

2017 한국산업융합학회 추계학술대회 행사프로그램

□ 2017년 11월 29일(수)

장소 : 창원컨벤션센터

시 간 \ 내 용	프로그램 내용			
13:00 ~ 14:00	등록 및 준비			
14:20 ~ 16:00	<구두 발표 (I)>			
	Session A (제1발표장)	Session B (제2발표장)	Session C (제3발표장)	Session D (제4발표장)
16:00 ~ 16:30	< Coffee Break Time >			
16:30 ~ 17:30	<포스터 발표(I)>			
	Session A	Session B	Session C	Session D
17:30 ~ 18:00	정기총회 및 이사회			
18:00 ~ 20:00	Welcome Reception			

■ 발표 장소 안내

구 분	장 소	비 고
개회식, 초청강연	Room 600A	6층(신관)
제 1 발표장	Room 605	6층
제 2 발표장	Room 606	6층
제 3 발표장	Room 607	6층
제 4 발표장	Room 600A	6층(신관)
포스터 발표	Room 600 앞 로비	6층(신관)
임원휴게실	Room 600B	6층(신관)
회원휴게실	Room 600B	6층(신관)

□ 2017년 11월 30일(목)

시 간 \ 내 용	프로그램 내용			
09:00 ~ 09:20	등록 및 준비			
09:20 ~ 11:00	<구두 발표 (Ⅱ)>			
	Session A (제1발표장)	Session B (제2발표장)	Session C (제3발표장)	Session D (제4발표장)
11:00 ~ 12:00	<포스터 발표(Ⅱ)>			
	Session A	Session B	Session C	Session D
12:00 ~ 13:10	< 점심시간 >			
13:10 ~ 14:10	< 융합산업기술포럼 >			
	< 초청특강 I > 산업연구원 정만태 박사 (주제 : 산업융합과 기계산업 발전) < 초청특강 II > 두산중공업 김기현 부장 (주제 : Difficult-To-Cut-Material Machining Technology) < 초청특강 III > 부산대학교 최원식 교수 (주제 : 4차 산업혁명과 미래 바이오산업)			
14:10 ~ 15:50	<구두 발표 (Ⅲ)>			
	Session A (제1발표장)	Session B (제2발표장)	Session C (제3발표장)	Session D (제4발표장)
15:50 ~ 17:30	<구두 발표 (Ⅲ)>			
	Session E (제1발표장)	Session F (제2발표장)	Session G (제3발표장)	Session H (제4발표장)
16:50 ~ 17:30	<포스터 발표(Ⅲ)>			
	Session A	Session B	Session C	Session D
17:00 ~ 17:30	< 초청특강 IV > 한국줄기세포협회 김영실 회장 (주제 : Golf Injury Therapy Using Stem Cell)			
17:30 ~ 19:30	시상식 및 Banquit			

11월 29일 (수)

[구두 발표]

Track I [14:20 ~ 16:00] : 제1발표장

□ (O-I-A) 사파이어 특별세션		좌장 : 김형재 박사(생산기술연구원)
(O-I-A-1) 14:20~14:45	연삭숫돌에 따른 사파이어 기판의 ELID 연삭 연구 서준영1, 김태경1, 황현덕1, 金允智2, 上原 嘉宏2, 大森 整2, 이현섭1 [동명대학교1, 理化学研究所 大森素形材工学研究室2]	
(O-I-A-2) 14:45~15:10	래핑 정반의 그루브가 사파이어 기판의 표면거칠기에 미치는 영향 이태경1, 김형재1, 조한철1, 김도연1, 정해도2[한국생산기술연구원1, 부산대학교2]	
(O-I-A-3) 15:10~15:35	CMP 공정 시간에 따른 사파이어 웨이퍼 연마특성 연구 박상현1, 이종찬1, 박인승1[금오공과대학교 기계설계공학과1]	
(O-I-A-4) 15:35~16:00	다이아몬드 전착 와이어 성능 평가를 위한 절단 성능 모델 연구 김도연1, 김형재1, 이상직1, 이태경1, 정해도2 [한국생산기술연구원 정밀가공제어그룹1, 부산대학교 기계공학부2]	
(O-I-A-5) 15:40~16:00	멀티 와이어 소 메인롤러의 회전 관성 모멘트 최소화를 위한 위상 최적 설계 이승은1, 이준영1, 임홍재2, 정재일3 [국민대학교 자동차공학전문대학원1, 국민대학교 자동차공학과2, 국민대학교 기계공학부3]	

