

논문번호	논문제목	저자	세션번호
P00009	Autonomous Driving Using Artificial Potential Field for Vehicle Collision Avoidance	임봉비, 최우영, 양진호, 정정주 (한양대학교)	TA01-1
P00011	차량 속력 계획을 이용한 완전한 정지 시스템	강태원, 최우영, 양진호, 이승희, 정정주 (한양대학교)	TA01-2
P00017	Development of an Unmanned Ground Vehicle for Polar Science	정창현, 김형권, 윤동진, 이주한 (극지연구소)	TA01-3
P00075	강인한 경로추종성을 위한 반복 선형화 기반의 모델예측제어	이동길 (서울대학교)	TA01-4
P00081	전방 및 측면 차량의 속도 정보를 고려한 차량 추월 알고리즘	김민성, 박태형 (충북대학교)	TA01-5
P00047	양발 PDR의 융합을 통한 소방관용 안정적인 실내 위치추정 기술	조성윤, 이재홍, 박찬국 (경일대학교, 서울대학교)	TA02-1
P00119	칼만필터를 이용한 GF-INS의 각속도 추정	손재훈, 오상헌, 황동환 (충남대학교, (주)넵코어스)	TA02-2
P00122	고속 프로펠러 일체형 1축 가속도 센서를 이용한 몸체의 z축 각속도 추정	성정모, 심형보 (서울대학교)	TA02-3
P00131	Interacting Multiple Model Filter를 이용한 차량의 위치 추정	허현욱, 김대정 (한양대학교)	TA02-4
P00200	비콘 삼변측량을 이용한 실내 위치 추정	성민관, 윤상석 (신라대학교)	TA02-5
P00258	GPS 기반 속도계의 교정기법 연구A Study on the Calibration Technique of GPS based speed meter	오정택, 오광석, 오승택, 이왕헌 (한양대학교, 한세대학교)	TA02-6
P00013	선형 모델매개 원격제어를 이용한 비선형 탄성체 조작의 안정성 문제	김청준, 이두용 (한국과학기술원)	TA03-1
P00168	보행 장애인의 승차감 개선을 위한 휠체어용 능동형 서스펜션 시스템 개발	허영준, 장익규 (구미전자정보기술원)	TA03-2
P00174	경구강 수술을 위한 2중 모듈 형태의 연속체 로봇 설계 및 제어	최주은, 김연재, 이동호, 양보미, 현재호, 최재순, 문영진, (서울아산병원)	TA03-3
P00213	수술 보조 로봇의 원격 중심 운동 직접 교시에 관한 연구	진상록, 김동찬 (부산대학교)	TA03-4
P00214	햅틱원격제어형 혈관중재시술 보조로봇의 임상 시제품 개발	최재순 (서울아산병원)	TA03-5
P00261	하지절단 장애인을 위한 무릎형 로봇의족 메커니즘 설계	우현수, 조장호, 김기영, 신민기 (한국기계연구원)	TA03-6
P00270	Real Time Fruit Segmentation Using Multi-Scale Context Aggregation	Muhammad Umraiz, Abbas Khan, Hyongsuk Kim (전북대학교)	TA04-1
P00279	강화학습 기법을 이용한 실시간 3차원 자세제어 기법 연구 /Autonomous Intelligent Quad-copter Learns to Fly by itself using Reinforcement Learning	Amir Ramezani Dooraki, 이덕진 (군산대학교)	TA04-2
P00269	Crop-Weed Semantic Segmentation for Plant Specific Treatment in Smart Farming	Abbas Khan, Hyongsuk kim (전북대학교)	TA04-3
P00265	지능형 농작업을 위한 사륜 구동 이동 로봇 플랫폼 설계	박재병, 변수환 (전북대학교)	TA04-4
P00271	파프리카 잎의 주요 영역을 통한 효과적인 파프리카 병해충 분류	김서정, 김형석 (전북대학교)	TA04-5

P00187	Lidar 기반의 실시간 3D 물체 인식 기법,Real-Time Lidar based 3D Object Detection	Muhammad Imad, 조연호, 이덕진 (군산대학교)	TA04-6
P00264	손 제스처와 진동 촉각 피드백 기반의 직관적인 드론 컨트롤러 설계	이지원, 김건중, 유기호 (전북대학교)	TA04-7
P00050	열연공정에서 deep learning method을 이용한 가열로 내 슬라브 밴딩 측정 기술	박준민, 공남웅 (POSCO)	TA05-1
P00065	기계 학습을 활용한 열연 공정 Roll gap 제어 Level 예측 모델 개발: 잡음 제거 오토인코더 접근방법	In Seok Park, JunHui Lee, Min Su Kim, Nam Woong Kong, PooGyeon Park (포항공과대학교, POSCO)	TA05-2
P00067	열간 사상압연공정에서의 초기 roll gap 예측 정확도 향상을 위한상관관계 기반 다중 출력 모델	JunHui Lee, In Seok Park, Min Su Kim, Nam Woong Kong, PooGyeon Park (포항공과대학교, POSCO)	TA05-3
P00072	선형 행렬 부등식을 이용한 소둔로의 결함 감내 제어	조민기, 김상우, 서민석 (포항공과대학교)	TA05-4
P00128	열연공정에서 딥러닝 모델을 이용한 Crop 형상 분류 기술	공남웅, 박준민 (POSCO)	TA05-5
P00160	온라인 인산염 측정 및 제어기술 개발	박현철, 이상진 (POSCO)	TA05-6
P00193	U-Net을 활용한 철강 소둔 공정 가열로 내 온라인 코일 사행 검출 시스템 개발	신기영 (POSCO)	TA05-7
P00141	오차 상태 칼만 필터를 사용한 모바일 로봇의 2차원 공간 위치추정	정다빈, 고낙용, 송경섭, 유성현 (조선대학교)	TB01-1
P00147	쿼드콥터의 충돌 회피를 위한 벡터장 기반 제어	고귀한, 안효성 (광주과학기술원)	TB01-2
P00132	토마토 수확을 위한 흡착 그리퍼 기반 수확로봇 엔드이펙터 설계	설재휘, 이세창, Hyoung Il Son (전남대학교)	TB01-3
P00235	Long Short-Term Memory(LSTM)을 이용한 팔 움직임 예측	염흥기 (조선대학교)	TB01-4
P00255	최소 자승법을 사용한 새로운 출력 비교 방식의 비유함수 기반 무한 응답 상태추정기 개발	고낙용, 유성현 (조선대학교)	TB01-5
P00142	이동체 위치 및 자세 추정을 위한 3차원 오차 상태 칼만 필터	송경섭, 고낙용, 정다빈, 유성현 (조선대학교)	TB01-6
P00015	시멘트 복합체의 고출력 섬유 레이저 절단에 관한 실험적 연구	DONGKYOUNG, YOUNGJIN (공주대학교)	TB02-1
P00053	레이저 반사강도기반 동적환경 이동로봇 위치인식 기술	이유철, 유원필 (한국전자통신연구원)	TB02-2
P00066	물류자동화를위한 반사판기반 이동로봇위치인식 방법구현	유원필, 이유철 (한국전자통신연구원)	TB02-3
P00087	농작업용 기계의 자세정보 획득을 위한 MEMS 각도 센서	박하은, 강동훈, 김병헌, 김동현, 유원필, 이희승 (UNIST, 한국전자통신연구원)	TB02-4
P00120	협동 로봇의 다양한 소형 박스 디팔레타이징을 위한 시스템 구축 및 실험	김동형, 김중배 (ETRI)	TB02-5
P00177	3차원 라이다 센서의 장착 방식에 따른 교내환경 SLAM결과 비교에 대한 연구	배철희, 백선웅, 전현준, 임유진, 정재현, 황태양, 이세진, 유원필 (공주대학교)	TB02-6
P00277	원전 유지 보수 및 해체를 위한 Shared Teleoperation 시스템	이광현, 유지환 (한국과학기술원)	TB02-7
P00023	동적 장애물을 고려한 계층형 전역 경로 계획 알고리즘	이교운, 최재식, 신준혁, 이지우 (UNIST, KAIST)	TB03-1

