로봇의 추종 제어](#)
김현우, 정슬(충남대학교)

TB03 의료 로봇 및 시뮬레이션

- TB03-1 [원격 중재시술에 최적화된 마스터장치 메커니즘](#)
우현수, 조장호, 이혁진(한국기계연구원)
- TB03-2 [심혈관 중재시술 보조 로봇의 시술자 직관적 원격제어 기법](#)
문영진, 최재순(서울아산병원)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TB03-3 [내부 및 외부 비전 센서를 이용한 수술도구의 3차원 자세 및 위치 추적 시스템](#)
조영진, 김민영(경북대학교)
- TB03-4 [트로카 마찰을 고려하여 수술도구와 인체장기와의 상호작용 힘을 로봇 팔에서 간접적으로 추정하는 방법](#)
김수용, 김청준, 이두용(KAIST)
- TB03-5 [실 형태의 변형체 시뮬레이션에서 고정된 길이를 유지하기 위한 계산 방법](#)
한혜현, 이두용(KAIST)

TB04 영상처리

- TB04-1 [Fail-Operation for Lane Recognition in Vision based Lane Keeping System](#)
강창목, 이승희, 정정주(한양대학교)
- TB04-2 [얼굴 요소 분류와 유사도를 통한 얼굴 인식의 검증](#)
김진수, 문승빈(세종대학교)
- TB04-3 [The need for Multi-Spectral disguise face database](#)
Usman Cheema, 문승빈(세종대학교)
- TB04-4 [새로운 샘플링법을 이용한 개선된 BC법](#)
소혜림, 소건백, 진강규(한국해양대학교)
- TB04-5 [이미지 스티칭을 이용한 2차원 전역 지도 생성](#)
이상일, 김현진(서울대학교)
- TB04-6 [Implementation of Local Binary Patterns for Face Recognition](#)
Liu Kai, 문승빈(세종대학교)

TC01 제어응용II

- TC01-1 [Primary Frequency Regulation by Deloaded Wind Turbines Using Input-Output Linearization Method](#)
이주리, 계용호, 김청훈, 정정주(한양대학교)
- TC01-2 [표적 추적 성능 최적화를 위한 다수 로봇 분산 제어](#)
김영주, 방효충(KAIST)
- TC01-3 [비선형 이득을 가지는 PID 제어기의 CSTR 프로세스에 응용](#)
소건백, 진강규(한국해양대학교)
- TC01-4 [FPGA를 이용한 CAN\(Control Area Network\) IP 구현](#)
손예슬, 강태삼, 박정근(건국대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- TC01-5 [FPGA를 이용한 압전소자 작동기 구동용 소형화 단일칩 제어기 설계](#)
윤민호, 강태삼, 박정근(건국대학교)
- TC01-6 [Command Shaping 기법을 이용한 카메라 손떨림 보정 시스템의 잔류진동 억제](#)
김성민, 이상윤(연세대학교), 윤창용(수원과학대학교), 김은태(연세대학교)

TC02 로봇틱스 및 응용III

- TC02-1 [재귀최소자승법을 이용한 DOB기반 외바퀴 로봇의 파라미터 추정](#)
이상덕, 정 슬(충남대학교)
- TC02-2 [자율주행 차량의 장애물 탐지를 위한 임베디드 GPGPU 시스템의 3차원 데이터 처리](#)
홍범진(과학기술연합대학원대학교), 조국, 백승호, 박상덕(한국생산기술연구원)
- TC02-3 [배관환경에서 카메라와 레이저 포인터 교차 투사 방식을 이용한 곡관 방향 인식 알고리즘](#)
백승엽, 김재준, 김광호, 이순걸(경희대학교)
- TC02-4 [이족 보행 로봇의 보행 주기를 고려한 발걸음 계획](#)
이용기, 홍영대(아주대학교)
- TC02-5 [유체힘을 이용한 수면보행 로봇의 방향 제어](#)
김현규(영남대학교), 정경민(한국원자력연구원), 서태원(영남대학교)
- TC02-6 [곡면과 평면을 등반하는 유연한 등반로봇 플랫폼의 개발](#)
유연형, 김현규, 서태원(영남대학교)

