

논문번호	논문제목	저자(소속)	세션번호
P00198	경량화 드론 안전비행을 위한 모노 카메라 기반 깊이 추정 딥러닝 알고리즘	장서윤, 국태용 (성균관대학교)	WB02-1
P00061	Attention PPO 강화학습을 활용한 드론의 자율 착륙 시스템	홍찬의, 최현덕 (전남대학교)	WB02-2
P00177	딥러닝과 TOF를 이용한 무인항공기의 안전 비행을 위한 전력선의 위치정보 추정	손현식 (부산대학교), 김덕근 (전남대학교), 양승환 (한국생산기술연구원)	WB02-3
P00251	딥러닝 기반의 객체 탐지와 군집 알고리즘을 이용한 드론의 표적 위치 추정 시스템	장희덕, 장동의 (한국과학기술원)	WB02-4
P00278	무인기의 고도 추정을 위한 칼만필터 기반 센서 융합기법 성능 비교	황다은, 정희조, 김승균, 석진영 (충남대학교)	WB02-5
P00281	장애물 회피를 고려한 2D LiDAR 기반 드론 궤적 생성 시스템	유상백, 장동의 (한국과학기술원)	WB02-6
P00131	무인수상정의 GNSS 이상 상태 진단 및 검출	송경섭, 고낙용 (조선대학교), 최현택 (선박해양플랜트연구소), 서주노 (국방과학연구소)	WB03-1
P00132	Localization of Mobile Robot in Indoor Environment Using Adaptive Monte Carlo Localization on ROS	Warku Henok Tegegn, 고낙용 (조선대학교)	WB03-2
P00149	로봇을 이용한 객체 찾기를 위한 뉴로-심볼릭 기반 Visual Question Answering	문지윤 (조선대학교)	WB03-3
P00150	무인 수상정의 위치와 자세 백스테핑 제어	이보은, 고낙용 (조선대학교)	WB03-4
P00180	무인 수상정의 운동학적 모델을 고려한 위치 추적	정다빈, 고낙용 (조선대학교), 최현택 (선박해양플랜트연구소)	WB03-5
P00272	실시간 환경에서의 다중의도 뇌-컴퓨터 인터페이스	최우성, 염홍기 (조선대학교)	WB03-6
P00011	경사형 유도탄 발사 체계의 함상 저장 전달 정렬 가능성 연구	유해성, 이인섭, 오주현, 김천중 (국방과학연구소)	WB04-1
P00012	공중 전달정렬 기법의 항공기 탑재 성능평가 결과	김천중, 오주현, 유해성, 이인섭 (국방과학연구소)	WB04-2
P00045	딥러닝 기반의 중력측 정렬 오차 보정을 통한 관성 항법 성능 개선	김진식, 김진찬 (한국과학기술원)	WB04-3
P00063	순환신경망을 통한 IMMU기반 3차원 자세추정 : 기존 필터와의 교란조건에서의 추정 정확도 비교	최지석, 이창준, 이정근 (한경대학교)	WB04-4
P00147	상황 적응 각속도 추정기 설계	손재훈 (충남대학교), 오상현 (㈜마이크로인피니티), 황동환 (충남대학교)	WB04-5
P00182	밀도기반 군집화와 강도 정보를 활용한 적외선 단일 소형 표적 감지	이인호, 정원영, 박찬국 (서울대학교)	WB04-6
P00079	사용자의 착용성을 고려한 플렉서블 낙상감지 손목 띠 설계	홍준호, 최일영, 이상엽, 임지호, 신동원 (금오공과대학교)	WB05-1
P00110	W-kNN 기반 Fingerprint 측위 시스템의 성능향상을 위한 CNN 기반 가변 K 설정 알고리즘	권재욱, 채명석, 조성윤 (경일대학교)	WB05-2
P00154	마코프 모델 기반의 유연성 모델링 오차에 따른 전달 정렬 성능 비교	차재혁, 최람미, 박찬국 (서울대학교), 김광훈, 권승복 (LIG 넥스원)	WB05-3
P00222	FVC를 이용한 FMCW 라이다의 간섭 주파수 측정기술	이주봉, 홍진서, 박기환 (광주과학기술원)	WB05-4
P00360	LSTM을 활용한 공기압측기 센서데이터의 예측	신재창, 김명준 (건국대학교), 조현직 (㈜현대로템), 강철구 (건국대학교)	WB05-5
P00240	수확 순서 결정 방법 및 비주얼 서보잉 기법을 포함한 효율적인 오이 수확 로봇 시스템	박용현, 설재휘, 김창조, 손형일 (전남대학교)	WB06-1
P00256	UAV 기반 지류 매핑을 위한 3D LiDAR 포인트 클라우드 깊이 정보를 사용한 의미론적 분할: 예비 결과	박정현, 손형일 (전남대학교)	WB06-2
P00258	갈고리를 이용한 줄기 절단 방식의 과채 수확용 엔드이펙터	변승재, 황면중 (서울시립대학교)	WB06-3
P00270	오이 수확 로봇용 엔드 이펙터를 위해 문어 빨판과 종이접기에서 영감을 받은 석션 컵에 대한 사전 연구	조우성, 손형일 (전남대학교)	WB06-4
P00330	자세 추정 알고리즘의 자기지도 학습을 위한 로봇 기반 데이터셋 자동 생성	정현수, 황면중 (서울시립대학교)	WB06-5
