

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## TA01 항법유도

- TA01-1 [쿼드로터 무인기의 비행제어 시뮬레이션 연구](#)  
송용규, 노정호, 조동훈 (한국항공대학교)
- TA01-2 [Manager 기반 GPS/eLoran 통합항법시스템 M&S 소프트웨어 설계](#)  
이준학, 김혜원, 황동환 (충남대학교), 오상헌(㈜넵코어스), 소형민(국방과학연구소)
- TA01-3 [MEMS 자이로를 활용한 초소형위성의 초기 자세안정화 기법](#)  
조동현, 김해동 (한국항공우주연구원)
- TA01-4 [양의 편향 오차를 갖는 거리측정치를 사용하는 무선위치추정 기법들의 성능 분석](#)  
조성윤(경일대학교)
- TA01-5 [쌍안 재투영 오차 최소화 기반 스테레오 비주얼 오도메트리](#)  
차재혁, 허세중, 박찬국 (서울대학교)
- TA01-6 [실내 주차장 환경에서 무인자동차의 측위 및 매핑을 위한 형상정보 기반의 SLAM](#)  
한정욱, 김진환, 심현철 (한국과학기술원)

## TA02 제어응용

- TA02-1 [예측정보 디스플레이를 이용한 일군의 분산형 무인지상로봇 시스템의 원격제어 실험](#)  
하창수, 윤재민, 김창우, 이용한, 이동준 (서울대학교)
- TA02-2 [오픈소스 하드웨어를 이용한 DC모터 속도제어기 구현](#)  
이창현, 이영삼 (인하대학교)
- TA02-3 [CompactRIO를 이용한 차량부품 검사를 위한 가진기 진동제어](#)  
강봉수, 오창준, 최희남 (한남대학교)
- TA02-4 [시뮬레이션을 이용한 발전소 제어시스템 안정화를 위한 튜닝 방법 연구](#)  
김미중(한전 KPS)
- TA02-5 [AC/DC 하이브리드 마이크로그리드 제어의 Matlab/Simulink 구현](#)  
김정수, Ismi Rosyiana Firi, Dwi Riana Aryanti (서울과학기술대학교)
- TA02-6 [Multi-agent based Energy-efficient Control System in Intelligent Buildings](#)  
조영임, Altayeva Aigerim, Batyrkhan Omarov (가천대학교)

## TA03 영상처리응용

- TA03-1 [컬러 특징과 영역 구분에 기반한 땀납 불량 분류 방법](#)  
송지덕, 박태형 (충북대학교)
- TA03-2 [RGB 및 HSV 칼라 공간 처리를 이용한 황사 이미지 가시성 향상](#)  
김경일, 김수현, 김경수 (한국과학기술원)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- TA03-3 [Identification with Gait Analysis Based on Angles Between Joints Using RGB-Depth Camera](#)  
박장식, Omer Faruk Ince, 송종관, 윤병우 (경성대학교)
- TA03-4 [Superpixel과 Fully Convolutional Network를 이용한 시맨틱 영상 분할](#)  
이상윤, 김지수, 홍성준 (연세대학교), 김범성, 노동기 (LG전자), 김은태(연세대학교)
- TA03-5 [스테레오 카메라의 상대 자세 및 위치 추정](#)  
이유담, 유원재, 김라우, 이형근 (한국항공대학교)
- TA03-6 [이미지 복원을 위한 인공지능 업스케일 알고리즘 개발](#)  
장경재, 장재원 (서울과학기술대학교)

## TA04 성능평가

- TA04-1 [유연한 착용형 손 로봇의 사용자 평가](#)  
강병현, 최형민, 조규진 (서울대학교)
- TA04-2 [구호로봇 지혈가젯 파지력 측정을 위한 성능평가 방법 고찰](#)  
박철제, 전진우 (한국로봇산업진흥원)
- TA04-3 [IEC 62885-7 가정용 청소로봇 Autonomous Multi-zone Navigation/Coverage test 성능평가 방법에 관한 연구](#)  
신재섭, 이민호 (한국로봇산업진흥원)
- TA04-4 [로봇 청소기 잔해제거시험\(Debris Pick-up - Box\) 성능평가방법 연구](#)  
이민호, 신재섭 (한국로봇산업진흥원)
- TA04-5 [전자파 환경 내에서 드론의 오동작 영향에 대한 연구](#)  
고윤일, 윤상욱 (한국산업기술시험원)
- TA04-6 [산업용 로봇 분야 기능안전 EMC 적용방안 연구](#)  
윤상욱(한국산업기술시험원)

## TA05 로봇제어

- TA05-1 [강화학습을 이용한 자연개구부내시경 수술로봇의 경로계획](#)  
김연재, 오지은, 윤웅배, 김홍래, 손대경 (국립암센터)
- TA05-2 [두 바퀴 구동 로봇과 드론의 협조 제어를 위한 실험 연구](#)  
김현우, 정슬 (충남대학교)
- TA05-3 [포탑 시스템의 강인한 모션 안정화를 위한 Dual-Stage 제어기 설계](#)  
황재웅, 최경환, 서형태, 김경수, 김수현 (한국과학기술원)
- TA05-4 [육타콥터의 정사각형 경로 추적 및 거리 기반 집벌 제어](#)  
김홍경, 배유빈, 전영훈, 안효성 (광주과학기술원)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

TA05-5 [전방향 구동이 가능한 비행로봇의 디자인, 제어 및 예비 실험](#)  
박상율, 이정섭, 안준모, 이동준 (서울대학교)

TA05-6 [구난로봇\(HURCULES\)의 실시간 원격운용을 위한 강인한 전신제어 기법](#)  
이원석, 이영우, 박규현, 홍성일, 김도종 (국방과학연구소)

