

2020 한국산업융합학회 춘계학술대회 행사프로그램

장소 : 부산 웨스틴 조선호텔

□ 2020년 8월 13일 (목)

시 간 \ 내 용	프로그램 내용
09:00 ~ 14:00	리더스 미팅 (부산 해운대 비치)
13:00 ~ 16:30	공장 견학 및 간담회 [삼성전기 및 (주)르노삼성자동차]
16:30 ~ 17:00	편집위원회 (웨스틴 조선호텔 2층 세미나실 F)
17:00 ~ 18:00	총회 및 이사회 (2층 세미나실)
18:00 ~ 20:00	Welcome reception

□ 발표 장소 안내

구 분	장 소
개회식, 초청강연	2층 대회의실
제 1 발표장	세미나실 A (웨스틴 조선호텔 2층)
제 2 발표장	세미나실 B (웨스틴 조선호텔 2층)
제 3 발표장	세미나실 C (웨스틴 조선호텔 2층)
제 4 발표장	세미나실 D (웨스틴 조선호텔 2층)
임원휴게실	세미나실 E (웨스틴 조선호텔 2층)
회원휴게실	세미나실 E (웨스틴 조선호텔 2층)
접 수 처	등록 데스크 (웨스틴 조선호텔 2층)

□ 2020년 8월 14일 (금)

시 간 \ 내 용	프로그램 내용		
08:30 ~ 09:20	등록 및 준비		
08:00 ~ 10:40	논문 발표(구두발표/포스터발표)		
	<구두발표 (I)>		
	<08:00 ~ 10:00> Session A (O-I-A) (제1발표장)	<9:00 ~ 10:20> Session B (O-I-B) (제2발표장)	<9:00 ~ 10:40> Session C (O-I-C) (제3발표장)
10:00 ~ 10:40	<포스터발표 (I)>		
	Session A (P-I-A) (제4발표장)	Session B (P-I-B) (제4발표장)	
10:00 ~ 12:20	<구두발표 (II)>		
	<10:00 ~ 12:00> Session A (O-II-A) (제1발표장)	<10:20 ~ 12:00> Session B (O-II-B) (제2발표장)	<10:40 ~ 12:20> Session C (O-II-C) (제3발표장)
	<포스터발표 (II)>		
11:00 ~ 11:40	Session A (P-II-A) (제4발표장)	Session B (P-II-B) (제4발표장)	
12:00 ~ 13:00	< 점심 시간 >		

□ 2020년 8월 14일 (금)

13:20 ~ 15:00	<구두발표 (Ⅲ)>		
	<13:00 ~ 15:00> Session A (O-Ⅲ-A) (제1발표장)	<13:00 ~ 15:00> Session B (O-Ⅲ-B) (제2발표장)	<13:20 ~ 15:00> Session C (O-Ⅲ-C) (제3발표장)
13:20 ~ 14:00	<포스터발표 (Ⅲ)>		
	Session A (P-Ⅲ-A) (제4발표장)	Session B (P-Ⅲ-B) (제4발표장)	
15:00 ~ 17:00	<구두발표 (Ⅳ)>		
	<15:00 ~ 17:00> Session A (O-Ⅳ-A) (제1발표장)	<15:00 ~ 17:00> Session B (O-Ⅳ-B) (제2발표장)	<15:00 ~ 16:40> Session C (O-Ⅳ-C) (제3발표장)
14:20 ~ 15:00	<포스터발표 (Ⅳ)>		
	Session A (P-Ⅳ-A) (제4발표장)	Session B (P-Ⅳ-B) (제4발표장)	
16:40 ~ 18:20	<구두발표 (Ⅴ)>		
	Session C (O-Ⅴ-C) (제3발표장)		
15:20 ~ 16:00	<포스터발표 (Ⅴ)>		
	Session A (P-Ⅴ-A) (제4발표장)	Session B (P-Ⅴ-B) (제4발표장)	
16:20 ~ 17:00	<포스터발표 (Ⅵ)>		
	Session A (P-Ⅵ-A) (제4발표장)	Session B (P-Ⅵ-B) (제4발표장)	

□ 2020년 8월 14일 (금)

시간	프로그램 내용
15:40 ~ 16:00	< 개 회 식 > - 개 회 사 (조직위원장) - 내 빈 소 개 (조직위원장) - 환 영 사 (학회장) - 축 사 (산업부)
	< 융합산업기술포럼 > [주제 : 4차산업혁명 선도 로봇융합산업 촉진 방안]
16:00 ~ 17:00	< 기 조 강 연 > 이준석 박사 (산업통상자원부 로봇 PD) < 주 제 : 패러다임 변화에 따른 국가 로봇 R&D 방향 >
17:00 ~ 17:30	< 초 청 강 연 I > 김종형 교수 (서울과학기술대학교) < 주 제 : 4차산업혁명과 로봇의 역할 >
17:30 ~ 18:00	< 초 청 강 연 II > 한수희 교수 (포항공과대학교) < 주 제 : 서비스 로봇 기술 동향과 산업 육성 방안 >
18:00 ~ 18:10	< Coffee Break Time >
18:10 ~ 18:30	< 토론 및 간담회 >
18:30 ~ 20:00	< 시상식 및 만찬 >
20:00 ~ 20:30	< 기념촬영 및 폐회 >