Track I [14:20 ~ 16:00] : 제2발표장

□ (O-I-B)첨단융복합기술 및 응용 I		좌장 : 진태석 교수(동서대)
(O-I-B-1) 14:20~14:40	하천 및 호수의 수질 모니터링을 위한 캐터마란형 USV 개발 류영선1, 정준영1, 이재홍1, 성낙윤1[(주)라스테크1]	
(O-I-B-2) 14:40~15:00	소형 태양광 무인 항공기 연구 장정욱1, 진태석2[동서대학교 학사 과정1, 동서대학교 메카트로닉스공학과 교수2]	
(O-I-B-3) 15:00~15:20	지능형 하이브리드(hybrid)구조의 로봇설계 및 모션제어에 관한 연구 김민성, 황원준, 신행봉[경남대학교 대학원]	
(O-I-B-4) 15:20~15:40	휴머노이드 로봇의 보행 궤적 알고리즘개발에 관한 연구 오세봉1, 이성원2, 임오득3[S&T중공업1, 한화테크2, 해군정비창3]	
(O-I-B-5) 15:40~16:00	퍼지추론을 이용한 이동로봇의 지능제어 알고리즘 개발 김성일1, 조문근2, 김민성3(주)S&T중공업1, 희수테크2, 경남대학교 첨단공학과3]	

11월 29일 (수)

[구두 발표]

Track I [14:20 ~ 16:00] : 제3발표장

□ (O-I-C) 지능제어 및 응용		좌장 : 김만호 교수 (동의과학대)
(O-I-C-1) 14:20~14:40	거리로 인한 UGV의 통신불가상황에 따른 UAV를 이용한 제어체계구현 김재형1, 한성현2[경남대학교 첨단공학과1, 기계공학과2]	
(O-I-C-2) 14:40~15:00	신경회로망을 이용한 무인수상선의 자율운항 김현민1, 한성현2[경남대학교 첨단공학과1, 경남대학교 기계공학부2]	
(O-I-C-3) 15:00~15:20	LIDAR 데이터 및 방향각을 이용한 모바일 로봇의 장애물 인식 시스템 송현우1, 한성현2[경남대학교 전기공학과1, 기계공학부2]	
(O-I-C-4) 15:20~15:40	지능형 로봇의 인터넷 기반 원격제어 임오득1, 김민성2, 배호영3, 신행봉4 [해군정비창1, 경남대학교 첨단공학과2, 브이맥3, (주)SG서보4]	
(O-I-C-5) 15:40~16:00	자율구동 모바일 로봇의 정밀 위치 및 속도제어에 관한 연구 동근한1, 김두범2, 황원준3, 심현석4 [세광산업1, 경남대학교 대학원2, 경남TP3, (주)동산테크4]	

Track I [14:20 ~ 16:00] : 제4발표장

□ (O-I-D) 첨단융복합기술 및 응용 II		좌장 : 김기현 부장(두산중공업)
(O-I-D-1) 14:20~14:40	통신불가상황에 의한 UAV기반 제어시스템 실현에 관한 연구 김민성1, 김기현2, 김희진2, 배호영2 [경남대학교 첨단공학과1, 경남대학교 산업경영대학원2]	
(O-I-D-2) 14:40~15:00	뉴럴네트워크기반 수중로봇의 지능제어에 관한 연구 김민성[경남대학교 첨단공학과]	
(O-I-D-3) 15:00~15:20	2휠 구동 이동 로봇의 장애물 회피 및 인식 기술 정동연 정영희[(주)대호테크]	
(O-I-D-4) 15:20~15:40	IOT 기반 지능형 로봇의 실시간 제어 정양근, 김두범, 신행봉[(주)SG서보]	
(O-I-D-5) 15:40~16:00	모바일 로봇의 자세 및 경로궤적 제어에 관한 연구 정규현, 동근한, 심현석[(주)동산테크]	

11월 29일 (수)

[포스터 발표]

Track I [16:30 ~ 17:30]

□ (P-I-A) 로봇틱스 및 응용 I

좌장 : 이현철 대표(SG서보)

(P-I-A-1)	센서피드백을 이용한 지능형 로봇의 자율주행 제어 이우송1, 박인만2[㈜선진기술1,(주)인템2]
(P-I-A-2)	뉴럴 네트워크를 이용한 모바일로봇의 지능제어 설계에 관한 연구 정양근1, 정성원2[신라정보기술(주)1, DY(주)2]
(P-I-A-3)	공장 내 자율이송작업을 위한 모바일로봇의 안전한 모션제어기 설계 이성진1, 이현철2[한화테크윈(주)1, (주)SG서보2]
(P-I-A-4)	무인 생산 자동화를 위한 무선 통신을 이용한 이동로봇의 무선원격제어 신행봉1, 이희섭2[㈜SG서보1, 두산공작기계2]
(P-I-A-5)	HMM기반 소리인식에 의한 로봇의 지능작업구현에 관한 연구 차보남1, 남택종2[두산인프라코어1 S&T중공업2]