P00372	수확용 로봇의 경로계획을 위한 프록시 충돌 검사기	김영민, 홍아영 (전남대학교)	WB06-6
P00005	불확실한 시스템에서의 정책 경사 알고리즘을 위한 모델 참조 보상기	박현빈, 백승민, 박채원, 한수희 (포항공과대학교)	WB07-1
P00022	Random Forest 기반 고로 Center Coke 예측모델 개발	김형우, 이형용, 최진석, 김범수, 한수희 (POSTECH)	WB07-2
P00066	HARC 식각 공정 EP-OES 신호의 시간축 정규화를 위한 슬라이딩 윈도우 동적 타임 워핑 알고리즘	박찬, 이준희, 박부건 (포항공과대학교)	WB07-3
P00082	도시 환경 영상상의 Segmentation 성능 향상을 위한 딥러닝 기반 멀티모달 영상 융합 모듈	최혜연, 정원석, 김범준, 장현아, 김상우 (포항공과대학교)	WB07-4
P00085	문자 인식 향상을 위한 Masking Segmentation Network와 Domain Adaptation	정원석, 최혜연, 김범준, 장현아, 이동구, 김상우 (포항공과대학)	WB07-5
P00139	베이지안 신경망을 이용한 중요도 기반 전이 강화 학습	정민욱, 백종찬, 김장원, 강지욱, 한수희 (포항공과대학교)	WB07-6

P00148	다자유도 캔트리형 용접로봇 시스템의 최적모션 생성을 위한 알고리즘 기초연구	이동준 (대우조선해양), 진상록, 정철수 (부산대학교), 추길환, 이지형 (대우조선해양)	WC02-1
P00178	3D 카메라와 CAD모델을 이용한 용접선 생성시스템	김형진, 이주현, 남미희, 문승환 (삼성중공업), 홍금식 (부산대학교), 권기연 (금오공과대학교)	WC02-2
P00193	소조립 용접로봇의 운용에 관한 연구	안희성, 추길환, 강성원, 김진욱, 아미트 (대우조선해양)	WC02-3
P00195	조선 블록 용접을 위한 협동로봇 시스템 개발	정다운, 강성필, 김형우 (한국조선해양 미래기술연구원)	WC02-4
P00052	시설환경용 수확로봇 및 이송로봇 시스템 개발	최태용, 김정중, 박중우, 신영식 (한국기계연구원)	WC03-1
P00091	스테레오 비전 기반 토마토 3차원 위치 검출 시스템 구현	이기범, 김용현, 조병호, 홍영기, 김경철 (국립농업과학원)	WC03-2
P00108	토마토 수확 그리퍼를 위한 속도별 경도 측정 연구	김경철, 권경도, 홍영기 (국립농업과학원)	WC03-3
P00267	3차원 포인트 클라우드를 이용한 토마토 자세추정	장민호, 황영배 (충북대학교)	WC03-4
P00322	토마토 수확용 로봇 매니퓰레이터 최적 자세 연구	한승재 (충북대학교)	WC03-5
P00200	LED의 색도 및 색온도를 이용한 위치추정에 대한 연구	정재훈, 김선영 (군산대학교)	WC04-1
P00252	지능형 타이어 기반 트레드 마모 상태 분류 방법	김형준 (부경대학교), 이석 (부산대학교)	WC04-2
P00306	Horizon-wise 모델 예측 제어에 의한 자율 주행 차량의 시변 횡방향 기동	최우영 (계명대학교), 손영섭 (경북대학교), 이승희 (홍익대학교), 정정주 (한양대학교)	WC04-3
P00321	해수이차전지 패키지 운용을 위한 SoC 추정 및 가용구간에 대한 연구	장현준, 김형준, 이경창 (부경대학교)	WC04-4
P00329	양식어류의 성장관리를 위한 어류의 체장과 체고 Keypoint 인식 모델 설계	강정호, 백수연, 김형준, 김현희, 이경창 (부경대학교)	WC04-5
P00377	차량용 게이트웨이와 제어기의 센서 메시지 관리 소프트웨어 설계	김형준, 한준영, 이석 (부산대학교)	WC04-6
P00076	Koopman Operator를 이용한 데이터 기반 차량 모델링	김진성, 전영수, 정정주 (한양대학교)	WC05-1
P00264	이상 탐지 기법을 이용한 학습 기반 주행가능영역 인식	서준원, 배광택, 심성대, 안성용 (국방과학연구소)	WC05-2
P00273	Intelligent Trajectory Tracking and Altitude Control of Aerial Robots using Deep Reinforcement Learning-based Adaptive Controller	Ali Barzegar, 이덕진 (전북대학교)	WC05-3
P00287	강화된 학습을 바탕으로 한 자율적 드론 순찰	Mengyi Gao, Dong Eui Chang (한국과학기술원)	WC05-4
P00289	Mobile Robot Navigation through Deep Reinforcement Learning	JIA JIAYAO, Chang Dong Eui (한국과학기술원)	WC05-5