논문발표 목차

8월 14일 (금)

[구두 발표]

Track I [08:00 ~ 10:00] : 제1발표장 [세미나 A실]

□ (O-I-A) 헬스케어

좌장 : 송광석 [(주)엘탑]

(O-I-A-1)	미세조류 기반 광생물 반응기 공기정화시스템에 대한 연구 박인선 ¹ , 손옥재 ² , 정창환 ² [(주)에스아이솔루션 ¹ , (주)조인트리 ²]
(O-I-A-2)	밀폐형 Air-cell mattress 설계를 통한 욕창방지시스템에 대한 연구 송광석 ¹ , 박성준 ² , 박형규 ³ , 한재영 ³ [(주)엘탑 ¹ , 전남대학교 ² , 전남대학교병원 ³]
(O-I-A-3)	낙상감지용 계측 시스템 구현 및 평가 연구 송광철 ¹ , 박성준 ² , 박형규 ³ , 한재영 ³ [(주)엘탑 ¹ , 전남대학교 ² , 전남대학교병원 ³]
(O-I-A-4)	인체 미세진동을 이용한 압력신호기반 생체신호 매트리스에 관한 연구 양철승 ¹ , 구기원 ¹ , 정지성 ¹ [전자부품연구원 ¹]
(O-I-A-5)	헬스케어 치과용 광 마사지기 LED 모듈의 온도 내구성 및 광학특성 분석 유균만 ¹ , 송병호 ² , 문민중 ² , 박성준 ¹ [전남대학교 ¹ , (재)광주테크노파크 ²]

Track II [10:00 ~ 12:00] : 제1발표장 [세미나 A실]

□ (O-II-A) 지능형자동차

좌장 : 차현록 [생산기술연구원]

(O-II-A-1)	후륜 조향 시스템을 위한 차량 안정성 판단에 관한 연구 김현우 ¹ , 이계성 ¹ , 이해솔 ¹ , 황명환 ¹ , 차현록 ¹ [한국생산기술연구원 ¹]
(O-II-A-2)	사륜구동 전기자동차의 동력분배시스템 효율 개선 알고리즘 개발 이해솔 ^{1,2} , 황명환 ² , 이계성 ^{1,2} , 차현록 ² [과학기술연합대학원대학교 ¹ , 한국생산기술연구원 ²]
(O-II-A-3)	비상발전기에 의한 유도전동기 소프트스타트 연구 유용웅 ¹ , 김병각 ¹ , 박성마 ² , 박성준 ³ [한국수자원공사 ¹ , 한국승강기대학교 ² , 전남대학교 ³]
(O-II-A-4)	탑재형 전자식 조향 보조 시스템 개발 김세민 ¹ , 임상길 ² [(주)에이앤디에스 ¹ , 호남대학교 ²]
(O-II-A-5)	자율주행차량 대기질 정보 측정시스템에 관한 연구 박인선 ¹ , 박병주 ¹ [(주)에스아이솔루션 ¹]
(O-II-A-6)	광역 전압-전류 기능을 갖는 Hybrid Type E-Mobility 충전 시스템 임상길 ¹ , 차현록 ² , 박성마 ³ , 박성준 ⁴ [호남대학교 ¹ , 한국생산기술연구원 ² , 한국승강기대학교 ³ , 전남대학교 ⁴]

Track III [13:00 ~ 15:00] : 제1발표장 [세미나 A실]

□ (O-III-A) AI

좌장 : 박성미 [한국승강기대학교]

(O-III-A-1)	활성화 함수를 갖는 신경세포 구조에 의한 새로운 퍼셉트론 구성기법 박성미 ¹ , 김병각 ² , 박성준 ³ [한국승강기대학교 ¹ , 한국수자원공사 ² , 전남대학교 ³]
(O-III-A-2)	Encoder-Decoder LSTM를 이용한 실시간 전력부하 예측 손남례 ¹ , 양승학 ¹ , 나정승 ¹ [호남대학교 ¹]
(O-III-A-3)	LSTM 오토인코더 기반의 비지도 낙상 감지 구기원 ¹ , 이준성 ¹ , 최철준 ¹ [전자부품연구원 ¹]
(O-III-A-4)	Video Captioning Performance Comparison Wesonga Sheilla ¹ , 박장식 ¹ [경성대학교 ¹]
(O-III-A-5)	A Comparison on Different Masks' Effectiveness in Helping the Creation of New Images via the Usage of Generative Adversarial Network Marshall ¹ , Heeran Shin ¹ , 박장식 ¹ [경성대학교 ¹]