Track I [16:30 ~ 17:30]

□ (P-I-B) 로봇틱스 및 응용 II

좌장 : 정동연 박사(대호테크)

(P-I-B-1)	뉴럴 네트워크 기반 이동로봇 시스템의 고정도 작업경로 최적제어에 관한 연구 김선일1, 황원준2[S&T중공업1, 경남TP2]
(P-I-B-2)	6축 수직다관절 로봇의 작업경로 최적제어에 관한 연구 정동연1, 김민성2[㈜대호테크1, 경남대학교 첨단공학과2]
(P-I-B-3)	첨단제조용 로봇의 반복학습제어에 관한 연구 배호영1, 최민혁2[브이맥1, 경남대학교 기계공학부2]
(P-I-B-4)	3월구동 모바일 로봇의 이동작업 경로정밀 제어에 관한 연구 김기현1, 김희진2[두산중공업(주)1, 부산인력개발원2]
(P-I-B-5)	고정도 가공정밀도 검사용 로봇 비전기술 개발 조문근1, 백승학2[희수테크1, 두산중공업(주)2]

11월 29일 [수]

[포스터 발표]

Track I [16:30 ~ 17:30]

□ (P-I-C) 제어 자동화 I

좌장 : 박인만 박사[(주)인템]

(P-I-C-1)	작업 공간 매핑을 통한 로봇의 최적작업경로 제어에 관한 연구 임오득1, 임창식2[해군정비창1, 퍼스텍(주)2]
(P-I-C-2)	반복학습에 의한 모바일로봇의 관절공간작업 경로제어에 관한 연구 이희섭1 김성일2[두산공작기계1, S&T 중공업(주)2]
(P-I-C-3)	공장자동화를 위한 이동로봇의 정밀 위치/속도 궤적의 강인제어 실현에 관한 연구 임창식1, 차보남2[퍼스텍(주)1, 두산인프라코어(주)2]
(P-I-C-4)	4축 스카라형 로봇 매니퓰레이터의 반복학습제어에 관한 연구 임오득1, 박인만2, 정성원3[1, (주)인템2, DY(주)3]
(P-I-C-5)	센서 피드백을 이용한 불확실 파라미터를 갖는 로봇의 최적제어 이현철1, 김민성2[(주)SG서보1, 경남대학교 첨단공학과2]

Track I [16:30 ~ 17:30]

□ (P-I-D) 제어 자동화 I

좌장 : 이우송 박사 [(주)선진기술]

(P-I-D-1)	비선형 복합 제어를 이용한 로봇 매니퓰레이터의 건설제어 남택중1, 신행봉2[S&T중공업1, (주)SG서보2]
(P-I-D-2)	스마트 팩터리를 위한 다관절로봇의 비주얼피드백 제어에 관한 연구 황원준1, 조문근2[경남TP1, (주)희수테크2]
(P-I-D-3)	다관절 로봇의 위치경로 추적 제어에 관한 연구 정동연1, 이우송2[(주)대호테크1, (주)선진기술2]
(P-I-D-4)	산업용 로봇의 오프라인 제어에 관한 연구 백승학1, 이성진2[두산중공업(주)1, 한화테크윈(주)2]
(P-I-D-5)	무인FA를 위한 다관절 로봇의 고정밀도 동작제어에 관한 연구 김희진1, 정양근2[부산인력개발원1, (주)신라정보기술2]

11월 30일 (목)

[구두 발표]

Track II [09:20 ~ 11:00] : 제1발표장

□ (O-II-A) 전력전자		좌장 : 박성준 교수(전남대학교)
(O-II-A-1) 09:20~09:40	동기각기준 회전좌표 변환에 의한 발전기 연계 시점 검출법 박성준1, 이정환2, 임상길2, 양지훈2, 레동부2, 박성미3 [전남대학교1, (주)지엔이피에스2, 한국승강기대3]	
(O-II-A-2) 09:40~10:00	영전력 절환용 CTTS 시스템 구성에 관한연구 선호연1, 김종철1, 이정환2, 임상길2, 박성준1[전남대학교1, 지엔이피에스2]	
(O-II-A-3) 10:00~10:20	역기전력 적분을 이용한 BLDC 전동기의 대칭 센서리스 제어 기법 연구 박진욱1, 황명환2, 김동현2, 양승진2, 박성미3, 박성준1 [전남대학교1, 한국생산기술연구원2, 한국승강기대3]	
(O-II-A-4) 10:20~10:40	저가형 전압 제어 칩을 이용한 태양광 가로등 전류 제어기에 관한 연구 정다움1, 안영태2, 박성미3, 박성준1[전남대학교1, 나우웍스2, 한국승강기대3]	