## TB01 GNSS 및 복합항법

TB01-1 [도심에서 3D LIDAR를 이용한 건물코너 및 도로표지판 랜드마크 기반 차량정밀측위](#)  
임준혁, 지규인 (건국대학교)

TB01-2 [플래시 라이더의 다중 거리 측정치를 이용한 PMF 기반 지형대조항법의 위치추정 성능향상기법 연구](#)  
전현철, 박찬국 (서울대학교)

TB01-3 [GPS를 이용한 세 종류의 상하운동 결정 방법의 성능 비교: 절대위치, 시각간 차분, 반송파 평활화 기법](#)  
조민규, 박찬식 (충북대학교)

TB01-4 [상대 움직임 측정치를 이용한 약결합 기반 영상 및 관성 센서 융합](#)  
허세종, 차재혁, 정재형, 박찬국 (서울대학교)

TB01-5 [GPS를 활용한 영상/관성센서 시각 동기화 기법](#)  
임준후, 최광호, 이형근 (한국항공대학교)

TB01-6 [갈릴레오 E1 CBOC신호에 대한 DM신호획득의 비모호 특성](#)  
심덕선, 전진석, 김강토 (중앙대학교)

## TB02 Social HRI 프레임워크

TB02-1 [휴머노이드형 로보어드바이저의 특성이 투자 고객의 만족도와 사용의도에 미치는 영향 연구](#)  
김정훈, 서한솔, 권오병 (경희대학교)

TB02-2 [소셜 로봇 개발을 위한 모듈화된 HRI 소프트웨어 프레임워크 개발](#)  
안병규, 이동욱 (한국생산기술연구원)

TB02-3 [챗봇기반 인간-로봇 상호작용을 위한 상황인식 이벤트 개발](#)  
장민수, 김재홍, 박천수, 이대하 (한국전자통신연구원)

TB02-4 [챗봇 기반의 소셜 로봇 서비스 프레임워크 개발](#)  
조혜경(한성대학교), 김재홍(한국전자통신연구원), 이동욱, 지상훈 (한국생산기술연구원)

TB02-5 [소셜로봇의 인간로봇상호작용 지능의 평가 방법 설계](#)  
유수정, 지상훈 (한국생산기술연구원), 조혜경(한성대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## TC01 유도무기 유도조종 기법

- TC01-1 [정보공유 대함유도탄의 협업을 위한 선형 분산 표적추적 설계](#)  
나원상, 이윤하 (한동대학교), 황익호(국방과학연구소)
- TC01-2 [다수 대함유도탄 정보융합을 위한 최적 측정치 조합 결정 기법](#)  
나원상, 이윤하 (한동대학교), 황익호(국방과학연구소)
- TC01-3 [지향각 제한 및 종말각 구속조건이 있는 유도무기의 최대 길이경로에 대한 연구](#)  
심상욱, 문건희, 탁민제 (한국과학기술원)
- TC01-4 [협업 전술을 위한 대함유도탄 RCS 특성 분석](#)  
안유영, 박국권, 장우림, 유창경 (인하대학교)
- TC01-5  [\$\beta\$ -profile을 이용한 재진입구간에서의 탄도탄 추적필터 연구](#)  
장우림, 박국권, 안유영, 유창경 (인하대학교)
- TC01-6 [3-루프 롤제어기의 최적 초기화](#)  
황익호, 박해리, 김부민, 김종한 (국방과학연구소)

## TC02 수술 및 재활 로봇 기술

- TC02-1 [카테터 시뮬레이션에서 수압형 햅틱 모듈의 힘 제어를 위한 힘 추정 방법](#)  
Li Chengjie, 윤승우, 이두용 (한국과학기술원)
- TC02-2 [수술 도구의 말단에 작용하는 축 방향 힘을 추정하기 위한 드레이프 플레이트 연결부 설계](#)  
김수용, 김청준, 이두용 (한국과학기술원)
- TC02-3 [보행재활로봇 시스템의 기능 향상을 위한 고관절 동작 분석](#)  
박상은, 호예지, 문영진, 최재순 (서울아산병원)
- TC02-4 [유한요소 변형체 모델의 탄성력 계산 병렬화 알고리즘](#)  
변성필, 이두용 (한국과학기술원)
- TC02-5 [경량 통합구동모듈 기반 외골격형 상지재활로봇](#)  
우현수, 조장호, 김기영, 이혁진, 정기수 (한국기계연구원)
- TC02-6 [복강경 수술 영상에서 자동으로 수술도구와 혈관을 검출하는 방법](#)  
조경민, 최바름 (서울아산병원), 최재순(울산대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## TP 포스터 세션