P00082	속도공간 상에서 dynamic window를 이용한 충돌예측	이진원, 정우진 (고려대학교)	TB03-2
P00104	YOLO와 ROS가 실행되는 엣지 서버를 이용한이동로봇 딥러닝 시스템	김동엽, 김영지, 이재민, 손현식, 김태근, 황정훈 (전자부품연구원)	TB03-3
P00105	카메라 기반 주변 물체 정보 예측	조민호, 조성진, 김은태 (연세대학교)	TB03-4
P00191	3D Point Cloud의 영역 확장 기법을 이용한 Ground Plane 및 이동 가능 영역 검출	명현, 박주현 (KAIST)	TB03-5
P00274	Multi-Scale 특성을 이용한 피부병 진단	정아현, 김형석 (전북대학교)	TB04-1
P00273	FPN Detection Structure 기반 효과적 딸기 숙성도 탐지	이종혁, Zubaer Ibna Mannan, 이문행, 김상철 (전북대학교, 충남과채연구소)	TB04-2
P00266	Low-Cost 3D Sensor System : Using Image-based Laser Triangulation	박진성, Talha Ilyas, 이문행, 김상철 (전북대학교, 충남과채연구소)	TB04-3
P00267	ResNet 망의 깊이에 따른 Cifar-10 데이터셋의 정확도 비교 Comparison of accuracy on Cifar-10 datasets according to depth of ResNet network	진형준, 김서정, 김형석 (전북대학교)	TB04-4
P00268	LIP Net: Real-Time Semantic Segmentation of Person Body Parts	Talha Ilyas, Hyongsuk Kim (전북대학교)	TB04-5
P00272	Implementation of Memristive Bioelectronics Device for Synapse and Plasticity	Zubaer Ibna Mannan, Kim Hyongsuk (전북대학교)	TB04-6
P00006	곡선 도로 외란 보상에 의한 강인한 차량 추적 제어	최우영, 이승희, 정정주 (한양대학교, 홍익대학교)	TB05-1
P00007	스케일 카 실험 환경을 통한 드리프트 상태에서 자율주행 차량의 경로 추종제어기법 개발	이종향, 허은균, 이진영, 강연식 (국민대학교)	TB05-2
P00008	구조학습 기반의 딥러닝을 이용한 자율주행자동차의 인간 중심 위험 판단 기법 개발Human-Centered Risk Assessment for Automated Driving Using Deep Learning Through Neural Architecture Search	Park, Yunha, Park, Kangmun, Shin, Donghoon, Yi, Kyongsu (숙명여자대학교, 해군사관학교, 서울대학교)	TB05-3
P00010	Development of a Sensor Fault-Tolerant Control Algorithm for Functional Safety of Lateral Autonomous Driving based on Sliding Mode Observer	오광석, 오세찬, 송태준, 이경수 (한경대학교, 서울대학교)	TB05-4
P00152	아크 용접 훈련을 위한 VR기반 용접 시스템 개발	이희승, 강동훈, 김병헌, 박현근 (UNIST, 비전코어(주))	TC01-1
P00172	수중 환경에서 영상 개선 방법을 이용한 로봇의 강인한 SLAM	조영근, 김아영 (한국과학기술원)	TC01-2
P00176	스미스 예측기 기반 틸트 제어 시스템	도태용 (한밭대학교)	TC01-3
P00257	발달 학습 네트워크에 기반한 인공지능 개별 교사	김우현 (H2K)	TC01-4
P00254	엣지 컴퓨팅 환경에서 이기종 멀티 코어 활용에 따른 심층신경망의 동작 성능 분석	김도윤, 김성도 (위드로봇)	TC01-5
P00248	감정 표현이 가능한 가상현실용 3D 얼굴 아바타의 제작 및 표정 다양화 방법 연구	이원형 (한동대학교)	TC01-6