Track II [09:20 ~ 11:00] : 제2발표장

□ (O-II-B) 지능로봇 I		좌장 : 하연태 소장(주)미래기술연구소
(O-II-B-1) 09:20~09:40	보행로봇의 작업동작 반복학습제어 구현에 관한 연구 하연태[(주)미래기술연구소]	
(O-II-B-2) 09:40~10:00	이동로봇의 제조공정라인의 작업 궤적추적제어에 관한연구 엄재홍[(주)성동조선]	
(O-II-B-3) 10:00~10:20	이동 로봇의 추종 제어를 위한 이중 슬라이딩 표면에 기반한 슬라이딩 모드 제어 윤창한[해군정비창]	
(O-II-B-4) 10:20~10:40	신경회로망에 의한 이동로봇 시스템의 정밀 작업경로 제어 알고리즘 개발에 관한 연구 서희식[(주)엘엠에이티]	

Track II [09:20 ~ 11:00] : 제3발표장

□ (O-II-C) 첨단융복합기술 및 응용 III		좌장 : 박장식 교수(경성대학교)
(O-II-C-1) 09:20~09:45	Spectrum Analysis for Detecting Exhaust Gas of Ships 마르셀1, 손금영2, 최용우1, 이강욱1, 박장식2[재영소프트1, 경성대학교 전자전기공학과2]	
(O-II-C-2) 09:45~10:10	항만 시설 안전 관리를 위한 균열 감지 시스템 개발 이상협1, 김보성1, 양승민1, 장승연1, 박장식1, 송종관1[경성대학교 전자전기공학부1]	
(O-II-C-3) 10:10~10:35	Development of Video Surveillance Robot Using Brain Wave 오지석1, 장수지1, 조재영1, 배한수1, 장세진1, 박장식1[경성대학교 전자전기공학부1]	
(O-II-C-4) 10:35~11:00	임베디드 GPU 시스템을 이용한 CNN 기반 차량 번호판 인식. 이상협1, 김현태1, 손금영2, 박장식2 [동의대학교 멀티미디어공학과1, 경성대학교 전자공학과2]	

Track II [09:20 ~ 11:00] : 제4발표장

□ (O-II-D) 로봇 및 메카트로닉스 응용		좌장 : 김한성 교수(경남대학교)
(O-II-D-1) 09:20~09:40	평행 및 파워 그리핑이 가능한 적응형 그리퍼 메커니즘 설계 김기성, 김한성 [경남대학교 기계공학부]	
(O-II-D-2) 09:40~10:00	6축 힘/모멘트 측정 기능을 갖는 로봇 베이스 플랫폼 설계 정성훈, 김한성 [경남대학교 기계공학부]	
(O-II-D-3) 10:00~10:20	힘/토크 측정 기능을 갖는 5축 순응장치 설계 전동화1, 김한성2 [경남대학교 대학원 기계융합공학과1, 경남대학교 기계공학부2]	
(O-II-D-4) 10:20~10:40	측정 플랫폼 휠의 탄성 변형에 따른 전동소음 영향 평가 정다해1,2, 정우태1 [한국철도기술연구원 교통환경연구팀1, 과학기술연합대학원대학교 로봇틱스 및 가상공학2]	
(O-II-D-5) 10:40~11:00	레일음향조도 탐지장치 설계를 위한 변위센서 데이터 분석 정다해1,3, 최한신2, 정우태1 [한국철도기술연구원 교통환경연구팀1, 연세대학교 기계공학과2, 과학기술연합대학원대학교 로봇틱스 및 가상공학3]	

Track II [11:00 ~ 12:00]

□ (P-II-A) 전력전자 및 응용		좌장 : 박성준 교수(전남대학교)
(P-II-A-1)	유효전력검출을 이용한 발전기 전압 주파수 안정화 기법 김국현1, 양지훈2, 레동부2, 홍성문2, 박성미3, 박성준1 [전남대학교1, 지엔이피에스2, 한국승강기대3]	
(P-II-A-2)	드론용 전동기를 이용한 고밀도 배터리 충전시스템 박진욱1, 황명환2, 김동현2, 양승진2, 박성미3, 박성준1 [전남대학교1, 한국생산기술연구원2, 한국승강기대3]	
(P-II-A-3)	2단방식을 이용한 높은 입력 전압을 갖는 SMPS에 관한 연구 김종철1, 김국현1, 선호연1, 박성미2, 박성준1[전남대학교1, 한국승강기대2]	
(P-II-A-4)	스마트 전력감시 및 원격 전력 계측을 위한 Semi-Wheel System 제안 연구 여서현1, 레티동뽀1, 선호연1, 박성미2, 박성준1[전남대학교1, 한국승강기대학교2]	
(P-II-A-5)	DC 고전압 센싱을 위한 전압계측 회로 설계에 관한연구 정미애1, 김춘성1, 임상길2 박성미3, 박성준4 [녹색에너지연구원1, G&EPS2, 한국승강기대3, 전남대학교4]	