- TP01 [Stability analysis of T-S fuzzy systems with time-varying delays via Lyapunov-Krasovskii functional approach](#)  
Duy Phong (울산대학교)
- TP02 [스마트그리드의 최적 에너지 생산 및 분배를 위한 분산 코디네이션 : 상태 일치 기반 기법](#)  
윤현준, 이승준 (서울대학교)
- TP03 [네트워크 제어 시스템의 시간지연 영향과 외란 동시 보상 기법](#)  
이한빛, 나규진, 은용순 (DGIST)
- TP04 [수중에서 유연한 막대의 이송 시 진동제어](#)  
김경한, 샤 우마 하미드, 박명욱, 홍금식 (부산대학교)
- TP05 [TRIGA-II 연구용 원자로의 출력제어](#)  
방대인, 서용석, 박철 (한국원자력연구원)
- TP06 [ANF 기반 주파수 추정기에서 안정적인 주파수 추정을 위한 개인 스케줄링 방법](#)  
오탈호, 김태일, 한지석, 박지호 (서울대학교), 이지형, 김상오, 이상섭, 이상훈 (알에스오토메이션), 조동일(서울대학교)
- TP07 [보행자의 무릎관절 이동량에 따른 보행방향 및 의도판단 연구](#)  
원인식, 이순걸, 정제연 (경희대학교)
- TP08 [자율복원 사이버물리시스템을 위한 철도 테스트베드 설계](#)  
유부연, 박재근, 원유창, 은용순 (DGIST)
- TP09 [PMSG 기반 풍력 에너지 변환 시스템의 전역 전력 퍼지 추종 제어](#)  
장용훈, 박진배 (연세대학교), 주영훈(군산대학교)
- TP10 [전기 유압식 액추에이터의 적응 퍼지 출력 피드백 위치 제어](#)  
전기호, 박형규 (울산대학교), 김무림, 서진호 (한국로봇융합연구원), 안경관(울산대학교)
- TP11 [에어블로어와 흡입기능이 일체화된 흡진시스템의 먼지 유동제어](#)  
신지선, 전승우, 정우태 (한국철도기술연구원)
- TP12 [무선전력전송용 EV 충전 전원공급설비의 최적 보호협조방안에 관한 연구](#)  
유경상(한국에너지기술연구원)
- TP13 [배터리와 Ultra-Capacitor의 병렬운전을 통한 전기차 운전효율 향상](#)  
이정주, 이영일 (서울과학기술대학교)
- TP14 [제약조건을 가지는 불안정 공정의 최적제어를 위한 해석적 설계](#)  
이문용, 로드리고참나 (영남대학교)
- TP15 [관성센서 기반의 상지 대칭 운동 장치 개발](#)  
경술기, 김정 (한국과학기술원)
- TP16 [확률론적 충돌 위험도 평가를 통한 무인 선박 간의 충돌 회피](#)  
박정홍(선박해양플랜트연구소), 김진환(한국과학기술원), 최진우, 최현택 (선박해양플랜트연구소)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- TP17 [무인잠수정의 평면운동을 고려한 고정 장애물과의 충돌 확률 평가](#)  
박정홍, 최진우, 최현택 (선박해양플랜트연구소)
- TP18 [스마트 드론 종축 비행 역학 모델링 및 제어기 설계](#)  
성상경, 서범국 (건국대학교)
- TP19 [GPS를 사용한 지능형 차량의 실외 접근 가능영역 판별 시스템 설계](#)  
장용민, 강태삼, 박정근 (건국대학교)
- TP20 [달 탐사선 동적거동 분석을 위한 통합 시뮬레이션 프로그램](#)  
진재현(순천대학교), 김수겸(한국항공우주연구원)
- TP21 [엔진제어기의 모니터링 시스템 연구](#)  
김동원(인하공업전문대학교)
- TP22 [모바일 로봇 제어를 위한 ROS기반 실시간 손 동작 인식 시스템 개발](#)  
백동훈, 배동성 (고려대학교), 강태구(상명대학교), 임묘택(고려대학교)
- TP23 [산업용 물체 인식을 위한 새로운 패턴 기법 Novel Pattern Matching for Industrial Object Recognition](#)  
유용탁, 배동성, 김성희, 김경은, 임묘택 (고려대학교)
- TP24 [주행로봇 위치 추정을 위한 센서 결합 시스템의 구현](#)  
조장호(고려대학교), 김동원(인하공업전문대학교), 임묘택(고려대학교)
- TP25 [삼차원측정기의 동적모델링 및 입력성형](#)  
전송학, 하만돈 (건국대학교), 임원철, 유재선 (㈜덕인), 강철구(건국대학교)
- TP26 [풍력발전기 제어알고리즘 개발을 위한 실시간 처리 기반의 Hardware-In-Loop System의 구현](#)  
김대진(한국에너지기술연구원)
- TP27 [원자력비상대응로봇의 투입시점](#)  
조재완(한국원자력연구소)
- TP28 [A Real-Time Working Path Control of Robot with Seven Joint for Forging Objects Handling](#)  
김민성, 도기훈 (경남대학교), 원종범, 강정석 (㈜SMEC), 한성현(경남대학교)
- TP29 [A Study on Grasping Control of Robot Hand with Nine Joints](#)  
도기훈, 김민성 (경남대학교), 심현석(㈜동산테크), 하연태(㈜미래기술연구소), 한성현(경남대학교)
- TP30 [A Stable Motion Control of Dual-Arm Robot with Eight Joints Based on Fuzzy Control Technology](#)  