P00315	A Study on Performance-Complexity Trade-off of Gaussian Processes for Learning Based Control of Quadcopters	Muhammad Usama, 장동의 (한국과학기술원)	WC05-6
P00038	SCARA 로봇의 진동감소에 대한 궤적계획 연구	이민철, 한승기, 리청첸, 김재형 (부산대학교)	WC06-1
P00039	SNN을 이용한 영상 특징점 매칭 분류	김진용, 김은경, 김백천, 김성신 (부산대학교)	WC06-2
P00053	RRT* 알고리즘을 이용한 자율주차 시스템 개발	김순재, 이현우, 이지연, 장진호, 정한유 (부산대학교)	WC06-3
P00057	택배 상자 디팔레타이징 자동화를 위한 작업면적 조절 그리퍼 설계	심예리, 임수빈, 박수현, 진상록 (부산대학교)	WC06-4
P00060	다양한 각도의 복잡한 물체 파지를 위한 모방학습 기반의 로봇 시스템 개발	이재봉, 이승준 (부산대학교)	WC06-5
P00068	선형구동 시스템에서의 PLC 를 대체한 PC 와의 통신 및 제어기술	박미영, 이인호 (부산대학교)	WC06-6
P00078	SCARA 로봇을 위한 퍼지 적응 슬라이딩 모드 제어에 대한 연구	이민철, 리청첸, 김재형 (부산대학교)	WC06-7
P00145	YOLO를 활용한 Object Pose Estimation	김윤정, 이인호 (부산대학교)	WC06-8
P00158	쿼드콥터 시스템의 정밀 경로 추종을 위한 공기역학적 외란 모델 학습 방법 및 차동 평탄도 기반 제어 기법	이창현, 손준우, 윤성원, 한수희 (포항공과대학교)	WC07-1
P00310	지하전력구 점검 로봇을 위한 자율 순시 주행 모바일 시스템	박채원, 최진석, 홍준우 (포항공과대학교), 고병성 (한국전력연구원), 한수희 (포항공과대학교)	WC07-2
P00021	고차 행렬 다항식 접근방법을 통한 시간 지연 시스템에 대한 일반화된 안정성 기준	이준희, 박찬, 박부건 (POSTECH)	WC07-3
P00128	GPS 불등인 실내 환경에서의 Lidar SLAM 기반 3차원 지도작성과 평가기법	조도훈, 한수희 (포항공과대학교)	WC07-4
P00351	플래시 라이다를 위한 픽셀 단위 광학 파라미터 모델링	정인교, 손준우 (포항공과대학교), 손영빈 (㈜하이보), 송병호, 한수희 (포항공과대학교)	WC07-5
P00398	모바일 로봇 플랫폼을 위한 멀티 라이더 시스템: 동기화 및 광출력 제어	손준우, 한수희 (포항공과대학교)	WC07-6
P00109	데이터 손실 방지를 위해 비동기식 버퍼를 활용한 로봇 제어기 - 그래픽 사용자 인터페이스 통신 구조	박성빈, 송재복 (고려대학교)	WP-1
P00189	진공 흡착 기능을 포함한 소프트 그리퍼 설계	류준혁, 송재복 (고려대학교)	WP-2

P00213	레이어 결합 메커니즘을 이용한 가변 강성 그리퍼 개발	최소영 (울산과학기술원), 광보건 (EPFL), 배준범 (울산과학기술원)	WP-3
P00260	기계적 심폐소생술 로봇 개발	심재훈, 서길준, 박재홍 (서울대학교)	WP-5
P00265	유압시스템기반 듀얼 암 매니퓰레이터의 Master 설계	박재범 (충남대학교), 박종원 (한국원자력연구원), 정 슌 (충남대학교)	WP-6
P00266	과구속된 병렬케이블 로봇의 주/종속 원격 조작 시스템 개발	김민철, 김창세 (전남대학교)	WP-7
P00361	도로 객체의 특징선 기반 자율주행 차량 센서 자동 외부 보정	송원호, 명현 (KAIST)	WP-8
P00392	엔젤렉스를 위한 클라우드 로봇 서비스 및 데이터 관리 시스템 개발	송민수, 박제창, 서휘원, 손진호 (엔젤로보틱스)	WP-9
P00018	이족 보행 로봇을 위한 F/T 센서 기반 미끄러짐 제어기 설계	강진우, 홍영대 (아주대학교)	WP-10
P00019	마찰과 물성치 오차를 고려한 4-자유도 매니퓰레이터 토크 제어	양수훈, 홍영대 (아주대학교)	WP-11
P00205	로봇 톨 좌표계를 고려한 로봇과 측정 장치 간 변환 행렬 파라미터 보정 방법	장원보, 박상현, 이준영, 신동관, 김무림 (한국로봇융합연구원)	WP-12
P00239	품질기능전개(Quality Function Deployment) 기법을 활용한 과수 수확 그리퍼의 목표 제원 설정	최성모, 황면중 (서울시립대학교)	WP-13
P00263	험지자율주행 강건성 확보를 위한 확률론적 양상을 동역학 모델 기반 경로계획	이원석, 이호진, 김태경 (국방과학연구소)	WP-14
P00279	중수 절제술에서 복강경 내시경을 붙잡는 수술 보조 로봇의 최적화 시뮬레이션	Minhyo Kim, Sangrok (부산대학교)	WP-15