Track II [11:00 ~ 12:00]

□ (P-II-B) 첨단융복합기술		좌장 : 고석조 교수 (동의과학대)
(P-II-B-1)	선체의 효율적인 생산을 위한 조립공정에 관한 연구 류재혁1, 조용선1, 임성해1, 이재빈1, 이초원1, 변태영1, 박정일2 [동의과학대학교 기계계열1, 경원엔지니어링2]	
(P-II-B-2)	진동현 센서모듈의 구조설계 이동윤1, 성민규1, 이언기1, 이준호1, 황정석1, 이문희1, 노희종2 [동의과학대학교 기계계열1, (주)대동계측2]	
(P-II-B-3)	핫 프레스 포밍 금형 변형 예측 및 강성 구조 설계 박민우1, 최성민1, 이인혁1, 안광훈1, 이우진1, 송승근2, 김국용1 [동의과학대학교 기계계열1, 우신정공(주)2]	
(P-II-B-4)	내장형 제어 시스템 기반 소형 전기 자동차 구현 황성준1, 이승호1, 최선우1, 김창희1, 황현민1, 김만호1, 현진우2, 안병창2, 여동률2, 정다운2, 하장원2, 문민혁2, 장문석2 [동의과학대학교 자동차계열1, 동의과학대학교 전자과2]	
(P-II-B-5)	전방향 주행이 가능한 볼 밸런싱 로봇 설계 및 제작 장정욱1, 김지태1, 신동석1, 진태석2 [동서대학교 학사 과정1, 동서대학교 메카트로닉스공학과 교수2]	
(P-II-B-6)	스마트 팩토리 네트워크 시스템에서 지연요소의 영향 감소방법에 대한 연구 정기민1, 송영훈2, 김현희3, 이경창1 [부경대학교 제어계측공학과1, 한국전기연구원2, 부경대학교 산업과학기술연구소3]	

Track III [14:10 ~ 15:50] : 제1발표장

□ (O-III-A) 지능로봇 II		좌장 : 정양근 대표(신라정보기술(주))
(O-III-A-1) 14:10~14:30	인간-로봇 협력작업을 위한 인공지능형 로봇제어시스템의 설계 및 구현에 관한 연구 정양근(신라정보기술(주))	
(O-III-A-2) 14:30~14:50	4차산업과 지능로봇 제어기술에 관한 연구 정양근 ¹ , 김민성 ² , 노연국 ³ , 정규현 ⁴ (신라정보기술(주)) ¹ , 경남대학교 첨단공학과 ² , (주)에스에프앤티 ³ , (주)세영산업 ⁴	
(O-III-A-3) 14:50~15:10	이족보행 로봇의 워킹 궤적제어에 관한 연구 신기수 ¹ , 이우송 ² , 최거승 ³ , 김세일 ⁴ [(주)애니토이, 해군정비창 ⁴]	
(O-III-A-4) 15:00~15:20	보행로봇의 기구학적 모델링 및 경로 최적화에 관한연구 윤병석 ¹ , 문병갑 ² , 박인만 ³ , 박명환 ⁴	

Track III [14:00 ~ 15:40] : 제2발표장

□ (O-III-B) Bio Systems I		좌장 : 최원식 교수(부산대학교)
(O-III-B-1) 14:00~14:25	A Study on the tool for collecting insect pests from fruits trees 우지희 ¹ , 데스티아니 수페노 ¹ , 키프디마스 하리스 신 ¹ , 이은숙 ¹ , 남미경 ¹ , 차찬열 ² , 문영조 ² , 최원식 ^{1*} [부산대학교 바이오산업기계공학과 ¹ , 한솔영농 ²]	
(O-III-B-2) 14:25~14:50	Charactrtistics of Separation with Tofu and Tofu Container according to Water Temperature 이은숙 ¹ , 변재영 ¹ , 남미경 ¹ , 우지희 ¹ , 김나경 ² , 이강삼 ³ , 최원식 ¹ [부산대학교 바이오산업기계공학과 ¹ , 바이오헬스케어 연구소 ² , 슬로푸드 ³]	
(O-III-B-3) 14:50~15:15	Fermentation system and characteristics of natural fermented vinegar using lotus and stems 남미경 ¹ , 이은숙 ¹ , 우지희 ¹ , 변재영 ¹ , 최원식 ^{1*} [부산대학교 바이오산업 기계공학과 ¹]	
(O-III-B-4) 15:15~15:40	The change of plant and fluorescent lamp temperature in closed system cultivation 키프 디마스 하리스 신 ¹ , 변재영 ¹ , 프라타마 판두 산디 ² , 조정열 ³ , 최원식 ^{1, #} [부산대학교 바이오산업기계공학과 ¹ , 부산대학교 생명산업융합연구원 ² , (주)룩서스 ³]	