TC03 서비스로봇

- TC03-1 [IEC 62929 Autonomous navigation/coverage test 성능평가 방법 연구](#)
류병현, 전진우, 오경인(한국로봇산업진흥원)
- TC03-2 [KS B 7302 : 2015 교구용 로봇 평가방법 표준기술에 관한 연구](#)
류요엘, 우종운, 전진우(한국로봇산업진흥원)
- TC03-3 [서비스 로봇 위험 평가 방법 연구](#)
정영숙, 이경호(한국전자통신연구원)
- TC03-4 [드론의 동작 상태별 EMI 특성 분석](#)
서영석, 고윤일, 윤상욱(한국산업기술시험원)
- TC03-5 [엔터테인먼트 로봇을 위한 로봇 손가락 성능 개선 연구](#)
박현준, 김동한(경희대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

TC04 센서 및 계측

- TC04-1 [레이저 구조광과 두 대의 카메라를 이용한 다면 3차원 스캐너](#)
고영준, 이수영(서울과학기술대학교)
- TC04-2 [16채널 파노라믹 스캔 레이저 레이다 센서 개발](#)
서형근, 백승호(한국생산기술연구원)
- TC04-3 [비가시선 위성 검출을 이용한 도시 환경에서의 자기 위치 추정](#)
오택준, 정명진, 명현(KAIST)
- TC04-4 [카메라 네트워크를 활용한 3차원 지도정보 기반의 실내 위치 확인 시스템](#)
지용훈, Yamashita Atsushi, Asama Hajime(도쿄대학)
- TC04-5 [다시점의 음향카메라 영상을 이용한 수중물체의 3차원 형상 복원](#)
곽승철, 지용훈, Yamashita Atsushi, Asama Hajime(도쿄대학)

TC05 스마트모바일로봇

- TC05-1 [인 휠 독립구동 전기자동차의 선회안정성 제어](#)
남강현(영남대학교)
- TC05-2 [파워 어시스트 휠체어의 환경 판단 제어](#)
오세훈, 최위하(대구경북과학기술원)
- TC05-3 [노약자용 퍼스널모빌리티를 위한 무동력형 자세안정화기능](#)
이수웅, 조보람, 권순오, 이강원(한국생산기술연구원)
- TC05-4 [퍼스널 모빌리티 안전성 향상을 위한 계층제어](#)
김창원, 서준호(한국기계연구원)
- TC05-5 [그래프 정보를 이용한 그래프 구조 간략화 알고리즘](#)
박별터, 김형진, 명현(KAIST)
- TC05-6 [필드 로봇의 평탄 작업을 위한 조이스틱의 직관적인 구성에 관한 연구](#)
양순용, Le Quang Hoan(울산대학교)

FA01 철강제어 및 계측 응용 I

- FA01-1 [고로 스테이브의 마모 및 잔존두께 측정 기술](#)
최상우, 최태화, 신남호, 장수호(POSCO)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FA01-2 [슬라브 단변부 형상 자동 측정 시스템 개발](#)
이수구, 김동일, 김지성(현대제철)
- FA01-3 [열연 코일러 초기권취 형상을 위한 장력제어기 설계](#)
박철재(대구대학교), 이상호((주)포스코)
- FA01-4 [수학적 모델링을 이용한 열연 공정에서의 캠버 제어 알고리즘](#)
이원일, 김민수(POSTECH), 김성현, 최용준, 공남웅(POSCO), 박부견(POSTECH)