P00381	소비자 친화형 포크리프구조의 매니퓰레이터의 원격제어에 관한 연구	한성현, 김성일, 김희진, 강다비 (경남대학교), 윤경화 (주식회사 건화)	WP-16
P00397	ROS2 기반 엔젤렉스 모니터링 모바일 애플리케이션 개발	박제창, 서휘원, 송민수 (엔젤로보틱스)	WP-17
P00191	Gait Optimization Using Gradient Search Method In Neuro-Musculo-Skeletal Model	Karthik Muruges, Shamanth S. Prasad, 김영우 (한국교통대학교)	WP-18
P00192	Study on Three-Dimensional Orthodontic Wire Processing Robot	Nchumpeni C. Shitiri, Jongchan Park, Huijun Jeon, 김영우 (한국교통대학교)	WP-19
P00229	노말라이징 플로우를 이용한 파지 샘플링 분포 근사 방법	성동현, 박수한, 박재홍 (서울대학교)	WP-20
P00268	PPO 알고리즘을 적용한 협업운송 MRS	이시현, 이귀형 (서울과학기술대학교)	WP-21
P00305	다중 모바일로봇 탐색에서 강화학습 리워드 구조의 영향	김경모, 이귀형 (서울과학기술대학교)	WP-22
P00015	상호연결 시스템에 대한 강화학습 기반 적응퍼지제어 방안	김수빈, 반재필 (금오공과대학교)	WP-23
P00016	멀티 에이전트 시스템에 대한 고장 허용 슬라이딩 모드 제어	조솔희, 반재필 (금오공과대학교)	WP-24
P00017	센서 부착 위치와 관계없이 동일한 관절 정보를 측정하기 위한 센서 정렬 및 보정 알고리즘	서원정, 최정수 (영남대학교)	WP-25
P00024	매니퓰레이터 토크 제어를 위한 회전 관절 마찰 모델링	이경배, 홍영대 (아주대학교)	WP-26
P00025	착용 로봇을 위한 센서 융합 기반 팔 동작 의도 추정	정세현, 오혜원, 홍영대 (아주대학교)	WP-27
P00046	안전성을 강화한 유모차의 자동 브레이크 시스템	홍예진, 황윤서, 신동원 (금오공과대학교)	WP-28
P00047	주행모드 변경이 가능한 하이브리드 트랙 로봇 개발	윤건홍, 이지우, 신동원 (금오공과대학교)	WP-29
P00048	유연성을 강화한 링크타입 로봇 핸드의 설계	임지호, 이다인, 신동원 (금오공과대학교)	WP-30
P00083	오토인코더와 Z 스코어를 활용한 데이터정제로부터 철도차량 스크루공기압축기의 이상탐지성능 개선	김건호 (건국대학교), 조현직 (현대로템㈜), 강철구 (건국대학교)	WP-31
P00084	Implementation of Impedance Controller for Redundant Robot Manipulators Using Extended Exponential Coordinates	이상훈, 정진영, 김민준 (KAIST)	WP-32
P00094	무계중심 변화에 적응하는 반작용 휠 기반 역진자의 균형 유지 제어	김우용, 이성용, 이준용 (호서대학교)	WP-33
P00104	인공지능을 적용한 종이팩 무인 자동 회수기	차영민, 강지원, 임동원 (수원대학교)	WP-34
P00105	압력 기반 하드웨어 중복성 수압 EHA 고장 탐지 방법	박인호, 임동원 (수원대학교)	WP-35
P00118	착용형 센서와 k-NN을 이용한 자세 분석 및 분류 시스템	김민경, 최현진 (상명대학교)	WP-36
P00127	경계선 배치를 위한 다수 무인기의 군집 제어 알고리즘	김윤중, 김나영, 김효중, 유창경 (인하대학교)	WP-37
P00137	WMRA 를 위한 Hybrid Gripper 안전 설계 실험 검증 연구	이재진, 오기쁨, 임동원 (수원대학교)	WP-38
P00138	맞춤형 수압 기반 EHA 설계를 위한 이중 사판식 펌프 특성 연구	김대경, 최예린, 임동원 (수원대학교)	WP-39
P00163	도립진자 시스템의 T-S 퍼지 모델 기반 제어기 설계 및 실험 검증	신승훈, 한태준, 김한솔 (국립한국해양대학교)	WP-40
P00167	인간-로봇 공존 공간에서 효율적이고 안전한 로봇 이동 전략	김원호, 이병욱, 이승환 (금오공과대학교)	WP-41
P00169	3D GAN과 깊이 정보를 이용한 정확한 3차원 재구성	김한규, 심우섭, 이승환 (금오공과대학교)	WP-42
P00187	다중 로봇 커버리지를 위한 계층적인 GA-ACO 방법	공정환, 이나연, 이승환 (금오공과대학교)	WP-43

P00212	새로운 각속도 제어 기준에 따른 향상된 Line Following 기법	허현정, 조현정, 이규만 (경북대학교)	WP-44
P00230	머신러닝을 이용한 템프코어 공정 봉강 물성 예측 기초연구	김예진, 이창현, 이준기, 김영근 (한동대학교)	WP-45