Track III [14:10 ~ 15:50] : 제3발표장

□ (O-III-C) Bio Systems II		좌장 : 최원식 교수(부산대학교)
(O-III-C-1) 14:00~14:20	Surface type broaching machine forced vibration analysis under normal cutting operation condition based on finite element method 프라타마 판두 산디1, 수페노 데스티아니2, 변재영2, 이종순3, 정정환3, 최원식2,# [부산대학교 생명산업융합연구원1, 부산대학교 바이오산업기계공학과2]	
(O-III-C-2) 14:20~14:40	The Characteristics of 4Mhz NDT Ultrasonic Transducer for Weld Quality Inspection of Spot Welding Robot 강언욱1, 프라타마 판두 산디2, 변재영1, 이은숙1, 정성원1, 최원식1,# [부산대학교 바이오산업기계공학과1, 부산대학교 생명산업융합연구원2]	
(O-III-C-3) 14:40~15:00	The red ginseng vinegar fermentation manufacturing using "Uinkin" 황세란, 데스티아니 수페노, 권순홍, 정성원, 권순구, 박종민, 김종순, 최원식 [부산대학교 바이오산업기계공학과]	
(O-III-C-4) 15:00~15:20	Improvement of the Life of the Electric Vehide Carrier Reducer by the Finit Element Method 변재영1, 프라타마 판두 산디2, 이은숙1, 박춘숙3, 정성원1, 최원식1 [부산대학교 바이오산업기계공학과1, 부산대학교 생명산업융합연구원2, 근우테크(주)3]	
(O-III-C-5) 15:20~15:40	Characteristics of Jujube Cherry Tomato Fermentation 데스티아니 수페노, 권순홍, 정성원, 권순구, 박종민, 김종순, 최원식 [부산대학교 바이오산업기계공학과]	

Track III [14:10 ~ 15:50] : 제4발표장

□ (O-Ⅲ-D) 수송기계 융합기술		좌장 : 김기복 박사(르노삼성자동차)
(O-Ⅲ-D-1) 14:00~14:20	CRDI 디젤엔진의 성능특성에 관한 해석 김두범1, 김기복2, [경남대학교 대학원1, 르노삼성자동차2]	
(O-Ⅲ-D-2) 14:20~14:40	이륜구동 자율주행 로봇의 안전한 경로 추적 이우송1, 박인만2, 정동연3(주)선진기술1, (주)인템2, (주)대호테크3]	
(O-Ⅲ-D-3) 14:40~15:00	수중작업용 지능로봇의 장애물회피 및 회피기술 신기수1, 최거승2(주)애니토이1, (주)삼현2]	
(O-Ⅲ-D-4) 15:00~15:20	모바일로봇의 안정적인 자세 제어 방법 남택중1, 신행봉2(주)S&T중공업1, (주)SG서보2]	
(O-Ⅲ-D-5) 15:20~15:40	무선 통신을 이용한 이동로봇의 원격제어 윤병석1, 박인만2, 박명환3(주)동명정기1, (주)인템2, (주)로봇밸리3]	