FA02 지능로봇 응용 시스템

- FA02-1 [미지의 Deadzone 을 갖는 로봇시스템에 대한 강인한 사전 추종성능 구속제어](#)
한성익, 하현욱, 조옥동, 이장명(부산대학교)
- FA02-2 [파티클 필터와 확장 칼만 필터를 이용한 무인 운반차의 위치측정 성능 향상](#)
장은석, 김은경, 조현학, 김성신(부산대학교)
- FA02-3 [4자유도 매니퓰레이터를 이용한 물체 인식 및 분류](#)
김덕수, 김동연, 조옥동, 이장명(부산대학교)
- FA02-4 [RF거리측정센서를 이용한 위치인식 시스템](#)
박영식, 안중우, 이동혁, 이장명(부산대학교)
- FA02-5 [전장환경에서 이동로봇의 생존율을 높이기 위한 경로계획](#)
조범석, 박세홍, 이민철(부산대학교)
- FA02-6 [Design and construction of an automatic and manual solar tracking system for robotic applications](#)
Thirumalasetty naga vamsi, 김희재(부산대학교)

FA03 산업용 양팔로봇 기술 개발

- FA03-1 [양팔로봇을 적용한 휴대폰 포장공정 자동화](#)
도현민, 최태용, 박동일, 박찬훈, 경진호(한국기계연구원)
- FA03-2 [직접교시를 이용한 양팔로봇 박스 테이핑 작업](#)
김기현, 박현준(서울대학교), 배지훈, 박재한, 이동혁(한국생산기술연구원), 박재홍(서울대학교), 백문홍(한국생산기술연구원)
- FA03-3 [휴대폰 포장 작업을 위한 B-spline 기반 양팔 로봇 궤적 생성 알고리즘 개발](#)
김동형, 최윤성, 한창수, 이지영(한양대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FA03-4 [전신 균형을 유지하는 상반신 양팔로봇의 직접교시 제어](#)
조준희, 이동현, 오용환(한국과학기술연구원)
- FA03-5 [전자기기 조립을 위한 유연 케이블 파지용 작업틀의 무고장 시험 신뢰성 평가](#)
최정현, 홍대한, 이상문, 곽정환, 이익호, 안진웅(대구경북과학기술원)
- FA03-6 [로봇 구동모듈용 BLDC 모터드라이브 개발](#)
박종범(전자부품연구원)
- FA03-7 [틸팅 전략을 이용한 임피던스제어 기반의 커넥터 조립](#)
송희찬, 김영렬, 송재복(고려대학교)

FA04 항법유도시스템

- FA04-1 [성능 만족영역 분석을 위한 M&S 소프트웨어 구현](#)
구문석(충남대학교), 김영준(서울대학교), 소형민(국방과학연구소), 오상헌(넵코어스㈜),
김성철(서울대학교), 황동환(충남대학교)
- FA04-2 [부분그래프 매칭 방법을 이용한 전역적 위치 추정](#)
이지선, 강정민, 김한솔, 박진배(연세대학교)
- FA04-3 [복수 교류 자기장 정보를 이용한 실내 환경 결합 항법 시스템 개발](#)
조성원(건국대학교)
- FA04-4 [다수의 IMU 기반 보행자의 동작추적 및 위치추정 기술](#)
조성윤(경일대학교)
- FA04-5 [에너지기반 제어시스템을 사용한 무인항공기 종축제어 시스템 시뮬레이션](#)
허재연, 석진영, 김승균(충남대학교)