Track IV [15:00 ~ 17:00] : 제1발표장 [세미나 A실]

□ (O-IV-A) 마이크로그리드용 전력변환기

좌장 : 고재하 [녹색에너지연구원]

(O-IV-A-1)	산업단지 MG의 공유 ESS 설계에 따른 효율 분석 김춘성 ¹ , 박석우 ¹ , 오현주 ¹ , 김종철 ¹ , 박성준 ² [녹색에너지연구원 ¹ , 전남대학교 ²]
(O-IV-A-2)	산업단지 MG 운영에 따른 요금절감효과 분석 여서현 ¹ , 유명환 ¹ , 김춘성 ¹ , 고재하 ¹ , 박성미 ² , 박성준 ³ [녹색에너지연구원 ¹ , 한국승강기대학교 ² , 전남대학교 ³]
(O-IV-A-3)	DC 배전망의 선로 고장 위치 판별에 관한 연구 오정식 ¹ , 이유경 ¹ , 방석오 ¹ , 박용운 ¹ , 고재하 ¹ [녹색에너지연구원 ¹]
(O-IV-A-4)	DC 마이크로그리드 분산전원 간 전력 공유 시스템 설계 및 구현 김희배 ¹ , 서은주 ¹ , 나한희 ¹ [(주)에스엠소프트 ¹]
(O-IV-A-5)	마이크로그리드 간 전력거래 알고리즘 설계에 관한 연구 오현주 ¹ , 김춘성 ¹ , 김종철 ¹ , 박석우 ¹ , 고재하 ¹ [녹색에너지연구원 ¹]
(O-IV-A-6)	소규모 마이크로그리드 적용형 최적 보호 알고리즘 이우형 ¹ , 김종철 ¹ , 정득영 ¹ , 고재하 ¹ , 박성준 ² [녹색에너지연구원 ¹ , 전남대학교 ²]
(O-IV-A-7)	저가형 DC/DC 컨버터와 태양광 PCS를 조합한 배터리 방전 시스템 박성민 ¹ , 박성미 ² , 박성준 ³ [(주)엘탑 ¹ , 한국승강기대학교 ² , 전남대학교 ³]
(O-IV-A-8)	다중레벨 인터리브드 컨버터를 이용한 전자부하기에 관한 연구 송광철 ¹ , 박성미 ² , 박성준 ³ , 김병각 ⁴ [(주)엘탑 ¹ , 한국승강기대학교 ² , 전남대학교 ³ , 한국수자원공사 ⁴]

8월 14일 (금)

[구두 발표]

Track I [09:00 ~ 10:20] : 제2발표장 [세미나 B실]

□ (O-I-B) 해양플랜트		좌장 : 김형우 [선박해양플랜트연구소]
(O-I-B-1)	작업위험성 평가 기반 해양 운영/유지보수 작업허가서 발급 시스템 개발 강관구 ¹ , 노현정 ¹ , 김형우 ¹ , 한승연 ² [선박해양플랜트연구소 ¹ , 세이프티아 ²]	
(O-I-B-2)	알루미늄 명게 양식 작업장 구조물의 시뮬레이션 기반 구조 안전성 평가 오재원 ¹ , 김태욱 ¹ , 조수길 ¹ , 김형우 ¹ [선박해양플랜트연구소 ¹]	
(O-I-B-3)	Unified Bulk Joint Industry Project (UBJIP) 활동을 통한 해양플랜트 Material Handling Philosophy 표준화 서영균 ¹ , 한성종 ¹ , 조맹익 ¹ , 김형우 ¹ [선박해양플랜트연구소 ¹]	
(O-I-B-4)	해양플랜트 작업장내 위험 감지를 위한 자가발전형 무선 모니터링 시스템 개발 조수길 ¹ , 김형우 ¹ , 박상현 ² [선박해양플랜트연구소 ¹ , 한양대학교 ²]	

Track II [10:20 ~ 12:00] : 제2발표장 [세미나 B실]

□ (O-II-B) 제어응용		좌장 : 한수희 [포항공과대학교]
(O-II-B-1)	에어로 스러스트 진자 시스템을 활용한 모터-프로펠러 시스템의 추력 및 토크 추정 이창현 ¹ , 손준우 ¹ , 이원영 ¹ , 한수희 ¹ [포항공과대학교 ¹]	
(O-II-B-2)	현실적인 쿼드로터 시뮬레이션을 위한 가상 물리 시스템 손준우 ¹ , 이창현 ¹ , 한수희 ¹ [포항공과대학교 ¹]	
(O-II-B-3)	직선형 레이저 라인 센서와 관성 항법 센서 융합을 통한 복합 항법 시스템 개발 이학준 ¹ , 한수희 ¹ [포항공과대학교 ¹]	
(O-II-B-4)	심층학습을 이용한 물체검출 안진수 ¹ , 푸트로 무하마드 ¹ , 조강현 ² [울산대학교 대학원 ¹ , 울산대학교 ²]	
(O-II-B-5)	드론비행영상 물체인식 방법 이울경 ¹ , 조강현 ² [울산대학교 대학원 ¹ , 울산대학교 ²]	