P00031	다중 상태 제약 칼만 필터를 이용한 키프레임 기반 영상-관성 오도메트리의 파라미터에 따른 성능 분석	김예준, 정재형, 박찬국 (서울대학교)	TC02-1
P00049	레버암 효과를 고려한 여분의 관성센서 배치성능지표 분석	김응주, 송진우, 김승택, 김영민 (세종대학교)	TC02-2
P00088	교량하부구조 점검용 드론을 위한 GNSS/INS/Vision 복합 항법 알고리즘	김영민, 김승택, 강산희, 권영서, 송진우 (세종대학교)	TC02-3
P00091	도심지역 비행을 위한 항법 전환기법 연구	김수진, 김동균, 고은학, 성상경 (건국대학교)	TC02-4
P00093	SDR 기반의 GPS L1C/A 신호획득 및 추적	유원재, 이형근 (한국항공대학교)	TC02-5
P00185	OpenPose와 휴머노이드로봇 모델을 이용한 보행 패턴 식별	이우진, 주경진, 최준현, 김종욱, 윤상석 (신라대학교, 동아대학교)	TC05-1
P00186	가정 내 사고를 예방하기 위한 가정용 서비스로봇의 행동분류 코드 연구: 2014년 생활시간조사를 이용하여	최영림, 김종욱 (동아대학교)	TC05-2
P00195	인공지능 스피커 활용에 대한 교사집단의 도덕적 역량 및 법적 인식 비교	한정혜, 김민수, 김종욱 (청주교육대학교, 동아대학교)	TC05-3
P00196	홈헬스케어 AI 로봇의 윤리 인증을 위한 평가 문항 개발 연구	김영걸, 김형주, 김봉제, 이청호, 최현철, 김종욱, 변순용, (한국외국어대학교, 중앙대학교, 서울교육대학교, 세종대학교, 동아대학교)	TC05-4
P00234	오픈소스 프레임워크 기반 홈케어서비스용 챗봇인 MISoTalk 개발	황현후, 최영림, 김종욱 (동아대학교)	TC05-5
P00021	딥러닝 기반 의미정보를 활용한 정적 환경의 3D LiDAR 지도 작성 방법	윤성호, 김아영 (한국과학기술원)	TP-1
P00089	표면 근전도 전극 위치 변화를 보정하는 토크 추정 기술	경슬기, 조성현, 김정 (한국과학기술원)	TP-2
P00148	로봇공학 교육에서 D-H 변수기반의 기구학을 이용한 이룬 펜줄럼 로봇의 동역학 유도 및 제어	최예진, 이범진, 정슬 (충남대학교)	TP-3
P00157	가상 열 센서 기반 열 유속 측정 알고리즘 연구	안창욱, 김진균, 박동일 (경희대학교, 한국기계연구원)	TP-4
P00173	양팔 로봇의 협조 작업에 대한 효율성 비교	장원보, 정성엽, 황면중 (한국교통대학교)	TP-5
P00175	멀티 모드 진동 저감을 위한 로봇 모션 제어	이유진, 정성엽, 황면중 (한국교통대학교)	TP-6
P00194	순환신경망 기반 딥러닝을 이용한 공압형 인공근육 히스테리시스 특성 예측	강봉수 (한남대학교)	TP-7
P00063	CNN 기반 깊이 추정을 이용한 야외 단안 Visual Odometry 성능 향상	김지성, 김철홍, 조동일 (서울대학교)	TP-8
P00129	종속주행을 위한 선행차량/후행차량 항법 위치 정확도 분석	최덕선, 홍성일, 최지훈, 홍승현 (국방과학연구소)	TP-9
P00143	실내 환경 Visual Localization 을 위한 환경변화에 강인한 CNN 기반 Global Descriptor	DONGWOO, JANGHUN, NAKJU DOH (고려대학교)	TP-10
P00019	스크립트 기반 다관절 로봇 작업제어 언어 설계	노명찬, 김종배 (한국전자통신연구원)	TP-11
P00085	통합 시뮬레이션 플랫폼을 사용한 임의 보행패턴 생성이 가능한 신경근골격 모델의 개발	유재원, 김영우 (한국교통대학교)	TP-12

P00159	부분 관측 가능 시스템 모델링을 위한 지속적 학습 접근법 (Continual Learning Approach for Partially Observable System Modeling)	박순서, 박수정, 최한림, 김준영, 윤원혁, 이계진 (한국과학기술원, LIG Nex1)	TP-13
P00164	심층강화학습의 응용을 위한 도메인 랜덤화 및 도메인 적응 기법	김지강, 전보성, 김현진 (서울대학교)	TP-14
P00184	Spatio-temporal 어텐션 맵을 이용한 멀티모달 제스처 인식	명현, 이승희, 김예은, 김윤수, 이우주 (한국과학기술원)	TP-15
P00247	소형 자율주행로봇의 이중 CNN을 적용한 차선 인식 및 최단 경로 알고리즘	김경모, 이시현, 이귀형 (서울과학기술대학교)	TP-16
P00250	조립 로봇의 겹친 다중 물체 인식을 위한 두 신경망의 비교	심규호, 이귀형 (서울과학기술대학교)	TP-17
P00005	선형모터와 회전모터를 적용한 Pick & Place 모듈 개발	정명진 (한국산업기술대학교)	TP-18
P00135	로봇을 이용한 의류 부분품 섬유 원단 이송을 위한 로봇 기구부 및 그리퍼 공압 제어에 관한 연구	이재용, 이소진, 배규현, 김진후 (한국섬유기계융합연구원, (주)주원이앤에스)	TP-19
P00215	붕괴지역 탐지 및 구조를 위한 뱀형 로봇 시스템 구동모듈 개발 Development of Driving Module of Snake Robot for Detection and Rescue in Collapsed Area	표주현, 신동관, 신주성, 신동빈, 서갑호, 서진호, 김무림, (한국로봇융합연구원)	TP-20
P00218	모듈러 액츄에이터 기반의 저가형 홈서비스 로봇	강태웅, 황승재, 김민수, 이승준 (부산대학교)	TP-21
P00022	동적 장애물과의 충돌 회피를 위한 무인수상선의 경로 생성 및 실험	박정홍, 정종대, 이윤건, 최현택, 최진우 (선박해양플랜트연구소)	TP-22
P00027	두 개의 수중청음기를 이용한 음원 위치 탐지를 위한 협업 경로 계획 Cooperative Trajectory Planning for Sound Source Localization with Two Hydrophones	김경서, 김진환 (한국과학기술원)	TP-23
P00045	자율주행을 위한 고정밀지도와 타일맵 기반의 전역경로 계획	Oh Hyeongtaek, 박태형 (충북대학교)	TP-24
P00057	고해상도 및 Large-scale 항공 지도를 활용한 순차적 항공 이미지 Dataset 생성 도구	윤종현, 이성원, 김은태 (연세대학교)	TP-25
P00090	골프 카트를 위한 저가형 자율 주행 모듈 개발	박효종, 이정주, 이국선, 최익 (광운대학교, 에일리언로봇)	TP-26
P00121	오프라인 템플릿을 이용한 RRT* 기반 동작 계획	조기환, 박태형 (충북대학교)	TP-27
P00162	장애물 환경에서의 동적물체 추적을 위한 경로계획	전보성, 김현진 (서울대학교)	TP-28
P00178	구형 드론의 개념, 설계, 분석 및 시뮬레이션	최예진, 권동욱, 정슬 (충남대학교)	TP-29
P00183	수중 음향 모형을 이용한 역초단기선 기반의 수중 위치 추정 기술 개발에 대한 기초 연구	최진우, 박정홍, 정종대, 이윤건, 이영준, 최현택 (선박해양플랜트연구소)	TP-30
P00232	Fast Distance Error Computation for Path Following Vehicle Control using GPUs	정승우, 최종은 (연세대학교)	TP-31
P00035	초음파 음향 누설 탐지기 개발 및 성능시험	조재완 (한국원자력연구원)	TP-32
P00040	상대가속도 적분을 결합한 신체 관절에서의 관절각과 상대위치 동시 추정	이창준, 이정근 (한경대학교)	TP-33