Track III [16:10 ~ 17:30] : 제1발표장

□ (O-Ⅲ-E) 로봇 제어 및 엔지니어링 재료		좌장 : 이문희 교수(동의과학대)
(O-Ⅲ-E-1) 16:10~16:30	핵 구조용 텅스텐재료의 제조특성 박광모 ¹ , 이상필 ² , 이진경 ² , 이문희 ³ , 이종호 ⁴ [동의대학교 기계공학과 ^{1,2} , 동의과학대학교 기계공학과 ³ , 동의과학대학교 자동차공학과 ⁴]	
(O-Ⅲ-E-2) 16:30~16:50	오토 트레이닝 시스템용 제어 모듈에 대한 모터 구동 평가 고석조 ¹ , 백준영 ² , 윤성민 ² , 노치범 ² , 김태훈 ³ , 차병수 ⁴ , 이민철 ⁵ [동의과학대학교 기계계열 ¹ , ㈜론펙 ² , 동의과학대학교 전자과 ³ , 동의과학대학교 산업디자인과 ⁴ , 부산대학교 기계공학부 ⁵]	
(O-Ⅲ-E-3) 16:50~17:10	고온 가스터빈을 위한 탄화규소 재료의 열적 특성 이문희 ¹ , 김성원 ¹ , 이종호 ² , 이진경 ³ , 이상필 ³ [동의과학대학교 기계계열 ¹ , 동의과학대학교 자동차계열 ² , 동의대학교 기계공학과 ³]	
(O-Ⅲ-E-4) 17:10~17:30	고온 가스터빈용 탄화규소 세라믹스 재료의 제조특성 이준엽 ¹ , 이상필 ² , 이진경 ² , 이문희 ³ , 김성원 ³ [동의대학교 기계공학과 ^{1,2} , 동의과학대학교 기계공학과 ³]	

Track III [16:10 ~ 17:30] : 제2발표장

□ (O-Ⅲ-F) 자원플랜트		좌장 : 장성철 교수(한국폴리텍대학)
(O-Ⅲ-F-1) 16:10~16:30	건축물 마감재료의 유해가스 평가방법 개발 동향 분석 이인구1, 김정식1, 전준표1, 문도진1 [한국조선해양기자재연구원1]	
(O-Ⅲ-F-2) 16:30~16:50	건축물 외장 단열재의 화재성능평가 제도 동향 분석 전준표1, 김정식1, 이인구1, 문도진1 [한국조선해양기자재연구원 안전환경시험연구센터1]	
(O-Ⅲ-F-3) 16:50~17:10	탄화수소화재조건에 따른 실물크기 방화댐퍼의 코밍돌출길이 설정에 관한 실험적 연구 최태진1, 김정식1,, 박성호2, 장성철3 [한국조선해양기자재연구원1, (주)동아풍력2, 한국폴리텍대학 충주캠퍼스2]	
(O-Ⅲ-F-4) 17:10~17:30	KF-80 황사마스크의 성능 인증에 관한 연구 정원택1, 장성철1, 김한주2, 김한진3, 박성배4 [한국폴리텍IV대학 충주캠퍼스1, SDL테크2, 신대림정밀공업3, Win초음파4]	

Track III [16:10 ~ 17:30] : 제3발표장

□ (O-III-G) 융합 시스템		좌장 : 조수범 교수(동의과학대)
(O-III-G-1) 16:10~16:26	다기능 오일 건 시스템의 구동 알고리즘 개발 이상협1, 김만호2[부산대학교 기계공학부1, 동의과학대학교 자동차계열2]	
(O-III-G-2) 16:26~16:42	무인선의 법적 쟁점 이병규1, 송기홍2, 조수범2 [동의과학대학교 경찰경호행정계열1, 동의과학대학교 정보통신과2]	
(O-III-G-3) 16:42 ~ 16:58	표고버섯분말을 첨가한 우육의 연육효과에 관한 연구 김호경1, 고승혜2 [동의과학대학교 식품영양조리계열1, 청강문화산업대학교 푸드스쿨 조리전공2]	
(O-III-G-4) 16:58~17:14	신체활동 증진을 위한 동기강화상담의 타당성 검증 유지형[동의과학대학교 간호학과]	
(O-III-G-5) 17:14~17:30	산업융합시대 SIT의 활용에 관한 연구 송해근[동의과학대학교 경영계열]	

Track III [16:10 ~ 17:30] : Room 302

□ (O-III-H) 첨단융복합기술 및 응용 IV		좌장 : 조강현 교수(울산대)
(O-III-H-1) 16:10~16:30	Analysis of Traffic Sign Classification using Multiple Image Preprocessing Methods 당청1, 조강현2 [울산대학교 일반대학원 전기전자컴퓨터공학과1, 울산대학교 전기공학부2]	
(O-III-H-2) 16:30~16:50	Exploiting Different Shape Features for Fall Action Classification 소미야 카스투리1, 조강현2 [울산대학교 일반대학원 전기전자컴퓨터공학과1, 울산대학교 전기공학부2]	
(O-III-H-3) 16:50~17:10	Vehicle Contour Segmentation Using 3D Point Cloud 위양1, 쿠리니안고로 락소노1, 조강현2 [울산대학교 일반대학원 전기전자컴퓨터공학과1, 울산대학교 전기공학부2]	
(O-III-H-4) 17:10~17:30	Human Pose Estimation from Images Using Convolution Neural Networks 황반탄1, 조강현2 [울산대학교 일반대학원 전기전자컴퓨터공학과1, 울산대학교 전기공학부2]	