P00238	확장 앞뒤 관측기에 기반한 역진자 시스템의 접촉력 사후 추정	한동훈, 박경훈 (서울시립대학교)	WP-46
P00247	YOLOv5를 사용한 실시간 해양쓰레기 검출 모델 개발 및 성능 평가	김은주, 변영훈, 김한솔 (국립 한국해양대학교)	WP-47
P00292	쿼드콥터를 이용한 자율 얼굴 감지 및 추적을 위한 시각적 추적 제어	박준영, 김광기 (인하대학교)	WP-48
P00324	자율 주행에서의 상대 속도 기반 추월 알고리즘 구현 및 시뮬레이션	최정현, 임예은, 박중훈, 황면중 (서울시립대학교)	WP-49
P00327	관절 토크 정보를 이용한 매니퓰레이터의 말단부 하중 추정	사공의훈, 박중훈, 황면중 (서울시립대학교)	WP-50
P00336	메타버스 인터페이스 장치로서 토크 피드백 외골격 장치 설계 Design and its implementation of a novel metaverse interface device for torque-feedbacked exoskeleton wearables	이민우, 하민혁, 유준상, 은유빈, 이원구 (경희대학교)	WP-51
P00353	한국 수어 통역의 개선을 위한 장갑형 센서 장치의 설계 및 특성화 연구	우시현, 권종건, 이원구 (경희대학교)	WP-52
P00358	RSSI를 이용한 자율주행 차량의 속도를 강제제어하는 도로 네트워크 모델 연구	서동우, 소준호, 하기홍, 이원구 (경희대학교)	WP-53
P00363	통신 장애가 있는 상황에서 원격로봇의 반자동 조작에 대한 사용자 편의성 탐색 연구	임하림, 이종호, 김종성, 이원형 (한동대학교)	WP-54
P00365	키워드 기반 로봇 제스처 생성 알고리즘 연구	남현지, 박은지, 정슬기, 이원형 (한동대학교)	WP-55
P00159	갈륨을 이용한 마이크로채널이 삽입된 소프트 힘 센서 개발	여준성, 최현수, 성지훈, 최현진 (상명대학교)	WP-56
P00119	외란관측자 기반의 하지 정맥 순환 장치의 제어 알고리즘	권동현, 권동현, 최정수 (영남대학교)	TA01-1
P00136	실내 환경에서 모바일 서비스 로봇을 위한 서비스 시작 위치 인식 알고리즘	주경진, 배상현, 최준현, 국태용 (성균관대학교)	TA01-2
P00183	LIDAR를 이용한 쓰러진 환자 검출을 위한 세그멘테이션 된 점들로부터의 고유값 비 추출	김연재 (서울아산병원), 김범수 (울산대학교 의과대학), 김소연 (서울아산병원), 김진규, 최재순 (울산대학교 의과대학)	TA01-3
P00253	보행 중 발목각도 교정을 위한 엑소수트에서의 케이블 위치 결정	조용진, 김준현 (성균관대학교)	TA01-4
P00269	An Expressive Eye Interface for Pedestrian Interaction with Indoor Mobility	DZHOROEV TEMIRLAN, 박수영, 박하은, 이지연, 이희승 (UNIST)	TA01-5
P00342	상지 의수 및 근전도 기반 직관적인 제어 방법 개발	조영걸, 이병욱, 이영석, 조민수, 김경수 (한국과학기술원)	TA01-6
P00003	복합관절 날갯짓 비행체의 중축 시뮬레이터 설계 및 제어력 분석	오웅택, 이상원, 김인래, 김승균 (충남대학교)	TA02-1
P00006	약결합 방식의 INS/UWB 실내항법장치를 위한 MCC 기반 UKF	조성윤 (경일대학교), 이재홍, 박찬국 (서울대학교)	TA02-2
P00102	실내 미지 공간 탐험 및 객체 위치 추정을 위한 자율 비행 프레임워크 개발	박태욱, 오현동 (울산과학기술원)	TA02-3
P00249	최적 이동경로 및 항공기 인식 기반 이동탐색과 자율주행 항공기 접현시스템 개발	원인식, 박범찬, 김현중, 반태규 (인천국제공항공사)	TA02-4
P00338	무인이동체 군집 운용을 위한 분산형 동적 임무 할당 알고리즘	이호준, 허현정, 조현정 (경북대학교), 정연득 (한국항공우주연구원), 이규만 (경북대학교)	TA02-5
P00350	유한 상태 기계를 활용한 점검 목적의 무인비행체 경로 추종 기법	최덕규 (한국과학기술원), 정성욱 (한국전자기술연구원), 류서현 (전력연구원), 명현 (한국과학기술원)	TA02-6
P00125	관절 각도 제약을 지닌T-로봇의 안전 중시 제어	최윤호, 김도익 (한국과학기술원)	TA03-1
P00245	다목적 최적화 방법에 기반한 분산 구동 메커니즘의 최대 동적 성능 평가	김종호 (계명대학교)	TA03-2
P00285	피드백 적분기와 적분 제어를 이용한 외란이 존재하는 드론 시스템 추적 제어	Xiaowei Xing, Dong Eui Chang (한국과학기술원)	TA03-3