Track III [13:00 ~ 15:00] : 제2발표장 [세미나 B실]

□ (O-III-B) 자원플랜트		좌장 : 김승찬 [한국조선해양기자재연구원]
(O-III-B-1)	시추용 머드 처리 장치 Degasser의 가스 제거에 대한 수치해석적 연구 김성만 ¹ , 황종덕 ¹ [우민기술(주) ¹]	
(O-III-B-2)	수평 및 수평근접 유동관 내 액체-기체 슬러그 유동의 압력 구배 예측 간소화 모델의 최적화 및 적용범위 확대연구 소개 김태우 ¹ , 한상목 ¹ , 우남섭 ¹ , 김영주 ¹ [한국지질자원연구원 ¹]	
(O-III-B-3)	해저 In-Line 타입 다상유체 분리특성 실험에 관한 연구 이왕도 ¹ , 우남섭 ¹ , 한상목 ¹ , 김태우 ¹ , 김영주 ¹ , 김현지 ² , 허선철 ² [한국지질자원연구원 ¹ , 경상대학교 ²]	
(O-III-B-4)	Cu-Ni, Ni 나노 분말 함유량에 따른 서멀그리스 제조 및 열전도성 평가 강하늘 ¹ , 김현지 ¹ , 김광수 ² , 허선철 ³ [경상대학교 대학원 ¹ , 한국폴리텍대학 ² , 경상대학교 ³]	
(O-III-B-5)	고속 밀링 가공에 따른 변형 예측 및 교정에 관한 연구 안지혜 ¹ , 남상규 ² , 유운용 ² , 허선철 ³ [경상대학교 대학원 ¹ , 케이피항공산업(주) ² , 경상대학교 ³]	
(O-III-B-6)	동적설계해석법(DDAM)을 적용한 PTC진회수시스템의 구조안정성 평가 김승찬 ¹ , 이상기 ² , 김형제 ² [한국조선해양기자재연구원 ¹ , (주)테크플라워 ²]	

Track IV [15:00 ~ 17:00] : 제2발표장 [세미나 B실]

□ (O-IV-B) 로봇 및 자동화 응용기술		좌장 : 김한성 [경남대학교]
(O-IV-B-1)	작업영역이 확장된 3축 고속 병렬 로봇 해석 및 설계 곽경민 ¹ , 정성훈 ¹ , 김한성 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]	
(O-IV-B-2)	볼바를 이용한 로봇 기구의 위치 및 자세 측정 알고리즘 개발 최준우 ¹ , 김기성 ² , 김한성 ¹ [경남대학교 ¹ , 경남대학교 대학원 ²]	
(O-IV-B-3)	6축 로봇 베이스 플랫폼을 이용한 힘/모멘트 측정 알고리즘 개발 정성훈 ¹ , 김한성 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]	
(O-IV-B-4)	마그네틱 볼조인트를 이용한 6축 순응장치 설계 김기성 ¹ , 곽경민 ¹ , 김한성 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]	

8월 14일 (금)

[구두 발표]

Track I [09:00 ~ 10:40] : 제3발표장 [세미나 C실]

□ (O-I-C) 제어시스템 응용(창의적종합설계)		좌장 : 진태석 [동서대학교]
(O-I-C-1)	Peltier module를 이용한 급속 음료 온도 조절기 박상호 ¹ , 조주혁 ¹ , 신우현 ¹ , 박세호 ¹ , 권도민 ¹ , 진태석 ¹ [동서대학교]	
(O-I-C-2)	반려동물을 위한 스마트 홈 우연식 ¹ , 이태준 ¹ , 박성현 ¹ , 김영서 ¹ , 노승아 ¹ , 진태석 ¹ [동서대학교]	
(O-I-C-3)	아두이노 기반 자동분리수거 쓰레기통 김진호 ¹ , 이성안 ¹ , 이영진 ¹ , 지성국 ¹ , 진태석 ¹ [동서대학교]	
(O-I-C-4)	블루투스 기반 분실물 방지 시스템 김윤정 ¹ , 김다빈 ¹ , 장세빈 ¹ , 송재위 ¹ , 진태석 ¹ [동서대학교]	
(O-I-C-5)	벽면 등반이 가능한 드론형 플랫폼 설계 김승현 ¹ , 박재현 ¹ , 진태석 ¹ [동서대학교]	

Track II [10:40 ~ 12:20] : 제3발표장 [세미나 C실]