P00106	Extended Kalman Filter and Variable Detection Area based Object Tracking Algorithm Using Laser Scanner	이혜원, 박찬호, 오광석 (한경대학교)	TP-34
P00109	압저항 효과의 양극성을 이용한 MEMS 센서 민감도 향상을 위한 실리콘 나노와이어 설계	김태엽, 장보배로, 김애련, 박정현, 조동일 (서울대학교)	TP-35
P00130	라비 진동 주파수 변화를 이용한 이온 트랩의 표유 자기장 측정 방법	정준호, 정창현, 이우준, 정다운, 박윤재, 이민재, 김태현, 조동일 (서울대학교)	TP-36
P00156	Approximate 2D image generation from laser 3D point clouds for indoor modeling	Uuganbayar Gankhuyag, 한지형 (서울과학기술대학교)	TP-37
P00179	Ntrip 보정 프로그램을 활용한 최적의 GPS 이동 경로의 고도화의 사례 연구.	황태양, 배철희, 유원필, 이세진 (공주대학교)	TP-38
P00211	연속적인 다이어터리 모니터링을 위한 반지형 센싱 시스템	홍원기, 이정민, 이원구 (경희대학교)	TP-39
P00237	자동 기타 튠닝을 위한 장력 제어기 설계 연구	장진혁, 이수연, 최진일, 이상권, 이원구 (경희대학교)	TP-40
P00238	변형된 YOLO 알고리즘 기반 시각장애이용 버스 출입문 추적 및 안내 방법 설계 연구	김준태, 이민호, 이현규, 이승협, 이원구 (경희대학교)	TP-41
P00239	루게릭병 환자의 비음성 소통용 모스부호 기반 얼굴 신호 변환기 설계	김고훈, 백승호, 홍민기, 홍원민, 이원구 (경희대학교)	TP-42
P00240	악기공연시 특정악기 고유진동수 자동화 검출 및 분리 연구	김동욱, 배홍은, 이정민, 이원구 (경희대학교)	TP-43
P00241	베이스 기타 음원의 자동 악보 추출 기법	이정민, 배홍은, 김동욱, 이원구 (경희대학교)	TP-44
P00243	보행속도별 조인트 토크추정을 위한3D 역동역학 방법의 검증	조동희, 이창준, 이정근 (한경대학교)	TP-45
P00253	스테레오마이크를 이용한 음원추정	이수영, 정과철 (서울과학기술대학교, 서울과학기술대학교)	TP-46
P00024	공구 파지력 검사기의 스마트 종합제어장치 설계 및 제작	이대건, 김한솔, 양성규, 최명철, 김갑순 (경상대학교, 강철테크)	TP-47
P00032	금속연료심 제조를 위한 원격운전	김기호 (한국원자력연구원)	TP-48
P00136	근육 시너지 분석을 통한 기립과 착좌자세의 보조시스템 사용효과의 평가	정희용, 전명재 (전남대학교, Osaka University)	TP-49
P00158	소셜 로봇의 사람인식 지능지수 평가방법	조미영, 장민수, 조영조 (한국전자통신연구원)	TP-50
P00223	햅틱 피드백을 위한 전기 자극으로 발생하는 힘 응답 예측 모델	이정은, 정회룡 (건국대학교)	TP-51
	사람 행동 분류를 위한 주의지도 기반 3차원 컨볼루션	이울경, 조강현 (울산대학교)	TP-52
	물체 검출을 위한 병합 특징 피라미드 네트워크	안진수, 조강현 (울산대학교)	TP-53
	Smooth Nearness Digram 알고리즘의 장애물 회피 성능 향상을 위한 격자 지도 분류	이나라, 권순환, 유혜정 (강원대학교)	TP-54
P00060	계산 토크 및 시간지연 방식을 활용한 로봇 매니퓰레이터의 강인 제어	송근일, 김정훈 (포항공과대학교)	FA01-1