P00301	An analytic approach of Formulating a homogeneous Jacobian for Parallel Manipulators with mixed DoF	Hassen Nigatu, Doik Kim (KIST)	TA03-4
P00307	2D Lidar 센서 기반 Semantic Feature를 이용한 위치인식	최준현, 배상현, 안예찬, 주경진, 국태용 (성균관대학교)	TA03-5
P00378	스마트 선박 주요장비 무인 검사로봇	지창열, 시대업 (삼성중공업)	TA03-6
P00172	Yolo-v3를 이용한 오토바이 번호판 추출 및 인식에 관한 연구	이왕현, 김자경 (한세대학교)	TA04-1
P00199	모델 기반 오프라인 강화학습을 이용한 보행자 회피 알고리즘 (Collision Avoidance Algorithm with Model-based Offline Learning)	이상훈, 정희룡 (건국대학교)	TA04-2
P00210	자율시스템을 위한 다중 목표 강화학습 기반 제어	이선재, 이명훈, 문준 (한양대학교)	TA04-3

P00221	다수의 보행자가 있는 복잡한 환경에서 이동로봇의 경로 생성을 위한 Model-Free 강화학습의 보상설계 방법	목진우, 정회룡 (건국대학교)	TA04-4
P00242	딥러닝을 이용한 움직이는 장애물 위치 추정	김정수, 박관우 (서울과학기술대학교)	TA04-5
P00290	육상에서의 환경 구성을 통한 광학 카메라 및 소나 센서 모델 기반 고신뢰도 수중 소나 이미지 생성 기법	성민성, 유선철 (포항공과대학교)	TA04-6
P00120	Livestock breeding environment measurement sensor and high temperature stress management technology (Pig, Chicken)	Muhammad Ibrahim, Junaid Khan Kakar (전북대학교)	TA05-1
P00121	Estimation of shrimp's size based on 3D instance segmentation using deep learning technology	Zhou Heng, 김상철 (전북대학교)	TA05-2
P00122	Study of a Deep Learning-Based audio recognition Technique for Pigs' health identification	Maruihan, 김상철 (전북대학교)	TA05-3
P00123	Estimating Chicken's weight from size data with regression model	김성훈, 김상철 (전북대학교)	TA05-4
P00259	On Performance Improvement of Multi-Layer Perceptron-Backpropagation Neural Network to Diagnose Parkinson's Disease Employing Speech Characteristics	ASAD MARYAM (한국과학기술원)	TA05-5
P00311	딥러닝을 적용한 실시간 말뭉치 인식 시스템	정강민, 정민소 (Modulabs), 김상민 (성균관대학교)	TA05-6
P00155	이중 영계수 영역의 위치 추정용 변형 영상 합성곱 신경망의 최적 커널 크기	김경현, 이두용 (한국과학기술원)	TA06-1
P00220	A Real-Time Person Tracking Algorithm Based on Yolact and SIFT for Agricultural Robots	Pablo Vela, Jaewon Jung, Xiaosa He, Yu Zheng, KyeongHwan Lee (전남대학교)	TA06-2
P00274	영상 분할에서의 도메인 적응 기술을 위한 스타일 변환 기반의 콘텐츠화 기법	양근영, 안우진, 임묘택 (고려대학교), 최현덕 (전남대학교), 강태구 (상명대학교)	TA06-3
P00339	자율주행을 위한 편광 카메라 기반 차량 검출 방법	하민호, 김찬희, 박태형 (충북대학교)	TA06-4
P00386	과적합을 감소시킨 MobileNet을 이용한 드론 촬영 이미지 분류	김성민, 조강현 (울산대학교)	TA06-5
P00086	AgeTech 서비스를 위한 노인들의 색 인지에 관한 시선추적연구	WANG ZEYU, 조지영 (경희대학교)	TA07-1
P00097	노인돌봄인력의 돌봄로봇 이용경험과 이용의향 연구 : 이승보조로봇 사용성 평가 및 직종별 영향요인을 중심으로	윤희정, 이현주, 반시우, 최유리, 정하윤, 신혜리, 임희숙, 김영선 (경희대학교)	TA07-2
P00135	중·고령자의 통합적 디지털 격차 모형의 변화궤적과 예측요인에 관한 연구	엄사랑 (경희대학교), 유나영, 손은하, 한재원, 신혜리, 임희숙, 김영선 (경희대학교 동서의학대학원)	TA07-3