□ (O-II-C) 제어계측		좌장 : 김만호 [동의과학대학교]
(O-II-C-1)	최대 토출 압력 150bar급 EP2 전용 카트리리지 펌프 성능평가 지표 선정에 관한 연구 김만호 ¹ , 이종호 ¹ , 박재민 ¹ [동의과학대학교]	
(O-II-C-2)	의료기기 인증을 위한 병원용 침대 표준과 가정요양용 침대 표준 비교 연구 류혜연 ¹ , 임정학 ¹ [(주)알파로보틱스]	
(O-II-C-3)	신발 갑피 제직 후 양품 검사 알고리즘 설계 강정호 ¹ , 정기만 ¹ , 김현하 ¹ , 이경창 ¹ [부경대학교]	
(O-II-C-4)	확장된 작업공간에 필요한 보급형 병렬로봇 시스템 연구 김성락 ¹ , 정기만 ¹ , 이경창 ¹ , 김현하 ¹ [부경대학교]	
(O-II-C-5)	선형 회귀 분석을 이용한 가속도 센서 기반 타이어 마모도 판단 김형준 ¹ , 한준영 ¹ , 이석 ¹ [부산대학교]	

8월 14일 (금)

[구두 발표]

Track III [13:20 ~ 15:00] : 제3발표장 [세미나 C실]

□ (O-III-C) 산업 융합 시스템		좌장 : 김인주/김호경 [동의과학대학교]
(O-III-C-1)	10bar급 저상형 전기버스 전용 Plug-in Door 성능 평가 지표 선정에 관한 연구	이희범 ¹ , 김만호 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-III-C-2)	응급환자를 위한 들것 MSL(Multiple Safe Longboard)	김민경 ¹ , 백지우 ¹ , 김인주 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-III-C-3)	동결건조한 생강분말을 첨가한 우육의 연육 효과	김호경 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-III-C-4)	온라인 강의 품질의 동태성에 관한 연구	송해근 ¹ , 허윤정 ¹ , 김인주 ¹ , 임은수 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-III-C-5)	유전 알고리즘 기반 TSN 스케줄을 위한 적합도 함수 설계	김형준 ¹ , 이석 ¹ [부산대학교 ¹]

Track IV [15:00 ~ 16:40] : 제3발표장 [세미나 C실]

□ (O-IV-C) 로봇틱스(I)		좌장 : 진태석 [동서대학교]
(O-IV-C-1)	스마트 팩토리 구현을 위한 다관절 로봇 모션제어 모니터링 및 Track Record에 관한 연구	김희진 ¹ , 김동호 ¹ , 장기원 ¹ , 서연정 ² , 한성현 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]
(O-IV-C-2)	뿌리산업 스마트 공장용 6축 수직 다관절로봇의 모니터링 기술 실현	김희진 ¹ , 김동호 ¹ , 장기원 ¹ , 한성현 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]
(O-IV-C-3)	원격제어기반 5축 다관절 건설 작업용 어태치먼트 구조설계에 관한 연구	김동호 ¹ , 장기원 ¹ , 김희진 ¹ , 윤경화 ² , 김종운 ² , 한성현 ³ [경남대학교 대학원 ¹ , (주)건화 ² , 경남대학교 ³]
(O-IV-C-4)	이미지인식 기반 자동검사 모니터링 기술개발	정금준 ¹ , 김동호 ¹ , 김희진 ¹ , 박상욱 ² , 한성현 ³ [경남대학교 대학원 ¹ , 한국항공우주연구원 ² , 경남대학교 ³]
(O-IV-C-5)	로봇 그리퍼의 입출력신호제어 및 모니터링에 관한 연구	동근한 ¹ , 정양근 ² , 정금준 ³ , 김동호 ¹ [경남대학교 대학원 ¹ , (주)신라정보기술 ² , (주)대웅엔지니어링 ³]

Track V [16:40~18:20] : 제3발표장 [세미나 C실]

□ (O-V-C) 트랜스퍼산업융합		좌장 : 김경호 [동의과학대학교]
(O-V-C-1)	바이오매스(폐오렌지껍질)을 활용한 차세대 이차전지용 촉매 제조	김경호 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-V-C-2)	복합소재 적용 경량 스티어링 휠 개발에 관한 연구	김국용 ¹ , 박철균 ² , 권민석 ² , 김효진 ³ , 이형진 ³ , 권일근 ¹ [동의과학대학교 ¹ , 대유AP ² , 씨엠텍 ³]
(O-V-C-3)	신체약자용 이송로봇 적용을 위한 현행 법규 분석	고석조 ¹ , 강효정 ¹ , 권유정 ¹ , 김태훈 ¹ , 김인주 ¹ , 서영승 ¹ [동의과학대학교 ¹]
(O-V-C-4)	통신 인터페이스를 적용한 승강기 조작판넬의 성능 시험 절차 및 방법	이상훈 ¹ , 최현창 ² [동의과학대학교 ¹ , 이룸 티엔아이 ²]
(O-V-C-5)	밀양 나노융합 국가산업단지의 스마트산단 구축 제안	정영철 ¹ , 조영태 ¹ [창원대학교 ¹]