FP 포스터 세션

- FP01 [Leap Motion을 이용한 손동작 기반 로봇 팔 원격 제어 시스템 구현](#)
공영훈, 김지수, 강근택, 이원창(부경대학교)
- FP02 [영상처리를 통한 소형 휴머노이드 임무 수행](#)
김남훈, 하종은(서울과학기술대학교)
- FP03 [AGV를 이용한 창고 자동화에 관한 연구](#)
김민재, 김민섭, 김태호, 정찬화, 지경환, 김동환, 박철재(대구대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FP04 [무선통신네트워크 비행제어시스템을 탑재한 드론의 시험개발](#)
김병욱, 오형석, 이시훈, 강승은, 고상호(한국항공대학교)
- FP05 [광 마우스 기반 이동로봇 주행 시뮬레이터의 제어 파라미터 선정](#)
김석기, 김성복(한국외국어대학교)
- FP06 [EV3 소형 로봇을 이용한 자율주차 시스템 개발](#)
박태성, 민현정(연세대학교 원주)
- FP07 [적외선 센서를 이용한 자동 주차 시스템 구현](#)
방성진, 전동엽, 김하수, 노윤래, 양동혁, 이승훈, 권오민(충북대학교)
- FP08 [CMG를 이용한 나선 주행 배관 로봇의 설계](#)
안도규, 한봉수(경일대학교)
- FP09 [DSP를 이용한 도립진자 제어시스템 설계](#)
이건일, 서삼준(안양대학교)
- FP10 [프로펠러 및 모터 회전수 차이 측정을 통한 멀티콥터 로터 조립 상태 점검 장치 개발](#)
임휘준, 김규광, 김휘민, 명현(KAIST)
- FP11 [단계별 자세 피드백제어방식을 사용한 쿼드콥터 UAV의 플립동작 설계](#)
조영광, 안희준(서울과학기술대학교)
- FP12 [휴머노이드 로봇 응용을 쉽게 작성할 수 있는 로봇 시나리오 언어](#)
유동욱, 조욱재, 박홍성(강원대학교)
- FP13 [원격조작 매니플레이터를 위한 EIH \(Eye-in-Hand\) 카메라 시스템 개발](#)
유승남, 이종광, 박병석, 김기호(한국원자력연구원)
- FP14 [축산업 자동화를 위한 지능형 무인 사료 급이 로봇 제어기 개발](#)
유지훈, 이용찬, 이연정(경북대학교)
- FP15 [와이어를 이용한 다자유도 중력보상 로봇 매니플레이터의 개발](#)
이동규, 박정환, 서태원(영남대학교)
- FP16 [BPM에 맞추어 춤추는 OPRoS 기반 휴머노이드](#)
이세라, 박홍성(강원대학교)
- FP17 [어드미턴스 컨트롤을 이용한 굴삭기의 힘제어 실험](#)
오명식(충남대학교), 서자호(한국기계연구원), 정술(충남대학교)
- FP18 [로봇 소프트웨어 시험을 위한 입력 파라미터 연관관계 기반 테스트 케이스 생성 및 축소 방법](#)
조욱재, 박홍성(강원대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FP19 [멀티로봇 통신 성능평가 방법에 대한 연구](#)
이지성(한국전자통신연구원)
- FP20 [3차원 와이어 구동식 증량물 권양 시스템 개발](#)
이형준, 이용찬, 이연정(경북대학교)
- FP21 [Oculus HMD를 사용한 OPRoS 기반 원격 조종 로봇](#)
이효린, 박홍성(강원대학교)
- FP22 [실내 환경에서의 전방 모노카메라 기반 SLAM을 위한 다양한 특징점 초기화 방식 성능평가](#)
이훈, 김철홍, 이태재, 조동일(서울대학교)
- FP23 [감속기 변형 모델을 이용한 휴머노이드 보행 안정성 개선](#)
김지섭, 김민곤, 박재홍(서울대학교)
- FP24 [험지에서 고속 정찰을 위한 로봇 설계](#)
장동휘(서울과학기술대학교)
- FP25 [지혈용 가젯 개발을 위한 요구조건 분석](#)
정충표, 신동환, 이길세, 이성훈(DGIST)
- FP26 [고온 환경 작업용 수직다관절로봇의 동적 특성 분석을 위한 시뮬레이터 설계에 관한 연구](#)
조상영, 김민성(경남대학교), 강정석, 원종범((주)스맥), 한성현(경남대학교)
- FP27 [에너지 변환을 이용한 점프 로봇의 동적 해석](#)
최재능(영남대학교), 정경민(한국원자력연구원), 서태원(영남대학교)
- FP28 [이족보행 로봇의 보행 및 작업동작 안정화에 관한 연구](#)
하언태(미래기술연구소), 심현석((주)동산테크), 백승학(두산중공업), 조상영, 김민성(경남대학교)
- FP29 [적응 학습률을 이용한 신경회로망의 학습성능개선 및 로봇제어](#)
정양근(신라정보기술㈜), 김정현(경남대학교)
- FP30 [근력증강 로봇의 설계 및 제어에 관한 연구](#)
하언태(미래기술연구소), 황원준(경남테크노파크)
- FP31 [단조공정 자동화용 7축 수직다관절로봇의 동적 시뮬레이터 설계에 관한 연구](#)
심현석((주)동산테크), 이우송, 박근덕, 박지원(경남대학교)
- FP32 [학습 알고리즘을 이용한 다관절 로봇의 제어](#)
성기원(환화테크윈), 박지원, 박근덕(경남대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FP33 [모바일로봇의 안정적인 자세제어 방법](#)
차보남(두산인프라코어), 김태관(티엔지), 오명훈(경남대학교)
- FP34 [헬리콥터의 자동 항로 추종 알고리즘 개발을 위한 실시간 컴퓨터 기반의 SIL\(Software-In-the-Loop\)시뮬레이터 구현](#)
김태형, 홍성경, 유민구(세종대학교), 김세정(한국항공우주산업㈜)
- FP35 [지도와 의미정보의 맵매칭을 활용한 UGV 위치 추정 알고리즘](#)
이창길, 박진배(연세대학교)
- FP36 [실내용 소형 쿼드콥터의 동시 궤적 비행](#)
장종태, 성명훈, 문성태, 한상혁, 공현철(한국항공우주연구원), 유준(충남대학교)
- FP37 [저가형 관성센서를 이용한 복합 보행 동작에서의 분류기 기반 걸음 검출 알고리즘](#)
박소영, 최영권, 송진우, 박찬국(서울대학교)
- FP38 [INS-EKF-CUPT 기반 보행자 항법 시스템](#)
주호진, 이민수, 박찬국(서울대학교)
- FP39 [연속적인 신호 추적 과정을 배제한 GPS 사용자 위치 추정 기법 설계](#)
유원재, 최광호(한국항공대학교), 소형민(국방과학연구소), 이형근(한국항공대학교)
- FP40 [경량 헬기의 표적획득 시스템의 정밀한 자세측정을 위한 전달정렬 시뮬레이터 구현](#)
양철관, 김강토, 심덕선(중앙대학교)
- FP41 [자동노출 조정을 통한 이동로봇의 실내외 주행](#)
김동엽, 김주완, 백지연, 황정훈, 김영욱(전자부품연구원)
- FP42 [무빙코일 타입의 2 자유도 전자기 구동 모듈 해석](#)
신부현, 김영식(한밭대학교)
- FP43 [공압형 인공근육으로 구동되는 병렬기구의 토크제어](#)
강봉수, 오창준(한남대학교)
- FP44 [원자력발전소 1차계통 내의 배관 내부 점검 로봇 기술개발](#)
김승호, 배영걸, 정경민, 나현석(한국원자력연구원)
- FP45 [소나-광학영상 융합을 통한 자세 추정 기법](#)
권대현(KAIST)
- FP46 [지면 반력 측정 시스템 개발을 위한 압전 저항식 힘 센서와 광학식 힘 센서의 내구성 및 반복성 비교](#)
박정훈, 박현규, 양민진, 김정(KAIST)
- FP47 [근거리용 개인 로봇 수송체의 자율 주행에 대한 연구](#)
정슬, 박영준(충남대학교)