P00157	엘리베이터 버튼 조작을 위한 딥 러닝과 객체 추적 알고리즘 통합 모바일 매니퓰레이터 제어 시스템	강민우, 김태현 (경희대학교), 엄사랑 (경희대학교 동서의학대학원), 김영선, 김원하, 김동한 (경희대학교)	TA07-4
P00161	고층 건물 환경에서의 로봇 네비게이션을 위한 시뮬레이션 환경 구축	강수민, 김학준 (경희대학교), 윤희정, 김영선 (경희대학교 동서의학대학원), 김원하, 김동한 (경희대학교)	TA07-5
P00288	고령자와 자녀세대의 커뮤니케이션 로봇 태도에 영향을 미치는 요인 연구	이현주, 윤희정, 반시우, 한혜신, 김지원, 김수현, 장주향, 석수정, 신혜리, 임희숙, 김영선 (경희대학교)	TA07-6
P00058	지역 좌표계의 위치 정보를 활용한 3차원에서의 leader-follower 대형 제어	현수정 (서울대학교)	TB03-1
P00059	제어 지향 배터리 모델을 이용한 전동화 파워트레인 최적에너지 제어문제의 볼록화	최경환 (광주과학기술원), 김우용 (호서대학교)	TB03-2
P00072	멀미 저감을 위한 제약조건이 있는 모델 예측 제어	홍정훈, 김진성, Ying Shuai Quan (한양대학교), 박태웅, 안창섭 (현대자동차), 정정주 (한양대학교)	TB03-3
P00093	최소 제곱법을 이용한 센서 데이터 아날로그 디지털 변환 과정 효율 개선	구분, 김석균 (한밭대학교)	TB03-4
P00244	자율주행 전기차 전비 최적화를 위한 동적프로그래밍 기반 적응형 순항제어	김선우, 김광기 (인하대학교)	TB03-5
P00394	실린더형 동축반전 비행체의 수직 무게중심 변화에 따른 전진 비행 성능에 관한 분석	황준영, 김승균, 김태균, 이건혁 (충남대학교)	TB03-6
P00231	실내 주행 로봇의 종방향 및 횡방향 제어 성능 향상을 위한 모방 학습 기반 하이브리드 제어 알고리즘 설계	명진희, 이선명, 이은재 (숙명여자대학교), 김현근 (주식회사 더뉴피쳐), 신동훈 (숙명여자대학교)	TB04-1
P00382	차량의 요-롤-피치 거동 향상을 위한 ECS 제어로직 개발	조완기, 유승한 (한국기술교육대학교)	TB04-2
P00383	차량 간 상호작용을 반영한 자율주행차용 차선 변경 알고리즘	우제민, 안창선 (부산대학교)	TB04-3

P00384	DDPG 기반 심층강화학습 기법을 활용한 자율주행 차량의 경로 추종 제어기	김준형, 정용환 (서울과학기술대학교)	TB04-4
P00387	ABS 용 공압 밸브 On/Off 제어 전략	권백순 (군산대학교)	TB04-5
P00389	독립구동 및 독립조향 EV의 슬립각 한계를 고려한 조향 제어 및 토크벡터링 제어 방법	나재원 (원광대학교), 임성진, 윤선영 (서울과학기술대학교)	TB04-6
P00391	자율주행 자동차의 경로 추종을 위한 가중 요소 자가동조 기반 모델 예측 조향 제어 알고리즘 개발	김세환, 오광석 (한경대학교)	TB04-7
P00153	SDD정보를 활용한 제품 절사 위치 판단 알고리즘	박태수, 공남웅 (포스코), 박부건 (POSTECH)	TB05-1
P00173	SAW 조관공정의 탭피스 절단 및 용접 비드 웨이빙을 위한 로봇 시스템 개발	이재열, 백중환, 홍성호, 서갑호 (한국로봇융합연구원), 이희재 (세아제강), 서진호 (국립부경대학교)	TB05-2
P00179	머신러닝 기반 열연 FM 판슬림 예측 모델 개발	박용범, 이준희, 박찬, 박부건 (포항공과대학교)	TB05-3
P00206	모바일로봇을 이용한 원료하역설비(CSU)의 스마트진단기술 개발	김민성, 김기환, 임승호 (포스코 기술연구원 저탄소공정연구소)	TB05-4
P00207	광범위 연원료 야드관리를 위한 무인비행체 운영기술 개발	임승호, 김기환 (포스코)	TB05-5
P00217	강판 표면결함 검출 자동화 기술 개발	원성연, 최강혁 (포스코 기술연구원)	TB05-6
P00385	4족 보행 로봇을 활용한 제철 설비 무인 점검 기술	김기환, 임승호, 김민성, 정제숙, 최용준 (포스코)	TB05-7
P00026	출력포화를 고려한 전역적 일치 제어	임영훈 (경상국립대학교)	TB06-1
P00055	측정 잡음이 포함된 입출력 데이터를 이용한 단일 입출력 선형 시스템의 식별	장하민 (서울대학교)	TB06-2
P00081	쿼드러터의 경로추적 전역 슬라이딩 모드 제어기 설계: 채터링 감소 접근법	손준영, 임묘택 (고려대학교), 최현덕 (전남대학교), 배동성 (상명대학교), 이용준 (고려대학교)	TB06-3
P00164	채터링과 통신을 줄이기 위한 이벤트 트리거 기반 슬라이딩 제어 방법	구재형 (한양대학교), 유세선, 김원희 (중앙대학교), 문준 (한양대학교)	TB06-4