P00166	End-Effector Reaction Force Estimation for Dual 7-DOF Robotic Arm by Using Sliding Perturbation Observer	Muhammad Hamza Khan, Saad Jamshed Abbasi, Dong Hyun Kim, Jin Hyuk Lee, Byeong Kwan Kim, Min Cheol Lee (부산대학교)	FA01-2
P00201	로봇팔의 정밀교시를 위한 3D 가상 시뮬레이터 개발	권우경, 조성현, 이상문, 강동엽, 동지연 (한국전자통신연구원, 경북대학교)	FA01-3
P00220	병렬 케이블 구동 로봇 손Parallel Cable-driven Anthropomorphic Robot hand	민성재, 금현주, 김태욱, 이동현, 이수영 (서울과학기술대학교)	FA01-4
P00150	직렬 탄성 액추에이터 모듈을 탑재한 의인화형 로봇 손가락 설계 및 제어	박현준, 김동한 (경희대학교)	FA01-5
P00046	Yocto Project 기반 ROS2를 적용한 임베디드 청소로봇시스템 개발	김윤성, 이돈근, 정성훈, 문형일, 유창승, 이강영, 최준열, (LG전자)	FA02-1
P00145	Lidar 센서를 이용한 특징점기반 실내 이동로봇 주행제어 실험연구	박문기, 정슬 (충남대학교)	FA02-2
P00165	칼만 필터와 가우시안 프로세스를 이용한 다중 로봇의 동적 환경 모델링 기법	장도현, 김현진, 손영동 (서울대학교)	FA02-3
P00221	RGB-D Camera와 MSCKF를 이용한 비행 로봇 위치인식 및 지도작성 방법에 대한 연구	김수호, 심재홍 (한국산업기술대학교)	FA02-4
P00246	강결합 GPS, VIO, 맵정보 융합 전역위치 측위 알고리즘: 예비 결과	강지석, 이용한, 이동준 (서울대학교, NAVER Corporation)	FA02-5
P00095	Design of one step model predictive control applied to DC to DC power conversion systems	Jaeyun Yim, Jeonghwan Gil, Chunghun Kim, Wonhee Kim (중앙대학교)	FA03-1
P00113	Extended-state Observer based Torque Control for Electric Power Steering System Using Only Torsion-bar feedback	Gwanyeon Kim, Sesun You, Jeonghwan Gil, Wonhee Kim (중앙대학교)	FA03-2
P00217	풍향을 고려한 풍력 단지 연계형 ESS의 최적 제어기법	정용우, 홍연주, 정정주 (한양대학교)	FA03-3
P00225	Precision Position Control for Sawyer Motors with Sliding Mode Load Force Estimation	이승관, 정용우, 정정주 (한양대학교)	FA03-4
P00227	드롭 기법을 이용한 DC 마이크로 그리드 버스 전압 제어	김정수 (서울과학기술대학교)	FA03-5
P00036	스테레오 영상 기반 동적 실내환경에서의 보행자 검출	안성하, 강호선, 이장명 (부산대학교)	FA04-1
P00153	충격 잡음에 강인한 능동 소음 제거 band dependent normalized subband 적응형 필터 알고리즘	Taesu Park, 이민호, Taesung Cho, PooGyeon Park (포항공과대학교)	FA04-2
P00161	스텝 크기 스케일러를 이용한 충격 잡음에 강인한 least mean mixed-norm 적응형 필터링 알고리즘	이민호, Taesu Park, 박찬, 박부건 (포항공과대학교)	FA04-3
P00198	이미지 모서리와 점 특징을 조합한 하이브리드 RGB-D 영상항법	김창현, 이상일, 김현진 (서울대학교)	FA04-4
P00054	지능형 전력 망에 대한 개인정보 보호 알고리즘	박해연, 김정훈 (포항공과대학교)	FA05-1
P00154	산세 공정 과정에서 산 농도 제어를 위한 최적 구조의 모델 예측 제어기 구조 구현	김동우, 곽민선, 박부건 (포항공과대학교)	FA05-2
P00155	고선명도 홀로그램 설계를 위한 대형스케일 최적화 기술	강준희, 김종한, 김용해, 김주연 (경희대학교, 한국전자통신연구원)	FA05-3

P00276	FMCW 라이다의 거리 측정 정확도 향상을 위한 레이저 주파수 선형 변조 제어 방법	류주완, 홍진서, 박기환 (광주과학기술원)	FA05-4
P00025	PID 제어기의 LWE 기반 암호화 패러미터 결정 알고리즘	김민령, 김준수, 심형보 (서울대학교)	FA05-5
P00037	Multi-copter의 안정적인 험지 착륙을 위한 4-leg 착륙 시스템	천동훈, 최지욱, 이장명 (부산대학교)	FB01-1
P00055	접촉 제약을 고려한 모멘텀 외란관측기 기반 머니퓰레이터 강인제어	이승민, 하원석, 백주훈 (광운대학교)	FB01-2
P00070	안전한 텔레오퍼레이션을 위한 가상의 3차원 포텐셜 필드 기반 로봇 매니퓰레이터의 경로 교시 인터페이스 개발	김연주, 김정 (한국과학기술원)	FB01-3
P00134	협동로봇 구동기를 위한 액셀피스톤 수압 EHA(Electro-Hydraulic Actuator)	Dongwon Lim (수원대학교)	FB01-4
P00151	EMG와 토크센서의 상보 필터링을 통한 exoskeleton 로봇의 ANN기반 관절 토크 추정에 관한 연구	Sangheum Lee, 박현준, 김하린, 이범주, 김동한 (경희대학교, 명지대학교)	FB01-5
P00094	주행 이미지의 왜곡에 따른 Semantic segmentation 변화	최경훈, 하종은 (서울과학기술대학교)	FB02-1
P00099	이미지 분할 기법을 이용한 딥러닝 기반의 소형 카메라 모듈 결함 분류	하민호, 박태형 (충북대학교)	FB02-2
P00216	Generation of Artificial Images/Videos of Natural Disaster Using GAN	Marshall, Heeran Shin, Jang-Sik Park (경성대학교)	FB02-3
P00231	적외선 열화상 영상에 대한 심층 학습 기반 객체 검출 성능 비교·분석	이상협, 임승진, 박장식 (경성대학교)	FB02-4
P00044	가상 원격 중심을 이용한 수술 보조 협동 로봇의 원격 중심 로봇 제어	진상록, 장유창 (부산대학교)	FB03-1
P00048	유전자 알고리즘 파라미터 최적화 기반 UAV 짐벌 제어 시스템	장한린, 옥용진, 이장명 (부산대학교)	FB03-2
P00077	A* 알고리즘 기반으로 모바일로봇의 경로제어	류빈위, 황성현, 이장명 (부산대학교)	FB03-3
P00078	로봇 매니퓰레이터의 슬라이딩 섭동 관측기 기반 순응제어Sliding Perturbation Observer Based Compliance Control of Robot Manipulator	바오위룡, 왕제, 류현재, 김재형, 안영준, 이민철 (부산대학교)	FB03-4
P00079	원자로 수중 원격 해체를 위한 5+1자유도 매니퓰레이터 개발에 대한 연구(A Study on the Development of 5+1 DOF Manipulator for the Underwater Remote Disassembly of Nuclear Reactors)	Kim Geon, 이민철, 김현희, 김동준, 이진원 (부산대학교)	FB03-5
P00018	강화학습 기반 지역경로 생성을 통한 실시간 장애물 회피 차량 제어 기법	김정우 (서울대학교)	FB03-6
P00080	행동 트리 구조를 사용한 사람을 추적하는 로봇	김태양, 이승준 (자율로봇 및 인공지능연구실)	FB03-7
P00051	Surveillance using Background image generated by VAE	Jae-Yeul Kim, Jong-Eun Ha (서울과학기술대학교)	FB04-1
P00188	에지 비용 함수를 이용한 시맨틱 분할	최경훈, 하종은 (서울과학기술대학교)	FB04-2
P00206	SAR-EO 영상 융합 기반 표적 탐지 기술 동향 분석	김문형, 김성호, 정종민 (영남대학교, 국방과학연구소)	FB04-3