임오득(해군정비창), 정양근(신라정보기술㈜), 김민성, 도기훈, 한성현 (경남대학교)
- TP31 [휴머노이드 로봇의 안정한 동작제어에 관한 연구](#)  
정양근(신라정보기술㈜), 김두범(경남대학교), 백승학(두산인프라코어), 김민성, 도기훈, 한성현 (경남대학교)
- TP32 [스마트 FA를 위한 음성인식 지능로봇제어에 관한 연구](#)  
남택중(S&T중공업), 조문근(㈜희수테크), 김민성, 도기훈, 한성현 (경남대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- TP33 [2자유도 전자기 액추에이터를 가진 6족 이동 로봇의 설계](#)  
신부현, 김영식, 심현호 (한밭대학교)
- TP34 [법선 벡터의 차이를 이용한 3차원 다중 스케일 특징점 검출 방법](#)  
신영식, 김아영 (한국과학기술원)
- TP35 [재귀최소자승법을 이용한 역 모델 인식에서 변수의 영향 분석](#)  
이상덕, 정슬 (충남대학교)
- TP36 [근육의 능동 강성 메커니즘을 모사한 가변 강성 구동기의 개발과 제어](#)  
장한뜻, 김상준, 김정 (한국과학기술원)
- TP37 [수중용 재귀 반사 마커 및 인식 알고리즘 개발](#)  
정광익, 윤필립, 최수영 (한국과학기술원), 이정우, 강형주 (한국로봇융합연구원), 명현(한국과학기술원)
- TP38 [농업 환경 내 가시거리 확장을 위한 센서모듈 시제품 개발](#)  
노치원, 이수준, 남형도 (포테닛주식회사), 전세웅(전자부품연구원)
- TP39 [바퀴형 이동 로봇의 성능평가방법 개발](#)  
류병현, 전진우 (한국로봇산업진흥원)
- TP40 [관상 조직 형태의 구조물 제작을 위한 회전 스테이지 바이오프린팅 시스템](#)  
박상훈(서울아산병원), 최재순(울산대학교)
- TP41 [노즐 제어 시스템 구성 및 PID제어](#)  
박치윤, 정민규, 이민철 (부산대학교)
- TP42 [구호작업을 위한 주사 가젯의 결합/분리 메커니즘 설계](#)  
박태상, 이재성, 이성훈 (대구경북과학기술연구원), 원승연, 이인태 (㈜유진엠에스)
- TP43 [전도성 필라멘트 적층 조건에 따른 전기적 특성 평가](#)  
박홍근, 이 선 곤, 홍광욱, 지혜수, 김주형 (인하대학교)
- TP44 [가상 시뮬레이터를 활용한 무인 자율 주행 차량의 실시간 주행성 분석 알고리즘 검증](#)  
송하준, 한종부, 홍효성 (충남대학교), 정사무엘(부산대학교), 김성수, 원문철 (충남대학교), 유완석(부산대학교), 주상현(국방과학연구소)
- TP45 [하지 부분마비 환자를 위한 착용형 로봇 ANGELEGS의 무저항 구동 제어 방법](#)  
우한승, 공경철 (서강대학교)
- TP46 [주사, 지혈 및 산소 공급 가젯들의 공통 제어 시스템 설계](#)  
이익호, 김현중, 안진웅, 이성훈 (대구경북과학기술원)
- TP47 [구호 작업을 위한 주사 가젯 운용 시나리오 설계](#)  
이재성, 이익호, 박태상 (대구경북과학기술연구원), 이인태, 원승연 (㈜유진엠에스), 이성훈(대구경북과학기술원)
- TP48 [OPRoS\(Open Platform for Robotic Services\) 기반 드론 제어의 구조 및 구현](#)  
이준석(경북대학교), 송병열, 서범수 (한국전자통신연구원)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- TP49 [홀센서가 내장된 드론용 모터의 속도제어를 통한 모터 구동 효율 향상](#)  
이태영, 이건영, 이호영, 신지혜 (누리로봇)
- TP50 [컨볼루션 신경망 기반 단안 영상 주행기록](#)  
박정원, 이태재, 김철홍, 조동일 (서울대학교)
- TP51 [가속도 기반 계측장치의 설계인자 변화에 따른 스펙트럼 변화](#)  
정다해, 전승우, 정우태 (한국철도기술연구원)
- TP52 [핵연료 재장전 장치의 실시간 최적화 방법을 적용한 3자유도 병렬 매니플레이터의 자세 제어](#)  
정봉훈 (서강대학교)
- TP53 [전방/하방 카메라 영상 및 인공 표식을 이용한 수중 SLAM](#)  
정종대, 이영준, 최진우, 최현택 (선박해양플랜트연구소)
- TP54 [구호 작업을 위한 지혈 가젯 설계](#)  
정충표, 신동환, 이재성 (대구경북과학기술원), 권오현, 이인태 (㈜유진엠에스),  
이성훈(대구경북과학기술원)
- TP55 [ROS 기반 다수 색상표적 검출, 군집화 및 위치계산](#)  
조성욱, 정성구, 이재현, 신희민, 심현철 (한국과학기술원)
- TP56 [불완전한 전반부 정합 하에서의 T-S 퍼지 모델을 위한 완화된 출력 궤환 제어기 설계](#)  
임현준, 박진배 (연세대학교), 주영훈(군산대학교)
- TP57 [구난 로봇의 말단 장치 교체 작업을 위한 툴 체인저 설계\(Design of Tool Changer for Exchange of End of Arm Tools of Rescue Robot\)](#)  
김현중, 이익호 (대구경북과학기술원), 이상문(전 대구경북과학기술원), 이인태(유진엠에스),  
최장윤(전 유진엠에스), 이성훈, 안진웅 (대구경북과학기술원)
- TP58 [다중센서 정보융합 기반 어류계수기 개발](#)  
황강현, 최재원 (부산대학교)
- TP59 [수중 양식시설 감시 시뮬레이터 구조 설계](#)  
최재원, 하만리, 민수홍 (부산대학교)