8월 14일 (금)

[포스터 발표]

Track I [10:00 ~ 10:40] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-I-A) 산업융합기술(I)		좌장 : 진도훈 [부산가톨릭대학교]
(P-I-A-1)	크레인 관련 중대재해사례 분석연구	정재훈 ¹ , 최석호 ¹ , 권민정 ¹ , 진도훈 ¹ [부산가톨릭대학교 ¹]
(P-I-A-2)	기계 위험점 및 그에 따른 사고사례분석	박유주 ¹ , 이승호 ¹ , 민윤진 ¹ , 진도훈 ¹ [부산가톨릭대학교 ¹]
(P-I-A-3)	축상유입식 사이클론 집진기 성능시험에 관한 연구	이중섭 ¹ , 심진우 ² , 진도훈 ² [한국승강기대학교 ¹ , 부산가톨릭대학교 ²]
(P-I-A-4)	밸브 내부유동 수치해석에 관한 연구	이중섭 ¹ , 심진우 ² , 진도훈 ² [한국승강기대학교 ¹ , 부산가톨릭대학교 ²]
(P-I-A-5)	Damper의 하중분포에 관한 수치해석	진도훈 ¹ , 이중섭 ² [부산가톨릭대학교 ¹ , 한국승강기대학교 ²]

Track I [10:00 ~ 10:40] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-I-B) 공간정보(GIS)분과		좌장 : 윤부열 [창신대학교]
(P-I-B-1)	인공구조물의 토지피복분류를 위한 Worldview-3 SWMR 밴드의 활용성 평가	박홍련 ¹ [영산대학교 ¹]
(P-I-B-2)	공간정보 활용을 위한 드론영상 위치 정확도 평가	윤부열 ¹ , 이흥규 ² , 최현 ³ , 정재욱 ⁴ [창신대학교 ¹ , 창원대학교 ² , 경남대학교 ³ , (주)우일 ⁴]
(P-I-B-3)	드론탑재 중형포맷 카메라 영상의 3차원 모델 정확도 분석	이재원 ¹ , 윤부열 ² , 성상만 ² , 김두표 ¹ [동아대학교 ¹ , 창신대학교 ²]
(P-I-B-4)	경계 타겟을 이용한 무인항공영상의 MTF 분석	성상만 ¹ , 백기석 ² , 곽재하 ³ , 최혜원 ⁴ [창신대학교 ¹ , 울산과학대학교 ² , 부산과학기술대학교 ³ , 동의과학대학교 ⁴]
(P-I-B-5)	드론 이동 환경 모델링을 통한 충돌 발견 알고리즘 개발	박정규 ¹ , 박종하 ² , 윤부열 ¹ [창신대학교 ¹ , 서울용산국제학교 ²]
(P-I-B-6)	BLE Mesh 네트워크에서 충돌 회피 알고리즘	김태언 ¹ , 김구 ² , 서형윤 ¹ [창신대학교 ¹ , 부산대학교 ²]

8월 14일 (금)

[포스터 발표]

Track II [11:00 ~ 11:40] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-II-A) 로봇스마트팩토리(I)		좌장 : 김춘성 [녹색에너지연구원]
(P-II-A-1)	모바일로봇의 위치추적제어	김동호 ¹ , 김희진 ¹ , 장기원 ¹ [경남대학교 대학원 ¹]
(P-II-A-2)	스마트공장용 듀얼 아암 로봇의 모션제어 및 모니터링기술	정금준 ¹ , 김동호 ² , 장기원 ² , 김희진 ² [(주)대웅엔지니어링 ¹ , 경남대학교 대학원 ²]
(P-II-A-3)	스마트공장용 중소기업 보급형 6축 로봇의 원격제어 기술개발	김희진 ¹ , 김동호 ¹ , 장기원 ¹ , 서연정 ² [경남대학교 대학원 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-II-A-4)	뿌리산업공정 자동화를 위한 제조용 로봇의 자세제어	안대건 ¹ , 이우송 ² [경남대학교 ¹ , (주)선진기술 ²]
(P-II-A-5)	모바일로봇의 실시간 위치추적	이상배 ¹ , 박정애 ¹ [(주)창성이앤지 ¹]