P00229	그물망 구조의 재귀 특성을 이용한 오토 인코더 신경망의 해상 소형 물체 탐지 실험Experiment : Small Target Detector Consisting of Auto-Encoder With Attention-Based Grid-Net	송익환, 김성호 (영남대학교)	FB04-4
P00262	Navio-2 FC와 AirSim기반 자율비행 드론 제어기 개발AutoPilot of Drone using AirSim and Navio-2 FC	김자경, 오지만, 이왕헌 (한세대학교)	FB04-5
P00224	Blob Size Control을 이용한 특징점 추출 전처리 알고리즘	석강원, 김남열, 양정현, 이준영, 김종형 (서울과학기술대학교)	FB04-6
P00251	오차 기반 합성곱 신경망을 활용한 원형 플러그 아연 도금 불량 판별	Hyuntae Kim, Eunsan Seong, Joonho Jeong, Jiwoo Kim, Jangsik Park (동의대학교, 경성대학교)	FB04-7
P00026	외발형 이동 로봇들의 지역 측정 정보를 활용한 leader-follower 대형 제어	현수정 (서울대학교)	FB05-1
P00111	Backstepping Boundary Control for First-order Unstable Reaction-diffusion PDEs	유세선, Jeonghwan Gil, 김원희 (중앙대학교)	FB05-2
P00112	Fixed time Sliding Mode Controller with adaptive gain for Second Order Systems.	Jeonghwan Gil, 유세선, 김원희 (중앙대학교)	FB05-3
P00140	포화 구동기를 갖는 다개체 시스템의 합의 제어	이호섭, 박찬은, 나현우, 박부건 (포항공과대학교)	FB05-4
P00209	임펄스벡터는 왜 입력성형제어에 유용한가?	강철구, 김명준 (건국대학교)	FB05-5
P00074	충격 모델과 질량중심을 고려한 Hopping 로봇의 자세 제어 Stabilization control for Hopping robots using an impact model and the position of the center of mass	장희준, 문재성 (전북대학교)	FC01-1
P00084	농업 자동화를 위한 지주 가변형 케이블 로봇 개발 및 작업공간 분석	홍민정, 황성욱, 박종현 (한양대학교)	FC01-2
P00126	계단 오르기에서 선형 모델 예측 제어를 이용한 궤적 생성	유제휘, 류건희, 백주훈 (광운대학교)	FC01-3
P00138	발목 센서 정보 부재 시의 ZMP 추정 알고리즘	김동현, 김경수 (KAIST)	FC01-4
P00169	Attitude Regulation of Tailless Flapping-wing Micro Aerial Vehicle in Gyroscope Testbed	류승완, 이종구, 김현진 (서울대학교)	FC01-5
P00182	강화학습을 이용한 카오틱 시스템 제어	길윤희, 백종찬, 최진석, 박종혁, 김해연, 한수희 (포스텍)	FC02-1
P00167	예비 연구: 심층 강화학습 기반 연속냉간압연 공정 개인 튜닝 기법	이호용, 허승민, 우경식, 이동준 (서울대학교, 현대제철)	FC02-2
P00181	베이지안 가지치기를 이용한 멀티 태스크 심층 강화학습	백종찬, 백승민, 최진석, 이형웅, 한수희 (포스텍)	FC02-3
P00233	SCALE AND ROTATION INVARIANT HUMAN ACTIVITY RECOGNITION BASED ON BODY RELATIVE DIRECTION IN EGOCENTRIC COORDINATES	Sheilla Wesonga, Ibrahim Furkan Ince, Jang-Sik Park (경성대학교)	FC02-4
P00114	MEMS/FOG 기반 관성항법장치 2단계 교정 방법 연구	유해성, 오주현, 이인섭, 이형섭, 김천중 (국방과학연구소)	FC03-1