## FA01 센서 및 추정

- FA01-1 [관성 측정 정보와 자기장 벡터를 사용한 자세 추정](#)  
정석기(레드윈테크놀로지㈜), 고낙용, 정준혁 (조선대학교), 최현택(선박해양플랜트연구소),  
문용선(순천대학교)
- FA01-2 [편차 보정된 지자기 측정을 사용한 추정 무향 칼만 필터](#)  
송경섭, 고낙용 (조선대학교), 정석기(레드윈테크놀로지㈜)
- FA01-3 [저가의 A/D Converter를 사용한 정현파 신호의 Peak Detection 기법](#)  
김한욱(한양대학교), 이영우(UNIST), 정지영(LG전자), 정정주(한양대학교)



# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- FA01-4 [선형 칼만 노치 필터 기반의 다중 진동 주파수 제거 기법](#)  
김선영, 강창호, 박찬국 (서울대학교)
- FA01-5 [Camera-GPS-IMU 센서융합 기법 기반 실외 실내 전환 자율비행](#)  
이용석, 이용한, 이동준 (서울대학교)

## FA02 추정 및 제어

- FA02-1 [인공신경망 예측기를 통한 자이로 센서의 고장 진단](#)  
안효성, 권성호 (광주과학기술원)
- FA02-2 [1차 직교 다항식 기반 적분 부등식을 통한 시변 지연을 갖는 신경망의 안정성 분석](#)  
이석영, 김민수, 박부견 (포항공과대학교)
- FA02-3 [PI-type Estimator 개선을 위한 내부 모델 기반의 추정기 설계](#)  
이주원, 백주훈 (광운대학교)
- FA02-4 [스위칭 시스템에 대한 외란관측기의 안정도 해석](#)  
하원석, 백주훈 (광운대학교)
- FA02-5 [파티클/FIR 필터 융합을 통한 경로 추적 탐사 로봇의 위치 추정 및 제어 시스템](#)  
김정훈, 유성현, 김관수, 이상수, 안춘기 (고려대학교)
- FA02-6 [펌프 제어 기반 유체정역학적 구동 시스템을 위한 외란 관측기 기반 백스테핑 제어](#)  
서형태, 강대겸, 김경수, 김수현 (한국과학기술원)

## FA03 Applications of Intelligent System

- FA03-1 [원격해체 작업을 위한 SMCSP0 기반 반력 추정](#)  
WANGJIE (부산대학교)
- FA03-2 [보행자의 경로 및 수하물 분석을 이용한 쓰레기 및 투척자 감지 인식 기법](#)  
김범석, 조강현 (울산대학교)
- FA03-3 [히스토그램 변형 기법을 이용한 배경과 물체의 대비를 통한 명료도 향상 기법](#)  
박규진, 조강현 (울산대학교)
- FA03-4 [테트라포드 안전사고 예방을 위한 멀티모달 센싱 시스템](#)  
박장식, 손금영, 김보성, 송종관, 윤병우 (경성대학교)
- FA03-5 [색상 분포에 따른 수확기 과일의 상태 및 종류 판별법](#)  
손기석, 조강현 (울산대학교)
- FA03-6 [생성적 적대 신경망을 이용한 자동차 번호판 영상 개선](#)  
최준명, 강동중 (부산대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## FA04 메카트로닉스

- FA04-1 [보행환경별 인체 좌우 근력 불균형 교정기술이 족부 압력과 에너지 대사에 미치는 영향](#)  
강승록, 윤영환, 권대규 (전북대학교)
- FA04-2 [각도에 따른 기울임 유지 시 체간 근 활성화도 변화 분석](#)  
권대규, 신선혜, 유미, 우현지 (전북대학교)
- FA04-3 [에너지 조건을 고려한 달 탐사로버 휠 설계 및 주행성능 평가](#)  
김건중, 심병섭, 유기호 (전북대학교)
- FA04-4 [경사면에서 로버 본체 롤 제어를 이용한 측면슬립 감소와 안정성 제어](#)  
심병섭, 김건중, 유기호 (전북대학교)
- FA04-5 [유전적 랜덤 가중치 변화 학습 알고리즘 기반 신경회로망 최적화 기법](#)  
Ibrahim, Zubaer , 김형석 (전북대학교)

## FA05 철강제어 및 계측 응용 I

- FA05-1 [인공신경망을 활용한 열연 공정의 캠버 발생원인 분석](#)  
김민수, 박인석, 이석영 (포항공과대학교), 최용준, 공남웅 (쑤포스코), 박부건(포항공과대학교)
- FA05-2 [코크스 제조에서 원료탄 배합 스케줄링 문제를 위한 혼합정수계획 모델](#)  
김정규(포스코)
- FA05-3 [강편 최적 절단 기술 개발](#)  
류창우(포스코)
- FA05-4 [20단 압연기의 자동 형상 제어 시스템 최적화](#)  
박정훈(포스코)
- FA05-5 [연속냉간압연 공정 모델링 및 압연 파라미터 추정](#)  
이호용(서울대학교), 허승민, 우경식 (현대제철), 이동준(서울대학교), 김형진(현대제철)

## FB01 센서 및 네트워킹

- FB01-1 [지상4현시 고정폐색식 철도신호체계에서의 폐색분할에 관한 연구](#)  
이시빈, 유준 (충남대학교)
- FB01-2 [소진감지센서 개발시험](#)  
전상운, 조기주 (한국항공우주연구원)
- FB01-3 [타원체 피팅 방식을 이용한 마그네토미터 보정 기법](#)  
전태형, 이정근 (한경대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

FB01-4 [방위각 추정 성능 향상을 위한 가변차수 자기교란 모델링](#)

최미진, 이정근 (한경대학교)

FB01-5 [드론 위치인식을 위한 GPS 맵 오버레이 기술개발](#)

조영임(가천대학교)

FB01-6 [Xbee RF 모듈과 Arduino Nano를 이용한 맞춤형 무선송수신 장치의 설계 및 구현](#)

오윤성, 이영삼 (인하대학교)

## FB02 자동차 응용

FB02-1 [Decentralized Control of a Two-Wheeled Vehicle Group](#)

이명훈, 문준 (울산과학기술원)

FB02-2 [20kW급 실험용 전기자동차 파워트레인 개발](#)

이정주, 박성환, 손종열, 이영일 (서울과학기술대학교)

FB02-3 [자율 주행 차량 속도 변화에 대한 예측 횡방향 제어](#)

최우영, 강창목, 이승희, 정정주 (한양대학교)