Track III [16:50 ~ 17:30]

□ (P-III-A) 로봇자동화 I		좌장 : 고기영 (두산중공업)
(P-III-A-1)	3월 구동의 모바일 로봇의 정밀위치제어에 관한 연구 고기영[두산중공업(주)]	
(P-III-A-2)	모바일 매니퓰레이터 로봇시스템의 반복학습제어에 관한 연구 김기현[두산중공업(주)]	
(P-III-A-3)	스마트 FA를 위한 대화형 지능로봇제어에 관한 연구 김재상[한화테크윈(주)]	
(P-III-A-4)	휴머노이드 로봇의 실시간 정밀보행제어에 관한 연구 김재종[해군군수사정비창]	
(P-III-A-5)	고온내열환경 주단조물 이동작업을 위한 로봇 그리퍼 파지제어에 관한 연구 김희진[부산인력개발원]	

Track III [16:50 ~ 17:30]

□ (P-III-B) 로봇자동화 II		좌장 : 남택종(S&T중공업)
(P-III-B-1)	고온단조물 핸들링 작업용 6축 다관절로봇의 작업경로제어에 관한 연구 남택종[S&T중공업]	
(P-III-B-2)	내열환경 6축 수직다관절 로봇의 작업경로 및 궤적제어에 관한 연구 문정철[해군정비창]	
(P-III-B-3)	주단조공정 자동화를 위한 수직다관절 로봇의 토크 제어에 관한 연구 박성규[(주)지엠비코리아]	
(P-III-B-4)	주단조물의 이송 및 정렬작업을 위한 수직다관절 로봇의 작업경로제어에 관한 연구 박세빈[해군]	
(P-III-B-5)	생산자동화를 위한 수직다관절 로봇의 모방동작제어에 관한 연구 배호영[브이맥]	

Track III [16:50 ~ 17:30]

□ (P-III-C) 로봇자동화 III		좌장 : 김기현[두산중공업(주)]
(P-III-C-1)	학습기반 휴머노이드 로봇 실시간 워킹제어 구현에 관한 연구	백영태[S&T 중공업(주)]
(P-III-C-2)	휴머노이드 로봇의 보행궤적 알고리즘 개발에 관한 연구	오창근[경원산업]
(P-III-C-3)	퍼지추론을 이용한 이동로봇의 지능제어 알고리즘 개발	윤인균[르노삼성자동차]
(P-III-C-4)	자율주행로봇의 위치 및 속도제어에 관한 연구	이민환[(주)승진정밀]
(P-III-C-5)	이동 로봇의 제조공정라인의 작업 궤적추적 제어에 관한 연구	이창영[해군정비창]

Track III [16:50 ~ 17:30]

□ (P-III-D) 로봇자동화 IV		좌장 : 이형태[동양직업전문학교]
(P-III-D-1)	이미지입력을 갖고 음성으로 제어되는 로봇 아암의 제어	이형태[동양직업전문학교]
(P-III-D-2)	제한 동작 로봇의 강성도 적응성을 갖는 하이브리드 동적 제어에 관한 연구	조문근[희수테크]
(P-III-D-3)	인공 포텐셜 장을 이용한 군집 로봇의 대형 제어	주은택[㈜TESS]
(P-III-D-4)	모바일로봇의 작업경로 보정을 위한 영상인식 기술	최성주[피에스티 캠토스]

Track III [16:50 ~ 17:30]

□ (P-III-E) 자원플랜트 및 응용		좌장 : 김진광 박사 (타이코에이앰피)
(P-III-E-1)	자동차용 실리콘 와이어 쉘의 최적설계	김진광1[타이코에이앰피1]
(P-III-E-2)	LNG 벙커링용 Ship to Ship QC/DC 커넥팅 벨로즈 기술개발에 관한 기초 연구	정현철1, 김정식2[엔이에스(주) 기술연구소1, 한국조선해양기자재연구원2]
(P-III-E-3)	나선형 스크류 추진장치의 형상요소 변화에 따른 추진력 전산수치해석	신귀남1[충남대학교 기계공학과1]
(P-III-E-4)	굴뚝효과를 응용한 자연대류 열전달 향상	김종대1[충남대학교 기계공학과1]
(P-III-E-5)	자동 사출 성형기의 금형 코어에 대한 피로 수명 예측	김진광1[타이코에이앰피1]
(P-III-E-6)	LNG 벙커링용 TCS의 국산화 기술개발에 관한 기초 연구	정현철1, 김정식2[엔이에스(주) 기술연구소1, 한국조선해양기자재연구원2]