Track II [11:00 ~ 11:40] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-II-B) 로봇스마트팩토리(II)		좌장 : 김병각 [한국수자원공사]
(P-II-B-1)	이더넷통신기반 보행로봇의 모션제어	박정애 ¹ [(주)창성이앤지 ¹]
(P-I-B-2)	퍼지 추론기반 로봇시스템 모션제어	김희진 ¹ , 정금준 ¹ [경남대학교 대학원 ¹]
(P-I-B-3)	영상피드백기반 로봇의 무인원격제어	동근한 ¹ , 정금준 ² [(주)세광산업 ¹ , 경남대학교 대학원 ²]
(P-I-B-4)	스마트 팩토리를 위한 다관절 로봇의 관절제어	정양근 ¹ , 서연정 ² [(주)신라정보기술 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-I-B-5)	산업용 로봇의 기구학적 해석 및 모션 제어	성현욱 ¹ , 박정애 ² [(주)에이치케이 ¹ , (주)창성이앤지 ²]

Track III [13:20 ~ 14:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-III-A) 지능로봇(I)

좌장 : 정양근 [(주)신라정보기술]

(P-III-A-1)	보행로봇의 동력안정성 분석 김동호 ¹ , 정양근 ² , 김두범 ¹ [경남대학교 대학원 ¹ , (주)신라정보기술 ²]
(P-III-A-2)	반복 학습기반 지능로봇의 동작제어 특성 분석 동근한 ¹ , 김희진 ² , 장기원 ² [(주)세광산업 ¹ , 경남대학교 대학원 ²]
(P-III-A-3)	2휠 구동 로봇의 위치 및 속도 제어 김동호 ¹ , 장기원 ¹ , 이우송 ² [경남대학교 대학원 ¹ , (주)선진기술 ²]
(P-III-A-4)	주행로봇의 자율이동을 위한 영상인식기술 정금준 ¹ , 동근한 ² , 심현석 ³ [(주)대웅엔지니어링 ¹ , (주)세광산업 ² , (주)동산테크 ³]
(P-III-A-5)	음성명령기반 로봇동작 직접교시 동근한 ¹ , 장기원 ² , 김희진 ² , 한성현 ³ [(주)세광산업 ¹ , 경남대학교 대학원 ² , 경남대학교 ³]

Track III [13:20 ~ 14:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-III-B) 지능로봇(II)

좌장 : 이우송 [(주)선진기술]

(P-III-B-1)	26관절 지능로봇의 모션 제어 유승원 ¹ , 정양근 ² , 하연태 ³ [(주)동아지질 ¹ , (주)신라정보기술 ² , (주)미래기술연구소 ³]
(P-III-B-2)	2족 보행로봇의 모션 제어기술 유승원 ¹ , 임오득 ² [(주)한화정밀기계 ¹ , 해군정비창 ²]
(P-III-B-3)	인간형 모델의 운동학적 해석 성현욱 ¹ , 장기원 ² , 김희진 ² [(주)에이치케이 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-III-B-4)	영상센서기반 부품양불 검사기술 동근한 ¹ , 김두범 ² , 박정애 ³ [(주)세광산업 ¹ , 육군정비창 ² , (주)창성이앤지 ³]
(P-III-B-5)	2휠구동 이동로봇의 자율주행제어 이우송 ¹ , 임오득 ² , 유승원 ³ [(주)선진기술 ¹ , 해군정비창 ² , (주)한화정밀기계 ³]

Track IV [14:20 ~ 15:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-IV-A) 인공지능로봇(I)		좌장 : 심현석 [(주)동산테크]
(P-IV-A-1)	24관절의 보행로봇의 보행궤적분석 동근한 ¹ , 김희진 ² , 장기원 ² , 김두범 ³ [(주)세광산업 ¹ , 경남대학교 대학원 ² , 육군정비창 ³]	
(P-IV-A-2)	연속음성 명령에 의한 로봇의 작업 실현 김희진 ¹ , 장기원 ¹ , 박정애 ² , 한성현 ³ [경남대학교 대학원 ¹ , (주)창성이앤지 ² , 경남대학교 ³]	
(P-IV-A-3)	스마트 팩토리를 위한 로봇-인간협업제어 김두범 ¹ , 정양근 ² , 장기원 ³ , 한성현 ⁴ [육군정비창 ¹ , (주)신라정보기술 ² , 경남대학교 대학원 ³ , 경남대학교 ⁴]	
(P-IV-A-4)	뉴럴 네트워크기반 로봇의 지능제어 김희진 ¹ , 심현석 ² [경남대학교 대학원 ¹ , (주)동산테크 ²]	

Track IV [14:20 ~ 15:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-IV-B) 머신러닝		좌장 : 임상길 [호남대학교]
(P-IV-B-1)	머신러닝을 이용한 낸드플래시 메모리의 불량 발생률 학습 방법	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-IV-B-2)	머신러닝을 이용한 버퍼교체 대상 선정 정책	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-IV-B-3)	머신러닝을 활용한 불량률 학습과정에서 에러 보정 정책	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-IV-B-4)	인공지능 기반 Hot data 식별정책의 설계	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-IV-B-5)	인공지능 기반 Hot data 식별기를 이용한 효율적인 플래시 전환 계층	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]