FB02-4 [Flatness 특성을 이용한 전기식 조향장치 조향각 제어기](#)

정용우, 강창목 (한양대학교), 김원희(중앙대학교), 이승희, 정정주 (한양대학교)

FB02-5 [고속도로 상황에서 뱅크각 및 차량의 롤각 추정](#)

정홍배, 강현호, 양현민, 이동훈, 안춘기 (고려대학교)

FB02-6 [선형 파라미터 변화를 고려한 운동학 기반 차량의 횡방향 제어](#)

강창목, 이승희, 정정주 (한양대학교)

## FB03 머신비전 및 어플리케이션 I

FB03-1 [수직 구조물을 이용한 카메라와 라이다 외부 보정](#)

김남훈, 하종은 (서울과학기술대학교)

FB03-2 [딥러닝을 이용한 다차선 검출](#)

김대훈, 하종은 (서울과학기술대학교)

FB03-3 [균일한 변이 값과 영상 왜곡을 최소화하는 대응점 기반 다중 시점 영상 정렬 및 교정 방법](#)

윤주홍, 박민규, 최병호 (전자부품연구원), 이왕헌(한세대학교), 황영배(전자부품연구원)

FB03-4 [인공 신경망 학습을 이용한 영상 기반 면적형 접촉 센서](#)

이종일(한국생산기술연구원), 권기훈, 오현민 (경북대학교), 이수웅(한국생산기술연구원), 김민영(경북대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## FB04 모바일 플랫폼 제어기술

- FB04-1 [구간 선형 근사 기반의 승용이앙기 유압 액추에이터 모델링](#)  
강동엽, 유원필, 이송 (한국전자통신연구원)
- FB04-2 [3차원 최적 원을 구하는 새로운 추정 기법](#)  
김문유, 조영수, 정주노 (고려대학교)
- FB04-3 [생체모방형 제어알고리즘을 적용한 Four-Mecanum-Wheel 모바일 로봇 위치 제어](#)  
김창원, 서준호 (한국기계연구원), 이수웅(한국생산기술연구원)
- FB04-4 [모션 시뮬레이터를 이용한 승용이앙기 성능평가 방법](#)  
유원필, 이송, 강동엽 (한국전자통신연구원), 천원기, 최영석, 김기동 (㈜아세아텍)
- FB04-5 [진자 메터니즘을 이용한 전동휠체어의 자세 안정화 기능에 관한 연구](#)  
조보람(한국생산기술연구원)
- FB04-6 [수동성기반 실시간 다중접촉 강체조립 햅틱렌더링 기법 개발](#)  
김명신, 이용준, 이동준 (서울대학교)

## FB05 철강제어 및 계측 응용 II

- FB05-1 [열연공정에서 캠버 측정 및 Crop 검출 시스템](#)  
공남웅, 최용준 (포스코)
- FB05-2 [Fully-convolutional network를 활용한 철강제품 정보 인식](#)  
이상준(포항공과대학교), 윤종필(한국생산기술연구원), 구교권, 최혜연, 김상우 (포항공과대학교)
- FB05-3 [코크스 수급 모니터링 시스템 설계](#)  
김도훈(포스코)
- FB05-4 [철강 선재제품의 편석 자동검출 시스템](#)  
이종학(포스코)
- FB05-5 [전압의 역상 성분을 이용한 PMSM의 선간단락고장과 감자고장의 진단 및 분류](#)  
이호진, 문석배, 정혜윤, 김상우 (포항공과대학교)

## FC01 이동체로봇

- FC01-1 [그래프 방법을 이용한 무인 이동체의 이동 궤적 추정](#)  
김태균(㈜지오천사로봇기술), 고낙용(조선대학교), 정준혁(조선대학교), 윤원근(한국항공우주연구원), 최인호(한국항공우주연구원)
- FC01-2 [소형 무인 비행체의 자율 비행을 위한 양안 카메라 기반 이중의 영상 주행 기록계](#)  
김표진, 이현범, 김현진 (서울대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- FC01-3 [이중 주차 차량용 전방향 이동 로봇](#)  
성영휘, 이명섭 (금오공과대학교), 윤경수(탑엔지니어링), 김민찬(금오공과대학교)
- FC01-4 [비활성 운동체 제약조건을 고려한 효율적인 작업할당 알고리즘](#)  
윤석민, 김진환 (한국과학기술원)
- FC01-5 [구조 임무 수행을 위한 휴머노이드 로봇 개발](#)  
홍성일, 박규현, 이영우, 이원석, 최병훈, 이현주, 김도중 (국방과학연구소)
- FC01-6 [자중에 의한 에너지 회생이 가능한 4족 보행 로봇 시스템 모델링](#)  
주수빈(성균관대학교), 홍원선(신호시스템)

## FC02 인간-로봇 충돌안전기술

- FC02-1 [로봇-인간 충돌 안전성 확보를 위한 피부 동적 구성방정식 모델 보정-응력완화 인장시험](#)  
김상훈, 임성수 (경희대학교)
- FC02-2 [충돌 시 상해평가를 위한 사체시험데이터를 이용한 아동 흉부모델의 파라미터 개발](#)  
김호연, 박종혁, 윤수용, 곽관웅 (세종대학교)
- FC02-3 [로봇-인간 충돌로 인한 기계적 외상 후 폐쇄성 피부손상의 확인](#)  
박문영, 최준석, 김경숙 (경희대학교), 신민경(경희의료원), 임성수(경희대학교)
- FC02-4 [이동형 로봇의 대인 충돌 안전성 평가시스템 및 시험방법 개발](#)  
백형택, 전진우 (한국로봇산업진흥원)
- FC02-5 [착용로봇 체결부 전단응력에 의한 Pressure ulcer 발생 시간 추정 모델 개발 - 수직응력을 이용한 접근](#)  
이창환, 곽관웅 (세종대학교)
- FC02-6 [필름형 센서를 이용한 초탄성체 표면에서 압력 분포 계측시 필름에 의한 영향 실험](#)  
서광(경희대학교)