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FP48 [헬틱 피드백을 이용한 멀티로터 UAV 제어에 관한 연구](#)
김형석, 방혜리, 정성엽, 황면중, 이경노(한국교통대학교)
- FP49 [자동주차를 위한 확장된 증거이론 기반 동적 환경 정보 격자지도](#)
최주희, 신세호, 박재홍(서울대학교)
- FP50 [불확실한 2차 비선형 다개체 시스템의 근사화 기반 적응 일치 추종](#)
최윤호, 유성진(중앙대학교)
- FP51 [다개체 로봇 정찰 시스템의 구현](#)
임승용(서울과학기술대학교)
- FP52 [SOS 기법을 활용한 다항식 퍼지시스템의 \$H_{\infty}\$ 제어](#)
장용훈, 박진배(연세대학교), 주영훈, 김성관(군산대학교)
- FP53 [수중글라이더를 위한 T-S 퍼지 모델 기반 제어기 설계](#)
이경학, 김도완(한밭대학교)
- FP54 [부채꼴 비선형 기법을 이용한 T-S 퍼지 모델 기반 쿼드로터의 위치 및 자세 제어](#)
최윤미, 김도완(한밭대학교)
- FP55 [쿼드로터를 위한 T-S 퍼지 모델 기반 제어기 설계 : 구간 선형화 접근법](#)
이혁주, 김도완(한밭대학교)
- FP56 [적응 퍼지 슬라이딩 모드 제어기에 대한 연구](#)
김동원(인하공업 전문대학)