P00118	Output feedback control with extended state observer using linear transformation for rotational inverted pendulum	Hojin Lee, Jeonghwan Gil, Sesun You, Wonhee Kim (중앙대학교)	FC03-2
P00207	0.3 Nm급 가위쌍 구조의 CMG의 소형화 및 경량화 설계와 출력 토크에 대한 실험검증	정도진, 이준우, 정슬 (충남대학교)	FC03-3
P00245	가변속 제어 모멘트 자이로의 소비전력 최소화를 위한 짐벌 배치 최적화 및 제어 입력 할당 기법 개선	이하선, 이동준, 박상울, 최동수, 오승엽 (서울대학교, 삼성전자, 젤스텍)	FC03-4
P00249	데이터기반 요소 모델링을 이용한 가솔린 엔진 LP-EGR 시스템의 최적 상태 추정	김광민, 김진성, 권오은, 오세규, 한민규, 이동준 (서울대학교, 현대자동차)	FC03-5
P00071	3D 공간 정보를 이용한 시맨틱분할	염상식, 하종은 (서울과학기술대학교)	FC04-1
P00073	심층 신경망을 이용한 장면 텍스트 추출 및 인식 Scene Text Detection and Recognition using Deep Neural Network	WANG YAO, 하종은 (서울과학기술대학교)	FC04-2
P00256	4차산업 혁명시대의 이공계 기술인력 양성에 대한 연구	박은경, 이왕헌 (한세대학교)	FC04-3
P00263	STM32 제어기를 이용한 회전형 도립진자 스윙업 제어에 관한 연구	이필성, 오지만, 이왕헌 (한세대학교)	FC04-4
P00202	다중센서 융합을 위한 센서별(EO, IR, Hyperspectral, Lidar, SAR) 특성 조사 및 분석	박인호, 김성호, 김문형, 강병진, 김종찬, 정종민 (영남대학교, 국방과학연구소)	FC04-5
P00226	초분광 이미지 기술 및 최신 딥러닝 응용 동향	강병진, 김성호, 신정섭, 김선호 (영남대학교, 국방과학연구소)	FC04-6
P00014	샘플링 주기에 독립적인 연속 라플라시안 동역학의 이산화	이승준 (서울대학교)	FC05-1
P00042	일화된 샘플러를 이용한 발전 시스템 보안성 향상 기법	김대한, 류건희, 백주훈 (광운대학교)	FC05-2
P00219	이산시간 선형시스템의 강인한 관측기 설계를 위한 향상된 조건	강동엽, 권우경, 이송 (한국전자통신연구원)	FC05-3
P00252	저역통과필터를 이용한 강인 병렬 피드 포워드 보상기 설계	김현태 (서울대학교)	FC05-4
P00052	최소 위상 시스템을 위한 동적 홀드 패턴 설계 방법	하중수 (서울대학교)	FC05-5
P00004	일반화된 홀드를 이용한 샘플링 하에서 상대차수를 보존하는 출력함수 디자인	남지연 (서울대학교)	FC05-6
P00076	Top-View 기반의 지면점 제거를 통한 라이다 객체 검출 알고리즘	Lee, Jeon-Hyeok, 박태형 (충북대학교)	FP-1
P00163	이중 카메라에서 정규화된 이미지 패치의 유사성 계산을 위한 비용 함수	김하람, 이상일, 김현진 (서울대학교)	FP-2
P00197	이벤트 카메라의 시간차 평면을 이용한 옵티컬 플로우 추정	이상일, 김하람, 김창현, 김현진 (서울대학교)	FP-3
P00212	열악한 환경에 의한 노이즈 포인트 클라우드 제거 기법 Environmental Noise Filtering method for Point cloud	Donghoon Shin, Yeomin Yoon, Kyihwan Park (광주과학기술원, SOS LAB Co., Ltd.)	FP-4
P00222	시인성이 불분명한 차선도색을 위한 영상처리 기법과 기구 적용방법	조승빈, 장영민, 정길도, 김지홍 (전북대학교)	FP-5
P00230	모바일 로봇 위치 추정을 위한 절대값 방식의 마커 모듈	김남열, 석강원, 양정현, 이준영, 김종형 (서울과학기술대학교)	FP-6

P00259	Jetson Nano와 카메라센서를 이용한 주행보조 모형 자동차(Driver Assisted RC Car Using Camera on Jetson Nano Board)	손종익, 조강현 (울산대학교)	FP-7
P00028	ML-Agents를 이용한 밸런스 로봇 학습 및 구현	윤혁, 한지형 (서울과학기술대학교)	FP-8
P00029	다중-작업 및 다중-에이전트 강화학습을 위한 시스템 아키텍처	노삼열, 한효녕, 김현석 (한국전자통신연구원)	FP-9
P00033	차영상과 CNN을 이용한 CCM 얼룩 검출	정영길, 박태형 (충북대학교)	FP-10
P00083	가상 데이터셋을 사용하여 의미론적 분할 네트워크를 학습하기 위한 도메인 적응 방법	이수현, 현준혁, 성홍제, 이상용, 김은태 (연세대학교)	FP-11
P00098	자율주행에서 특수 상황에서의 사고 방지를 위한 다중 센서를 이용한 데이터셋 구축 방법	이상용, 이수현, 김은태 (연세대학교)	FP-12
P00110	Pyramid Pooling Module 을 이용한 두드러진 객체 찾기	이영조, 성홍제, 현준혁, 김은태 (연세대학교)	FP-13
P00116	LSTM 기반의 다중 차량 경로 예측 네트워크	김수연, 장원제, 김은태 (연세대학교)	FP-14
P00171	공간적 스파이킹 어텐션 메커니즘을 통한 이벤트 시퀀스 인식	김예은, 이승희, 이우주, 김윤수, 명현 (KAIST)	FP-15
P00012	순환 최소 자승 기법을 이용하는 미지 시스템의 MIT 규칙 기반 적응형 피드백 제어 알고리즘 개발	오광석, 송태준, 이해원, 오세찬 (한경대학교)	FP-16
P00020	PX4의 EKF2 운동 상태 추정기의 센서 지연 문제의 해법 분석	장종태, 한상혁 (한국항공우주연구원)	FP-17
P00058	자전거 균형 제어를 위한 가위쌍 자이로스코프	권민혁, 전해린, 조예지, 이수영 (서울과학기술대학교)	FP-18
P00101	주행로 장애물 회피제어 시뮬레이션 Tool 개발Development of Simulation Tool for Obstacle Avoidance Control	변윤섭, 김현중 (한국철도기술연구원)	FP-19
P00107	이산 시간 슬라이딩 모드 제어가 적용된 산업용 서보 시스템에서 시지연 보상을 위한 상태 예측 방법	양대영, 한지석, 오탈호, 김영석, 임현택, Satnesh Singh, 이상훈, 조동일 (서울대학교, (주)알에스오토메이션)	FP-20
P00108	위치에 따라 공진 특성이 다른 산업용 서보 시스템에서의 Particle Swarm Optimization기반 노치 필터 설계 방법론	오탈호, 양대영, 한지석, 김영석, 임현택, 이상훈, 조동일, (서울대학교, (주)알에스오토메이션)	FP-21
P00144	Humantronics 기반 로봇 구동 안전 제어 시스템에 대한 연구	김성락, 정기민, 강정호, 김현희 (부경대학교)	FP-22
P00189	신발 공정 자동화를 위한 갑피 스티치 검출 알고리즘 설계	강정호, 정기민, 김현희, 이경창 (부경대학교)	FP-23
P00244	마그네틱 엔코더를 위한 BiSS 인터페이스 통신 설계	정기민, 김성락, 김현희, 이경창 (부경대학교)	FP-24
P00030	드론 군집을 위한 CAPT기반 실시간 임무할당 및 궤적계획 알고리즘	이다솔 (국방과학연구소)	FP-25
P00096	Development and Evaluation of Autonomous Truck using a Laser Scanner based 1-Wheel Driving Module for Object Tracking	오세찬, 송태준, 오광석 (한경대학교)	FP-26
P00100	Development of an Adaptive Sliding Mode Control Algorithm based on Recursive Least Squares with Switching Rule Using DC Motor	김학주, 송태준, 오광석 (한경대학교)	FP-27
P00103	Development of an Adaptive Model Predictive Control Algorithm with Predicted Error based Cost Function and Integral Action	박찬호, 송태준, 오광석 (한경대학교)	FP-28