## FC03 머신비전 및 어플리케이션 II

- FC03-1 [Convolutional Neural Network를 이용한 빌렛 번호 인식 알고리즘](#)  
최혜연, 이상준, 구교권, 김상우 (포항공과대학교)
- FC03-2 [신호등 인식을 위한 CNN기반의 색 검출 방법](#)  
민정원, 박제강, 강동중 (부산대학교)
- FC03-3 [고서 번역을 위한 영역제안 및 딥러닝 기반 초서 검출](#)  
김태환, 김성호 (영남대학교)
- FC03-4 [AVM 환경에서의 주차공간 탐색방법](#)  
이재설(충북대학교)
- FC03-5 [쌍곡면 반사체를 이용한 자동차 AVM 구현](#)  
이수영, 고영준 (서울과학기술대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

## FP 포스터 세션 & 학부생 논문 경진대회

- FP01 [각속도 정보 기반 적응상보필터를 이용한 무인로봇 자세측정 시스템](#)  
강대진, 최민준, 정재훈, 김응주, 김승택, 송진우 (호서대학교)
- FP02 [오프셋 전압을 고려한 3-자유도 헬리콥터 시스템의 선형 모델 식별과 제어기 설계](#)  
김영재, 김태형 (중앙대학교)
- FP03 [블루투스 기반 안드로이드 어플리케이션을 이용한 뱀 로봇의 3차원 모션 제어](#)  
박근웅(인천대학교), 신호철(한국원자력연구원)
- FP04 [무선통신 네트워크 비행제어 시스템 및 조종면 할당](#)  
엄태일, 김승연, 구평모, 오형석 (한국한공대학교)
- FP05 [저가 RGB-D 카메라를 이용한 3-DOF 헬리콥터 제어](#)  
전민준, 김태형 (중앙대학교)
- FP06 [Study on motion control of quadcopter using arduino](#)  
김태호, 김재구, 문준경, 정용상, 하승수, 황규태, 박철재 (대구대학교)
- FP07 [자세보상 앞먹임 제어 기법을 이용한 3륜 무인 로봇 플랫폼의 조종 증대 주행시스템](#)  
김응주, 김승택, 강대진, 최민준, 정재훈, 송진우 (호서대학교)
- FP08 [스튜어트 플랫폼을 이용한 진동저감시스템](#)  
송창수(인천대학교), 이성욱(한국원자력연구소)
- FP09 [편마비 환자의 재활과 평가를 위한 공압 장갑 개발](#)  
윤주선, 김영찬, 김미주, 김재호 (한동대학교)
- FP10 [고령화 사회 대응 노인케어 이동장치 구동부 설계](#)  
임윤교(한국기술교육대학교), 배영걸(한국원자력연구원), 한수동(충남대학교), 김승호(한국원자력연구소)
- FP11 [원격 작업용 매니플레이터의 그리퍼 파지력 분석](#)  
조설희(한남대학교), 임윤교(한국기술교육대학교), 배영걸, 신호철 (한국원자력연구원)
- FP12 [기계학습 알고리즘을 이용한 보행 패턴 요소 분석 연구](#)  
최원영, 김흥구, 김수연, 이원구 (경희대학교)
- FP13 [족저압과 병행한 압전소자 삽입 구동시 인체친화\(Ergonomic\) 점탄성 패드 설계 연구](#)  
김흥구, 김태영, 최원영, 이원구 (경희대학교)
- FP14 [T-S 퍼지모델 기반 디스크립터 시스템의 정적 출력제한 샘플치 제어](#)  
이호재, 강형빈 (인하대학교)
- FP15 [엄격 제한 비선형 시스템의 적응 필터 기반 동적 표면 제어](#)  
유성진, 최윤호 (중앙대학교)
- FP16 [모델 예측 제어를 이용한 쿼드콥터 편대의 침입기 포획 연구](#)  
장도현, 김태완, 김현진 (서울대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- FP17 [산업용 임베디드 HMI 시스템 개발](#)  
김준식, 강지웅, 박재현 (인하대학교)
- FP18 [산업용 로봇 기능안전의 신뢰성을 위한 로봇 캘리브레이션 상태의 주기적 자동 진단 방법](#)  
김민정(현대로보틱스)
- FP19 [딥 러닝을 이용한 PCB 표면 실장 부품의 결함 분류](#)  
김영규, 박태형 (충북대학교)
- FP20 [서보 시스템의 불확실한 관성 조건에서 슬라이딩 모드 제어 및 Decoupled Disturbance Compensator의 강인성 향상을 위한 이득 설정 방법](#)  
한지석, 김태일, 박지호, 오탈호 (서울대학교), 이지형, 김상오, 이상섭, 이상훈 (알에스오토메이션), 조동일(서울대학교)
- FP21 [이더넷 환경 상에서의 FPGA 기반 네트워크 침입 탐지](#)  
오성록, 신상호, 박재현 (인하대학교)
- FP22 [유전 알고리즘을 이용한 X-교차점 이온트랩의 유사전위 장벽의 최적화](#)  
박윤재, 이민재, 홍석준, 정창현, 오지환 (서울대학교), 김태현, 권영대 (SK 텔레콤), 조동일(서울대학교)
- FP23 [커넥티드 로봇의 개념과 적용방법에 대한 고찰](#)  
서갑호(한국로봇융합연구원)
- FP24 [무인비행체 네트워크를 위한 분산형 릴레이 스케줄링 알고리즘](#)  
손준우, 손영빈, 곽인범, 한수희 (포항공과대학교)
- FP25 [신체 운동 능력 비교를 위한 신체 움직임 추정](#)  
안수민, 강신광, 박재현 (인하대학교)
- FP26 [발 뒤축 접지 내회전 각 생성 및 자극을 통한 외족지 보행 교정장치 설계 연구](#)  
김태영, 최원영, 김흠구, 이원구 (경희대학교)
- FP27 [저가의 다중 GNSS 수신기의 정밀한 센서 모델링을 통한 실외 위치 추정 성능 향상 기법](#)  
이우식, 정우진 (고려대학교)
- FP28 [무향 칼만 필터를 이용한 온라인 지자기 센서 외란 보정](#)  
이찬우(포항공과대학교)
- FP29 [파이프 벤딩장비에 설치 가능한 레이저비전을 이용한 파이프 형상 측정 장치 개발](#)  
정명진(한국산업기술대학교)
- FP30 [가상의 화재진압 훈련을 위한 하이브리드 동작 분석기 개발](#)  
정하형(충남대학교)
- FP31 [다시점 이차원 영상처리 기술을 활용한 화력발전소 보일러튜브 감시 시스템](#)  
김성빈, 유명걸, 김원진 (인하대학교), 이성철, 마명걸 (㈜비전인), 김학일, 최학남 (인하대학교)
- FP32 [조명변화에 강인한 S-색상 공간 기반의 차선색상 판별 방법](#)  
김염, 백승해, 박순용 (경북대학교)

# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- FP33 [임베디드GPU시스템을 활용한 차량 번호판 인식](#)  
박장식(경성대학교), 이상협(동의대학교), 손금영(경성대학교), 김현태(동의대학교)
- FP34 [무인수상선의 적외선 카메라를 이용한 선박 자동 탐지 기법](#)  
박정홍(선박해양플랜트연구소), 조용훈(한국과학기술원), 손남선, 김선영 (선박해양플랜트연구소)
- FP35 [역 원근 변환을 이용한 자율주행 자동차를 위한 주행 가능 영역 검출 방법](#)  
윤형석, 박태형 (충북대학교)
- FP36 [Controlling Voltage Source Inverters by Laguerre Functions](#)  
CHEN MING, Zhang Ang, Kil To Chong (전북대학교)
- FP37 [Bandwidth Extension of Electric Ring Resonator Metamaterial Absorber](#)  
Tuvshinbayar, 정길도 (전북대학교)
- FP38 [상지재활로봇을 위한 제어방법](#)  
조장호, 우현수, 김기영, 정기수, 이혁진 (한국기계연구원)
- FP39 [서킷 환경에서 GNSS/2D LiDAR 를 이용한 차량 위치 추정 시스템](#)  
조준형, 박태형 (충북대학교)
- FP40 [엄지의 대립 움직임이 가능한 유연한 착용형 손 로봇 개발](#)  
최형민, 강병현, 조규진 (서울대학교)
- FP41 [무선통신 기반 소형궤도형 지상 이동로봇 개발](#)  
한상훈(한국과학기술원)
- FP42 [자율주행차량을 위한 전역경로의 곡선생성방법 비교](#)  
허성우, 박태형 (충북대학교)
- FP43 [레이저거리센서를 장착한 자율주행자동차를 위한 주변 차량과 보행자에 대한 강인한 인식기술](#)  
형승호, 차동근, 정우진 (고려대학교)
- FP44 [동작 패턴 및 역기구학 기반 인간형 로봇의 방향지시 모션 생성 방법](#)  
형현준, 안병규, 이동욱 (한국생산기술연구원)
- FP45 [듀얼 웹 구동 구조를 갖는 가변 강성 관절 구동 시스템의 기초 제어 실험](#)  
강봉기, 정주노, 정현환 (고려대학교 세종캠퍼스)
- FP46 [2자유도 매니퓰레이터의 잔류 진동 저감을 위한 모션 가감속 최적화](#)  
강한솔, 정성엽, 황면중 (한국교통대학교)
- FP47 [다중 3D 라이더의 객체 분류를 위한 콘볼루션 신경망](#)  
권순섭, 박태형 (충북대학교)
- FP48 [Matlab Simulink를 이용한 전기유압액추에이터 모델링 및 제어](#)  
김무림(한국로봇융합연구원), 안경관(울산대학교), 이근화(포항산업과학연구원),  
김도익(한국과학기술연구원), 정구봉, 서진호 (한국로봇융합연구원)



# 2017 제32회 제어·로봇·시스템학회 학술대회

5월 11일~13일, 델피노리조트

- FP49 [능동형 발목 보조기를 위한 빠른 응답성을 갖는 공압 구동 메커니즘](#)  
김상준, 장한뜻, 박정훈 (한국과학기술원), 김영진(인천대학교), 김정(한국과학기술원)
- FP50 [촉각 어레이 센서를 이용한 다자유도 로봇 팔-그리퍼 시스템의 복합적 순응제어 전략](#)  
김연주, 김정 (한국과학기술원)
- FP51 [자벌레형 파이프 등반로봇의 위치추정](#)  
김재희, 이재철, 최유락, 이중재 (한국원자력연구원)
- FP52 [실내·외 도시생활 환경용 자율 주행 로봇의 설계](#)  
김주엽, 이현석, 정우진 (고려대학교)
- FP53 [실내 환경에서의 소실점을 이용한 이동로봇의 각도 추정기술](#)  
김철홍, 이태재 (서울대학교), 신용민, 조일수 (LG전자), 이동훈, 조동일 (서울대학교)