8월 14일 (금)

[포스터 발표]

Track V [15:20 ~ 16:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-V-A) 빅데이터 스토리지		좌장 : 나정승 [호남대학교]
(P-V-A-1)	빅데이터 관리를 위한 인덱스 버퍼 고장회복 정책	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-V-A-2)	빅데이터를 이용한 플래시 저장장치의 효율적인 수명 예측 방법	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-V-A-3)	데이터 처리속도 향상을 위한 인공지능 예측기반 데이터 미리 읽기 정책	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-V-A-4)	SSD기반 RAID 시스템에서 빅데이터 유지보수를 위해 차등 수명마감을 유도하는 안전한 IO 조절 기법	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]
(P-V-A-5)	보안 저장장치에서 안전한 키 해지 및 변환 정책	이현섭 ¹ [한양대학교 ¹]

Track V [15:20 ~ 16:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-V-B) 산업융합기술(II)		좌장 : 박성미 [한국승강기대학교]
(P-V-B-1)	컬러 세그멘테이션을 이용한 신발창 피킹 작업점 추출	김범규 ¹ , 김주현 ¹ , 김무림 ¹ [한국로봇융합연구원 ¹]
(P-V-B-2)	태양광 충전량 증가를 위한 슈퍼커패시터 이용에 관한 연구	조소현 ¹ , 우주 ¹ , 성태경 ² , 이용후 ³ , 변기식 ¹ [부경대학교 ¹ , 티와이티에스(주) ² , (주)와이엘산업 ³]
(P-V-B-3)	여러 차종에 적용 가능한 스티어링 휠 14 PIN 커넥터 PIN Mapping 검사 방법 연구	우주 ¹ , 조소현 ¹ , 변기식 ¹ [부경대학교 ¹]
(P-V-B-4)	비상발전기에 의한 낮은 돌입전류형 역가압시스템에 관한 연구	김병각 ¹ , 유용웅 ¹ , 박성미 ² , 박성준 ³ [한국수자원공사 ¹ , 한국승강기대학교 ² , 전남대학교 ³]
(P-V-B-5)	머플러 쉘 자동용접기 구조설계	이재학 ¹ , 구본재 ¹ , 허재룡 ² [한국산업기술대학교 ¹ , 케이티엠 ²]

Track VI [16:20 ~ 17:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-VI-A) 로봇자동화(I)

좌장 : 이우송 [(주)선진기술]

(P-VI-A-1)	모바일 로봇의 이동작업 정밀 제어에 관한 연구 정금준 ¹ , 동근한 ² , 김희진 ³ [(주)대웅엔지니어링 ¹ , (주)세광산업 ² , 경남대학교 ³]
(P-VI-A-2)	내열환경 단조공정용 로봇 핸드 힘제어에 관한 연구 박인만 ¹ , 김희진 ² , 김동호 ² [(주)인탐 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-VI-A-3)	단조공정자동화를 위한 수직 다관절 아암의 정밀위치제어에 관한 연구 동근한 ¹ , 장기원 ² , 김동호 ² [(주)세광산업 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-VI-A-4)	압축착화 디젤기관의 연소 및 성능특성에 관한 연구 심현석 ¹ , 김희진 ² , 김동호 ² [(주)동산테크 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-VI-A-5)	고온내열환경작업용 6축 수직다관절로봇의 작업경로제어에 관한 연구 김희진 ¹ , 장기원 ¹ [경남대학교 ¹]

Track VI [16:20 ~ 17:00] 제4발표장 [세미나 D실]

□ (P-VI-B) 로봇자동화(II)

좌장 : 정양근 [(주)신라정보기술]

(P-VI-B-1)	무인 생산자동화를 위한 이동로봇의 정밀 위치, 속도 궤적의 실시간 추적 제어기술 정금준 ¹ , 박정애 ² , 김동호 ³ [(주)대웅엔지니어링 ¹ , (주)창성이엔지 ² , 경남대학교 ³]
(P-VI-B-2)	압축점화 디젤엔진의 배기배출물 및 동력 특성에 관한 연구 김희진 ¹ , 장기원 ¹ , 김동호 ¹ [경남대학교 ¹]
(P-VI-B-3)	이미지 궤환에 의한 산업용 로봇의 지능제어에 관한 연구 성현욱 ¹ , 장기원 ¹ , 김동호 ¹ [경남대학교 ¹]
(P-VI-B-4)	공장자동화를 위한 듀얼암 로봇의 최적 작업경로제어 기술 이우송 ¹ , 김희진 ² [(주)선진기술 ¹ , 경남대학교 ²]
(P-VI-B-5)	휴먼로봇을 위한 안전한 워킹제어의 알고리즘개발 하언택 ¹ , 김동호 ² , 장기원 ² [(주)미래기술연구소 ¹ , 경남대학교 ²]