FB01 철강제어 및 계측 응용II

- FB01-1 [열간 스킵 슬라브 표면결함 검사 및 제거 프로세서 구축](#)
배호문((주)포스코)
- FB01-2 [Smart Factory 구현을 위한 통합 디바이스 제어시스템 적용에 관한 연구](#)
김광식, 이송범, 박기웅(POSCO ICT)
- FB01-3 [철강공정 미들웨어를 위한 이벤트 트리거링 서비스 설계](#)
김도훈(포스코 기술연구원)
- FB01-4 [퍼지 웨이팅에 의존적인 리아푸노프 함수를 이용한 마르코프 점프 퍼지 시스템의 상태 궤환 제어기 설계](#)
권남규, 박부건(POSTECH)

FB02 로봇 응용 및 지능시스템

2016 제31회 제어로봇시스템학회 학술대회

3월 10일~11일, 코엑스

- FB02-1 [Adaptive Frame Rate Streaming Strategy for Intelligent Surveillance System](#)
Alexander Filonenko, Wahyono, Joko Hariyono, Ajmal Shahbaz, Youl-Kyeong Lee, Kang-Hyun Jo
(울산대학교)
- FB02-2 [SMCSPO를 이용한 7자유도 로봇 팔의 조립력 추정](#)
김현희, 왕제, 카람다드 칼루, 이민철(부산대학교)
- FB02-3 [마그네틱 센서 기반 애플루트 엔코더 신호처리 알고리즘](#)
김형준, 이석(부산대학교), 한준영, 이경창(부산대학교)
- FB02-4 [CCTV영상기반 다중 보행자 성별 판별](#)
전상희, 강현곤, 박장식(경성대학교), 김현태(동의대학교)
- FB02-5 [어안렌즈와 곡면거울로 구성된 전방향 카메라 설계](#)
강현덕(울산과학기술대학교), 조강현(울산대학교)

FB03 지능시스템

- FB03-1 [웨어러블 센서를 이용한 기계학습 기반 모션 동특성 규명에 대한 고찰](#)
성기훈, 김태환, 허성만, 김재인, 박정호, 박주영(고려대학교)
- FB03-2 [멀티 디스크 타입의 소형 MR 브레이크 설계](#)
박종덕, 김형, 이순걸, 최명진(경희대학교), 조현철, 유재관((주)LIG 넥스원)
- FB03-3 [Application Requirements of Autonomous Unmanned Aerial Vehicles in Smart City](#)
Andrey Gyenko, 조영임(가천대학교)
- FB03-4 [Advancement Algorithm for Applying the Fault Tolerance to Deep Learning](#)
Zharas Suleimenov, 조영임(가천대학교)