P00205	외란 관측기에서 안정한 최적 Q 필터 설계	서상민 (강릉원주대학교)	FP-29
P00278	심층신경망 기반의 전력설비 변전소 애자 이상현상 탐지 알고리즘 기초 연구	김형우, 조성현, 김영근 (한동대학교)	FP-30
P00284	A Study on Monitoring Platform Development of Manufacturing Robots with Six Joints for Smart Factory	동근한, 정금준, 김희진, 김동호, 장기원, 김태형, 한성현 (경남대학교)	FP-31
P00283	A Study on Demonstration line Process Control Technology of Manufacturing Robot Automation for Smart Factory	정금준, 동근한, 김희진, 장기원, 박정애, 성현욱, 한성현 (경남대학교)	FP-32
P00034	Fuzzy ARTMAP을 이용한 Dynamic Hand Gesture 실시간 학습 및 인식(Real-time Dynamic Hand Gesture Learning and Classification using Fuzzy ARTMAP)	김기훈, 이원형 (한동대학교)	FP-33
P00038	CCTV 영상을 이용한 지하주차장 주차 안내 시스템	정명근, 전성호, 김민재, 강동운, 남인수, 이해진, 백주훈, (광운대학교)	FP-34
P00056	접목 작업을 위한 양팔 로봇 매니퓰레이션 연구	나현빈, 김은현, 문재성 (전북대학교)	FP-35
P00062	트레일러 트럭의 자율주행 및 자율주차 시스템설계(Design of Autonomous Driving and Parking System of Trailer Truck)	김영민, 정희조, 위대한, 박구연, 홍아영 (전남대학교)	FP-36
P00064	자동무선충전로봇을 위한 스마트폰 인식 및 운반에 대한 연구A Study on the Detection and Transport of Smartphones for Automatic Wireless Charging Robot	이기완, 최예지, 정세현, 홍아영 (전남대학교)	FP-37
P00086	영상기반 드론의 자율비행을 위한 Hough transform과 polynomial regression의 line tracking 성능 비교	박채훈, 조현희, 박세영, 서정인, 이동호, 강창묵 (인천대학교)	FP-38
P00092	Wi-Fi FingerPrint를 이용한 딥러닝 기반 실내 위치 추정에 관한 연구	이동규, 조윤희, 유재현 (한경대학교)	FP-39
P00102	Pseudotrees 의 Algebraic Connectivity 에 대한 수치 분석을 통한 다개체 시스템의 보안성 검토	곽도혁, 김정훈 (포항공과대학교)	FP-40
P00117	좌식형 모빌리티의 편안한 푸시 풀 구조의 최대 힘 추정에 관한 연구	김병진, 김동현, 이희승 (UNIST)	FP-41
P00123	구 껍질이 결합한 도립 진자 수레의 강인 균형 제어	강어령, 김정훈 (포항공과대학교)	FP-42
P00125	칼만 필터 기반 Event-Triggered 제어 시스템	양정균, 김정훈 (포항공과대학교)	FP-43
P00127	인간과 로봇의 Backchanneling Interaction에 기반한 면접 보조 로봇 설계Design of an Interview Assisting Robot based on Backchanneling Interaction between Human and Robot	이체은, 곽영혜, 이혁인, 이원형 (한동대학교)	FP-44
P00133	토마토 수확 로봇을 위한 딥러닝 기반 토마토 인식 및 매니퓰레이터 제어 시스템 개발	Jeongin Kim, Jeongeun Kim, Hyoung Il Son (전남대학교)	FP-45
P00170	YOLO와 ROS기반 애완동물 감시 로봇	김대영, 김예준, 유재현 (한경대학교)	FP-46
P00180	맷랩 시뮬링크를 이용한 드론 자율 비행 제어	문선영, 장원보, 정성엽, 황면중 (한국교통대학교)	FP-47

논문리스트 (세션번호순)

2020.06.22

P00190	SSD-MobileNet 기반 물체인식과 Depth 카메라를 이용한 매니폴레이터의 픽앤플레이스 수행	주경진, 최준현, 트랑트렁틴, 김종욱 (동아대학교)	FP-48
P00208	TV함수 최적화를 통한 실시간 영상 복원 기법 연구 Real-time Image In-painting via TV Function Minimization	정다훈, 김종한, 조준현 (경희대학교)	FP-49
P00275	퍼지논리를 이용한 회전형 도립진자의 스윙업제어	문준, 오윤아 (서울시립대학교)	FP-50
P00280	Fuzzy ARTMAP을 이용한 실시간 얼굴 학습 및 인식 시스템	김성빈, 이원형 (한동대학교)	FP-51