P00214	정확하고 빠른 드론 상태 추정을 위한 가로 안정 확장 칼만 필터	박재현, 장동의 (한국과학기술원)	TB06-5
P00341	Ring-LWE 기반 암호 체계를 활용한 단일 입출력 제어기의 암호화	이주원 (서울대학교)	TB06-6
P00099	3 차원 점 군 데이터를 이용한 ICP 알고리즘 기반의 수중 지형 지도 작성	임유진, 이세진 (공주대학교)	TB07-1
P00126	조도 환경 변화에 강건한 14비트 열화상 카메라 오도메트리14-bit Thermal Odometry that robust to illumination variance	윤승상, 김아영 (서울대학교)	TB07-2
P00323	카메라-라이다 융합 기반 이동로봇 위치추정	오지용, 이지은 (한국전자통신연구원)	TB07-3
P00352	실내 공유형 모빌리티 AngGo Pro의 주행 성능 개선 및 보행자 인식 알고리즘 개발	박수영, Temirlan Dzhoroiev, 윤승호, 이희승 (UNIST)	TB07-4
P00007	슬라이딩 모드 제어기와 외란 관측기를 이용한 동축반전 헬리콥터 무인기의 자세 제어에 관한 연구	정희조 (충남대학교), 박온 (Cranfield University), 김승균, 석진영 (충남대학교)	TC03-1
P00014	퍼지 추론 기반 회전 역전자 슬라이딩 모드 제어시스템 설계 기법 연구	이석준, 문준 (한양대학교)	TC03-2
P00075	Neural Network based Control for Swing-up and Stabilization of Rotary Inverted Pendulum	김동범 (한양대학교), Ngo Phong Nguyen (UNIST), 문준 (한양대학교)	TC03-3
P00165	Multi-Loop Positioning Technique for Servo Systems via Pole-Zero Cancellation Speed Error Stabilization Approach	이효찬, 장한나, 김석균 (한밭대학교)	TC03-4
P00166	속도서보 시스템 응용을 위한 모델 독립형 속도 및 가속도 필터	지연, 김석균 (한밭대학교)	TC03-5
P00185	속도 서보 시스템 동기화 응용을 위한 차수 축소 속도 추종 제어	박상우, 김석균 (한밭대학교)	TC03-6
P00343	차세대 수소저장용기 고속 와인딩 장비 개발을 위한 가상의 벽 가설 기반의 물리적 힘 센서 없는 힘 제어	유관호, 신예진, 성국영, 최정수 (영남대학교)	TC03-7
P00037	가상환경 시나리오 기반 차량-드론 연계시스템의 자율주행 성능 평가	최민영, 김예온, 전현재, 김태수, 박건, 이지예, 류승하, 오선무, 임용섭 (대구경북과학기술원)	TC04-1
P00115	차선 기반의 슬라이딩 슬라이딩 윈도우 후보군을 후보군을 활용한 최적 경로 선택 시스템	서동욱, 명현 (KAIST)	TC04-2
P00277	Intelligent Controller using Reinforcement Learning for Autonomous Navigation	아미르 라메자니, 이덕진 (전북대학교)	TC04-3
P00367	자율주행 경주에서 상대차량 추월을 위한 가우시안 프로세스 기반 실시간 행동 예측 및 개선	권준성, 남영임, 이호진, 권철현 (울산과학기술원)	TC04-4
P00393	공간에 고정된 단일 카메라를 활용한 자율 주차 시스템	하성보, 조강현 (울산대학교)	TC04-5
P00146	주기적 다중 응답 추적 기반의 주행 영상 속도 추론	이준하 (경북대학교, 한국생산기술연구원), 원홍인 (한국생산기술연구원), 김민영 (경북대학교), 김병학 (한국생산기술연구원)	TC05-1

P00296	랜덤 패턴을 활용하여 동시 접촉 판단이 가능한 비전 기반 촉각 센서	이진혁 (경북대학교), 이수웅 (한국생산기술연구원), 김민영 (경북대학교)	TC05-2
P00320	염색원단 불량 검사를 위한 실시간 온 디바이스 딥러닝 검출기	김도녕, 장오태, 김성호 (영남대학교)	TC05-3
P00325	Transformer 기반 소형 객체 검출 연구 동향 분석	신연하, 김성호 (영남대학교)	TC05-4
P00326	FaceLandmark 기반의 얼굴 검출 및 심박수 측정	이승연, 이성령, 조상호, 김성호 (영남대학교)	TC05-5
P00032	위상 지도에서 다중 에이전트 경로 계획	송수환, 나기인, 유원필 (한국전자통신연구원)	TC07-1
P00040	로봇 편대 관리 시스템 설계 및 시뮬레이터 개발	나기인, 송수환, 유원필 (한국전자통신연구원)	TC07-2
P00103	로봇방제의 운전보조를 위한 원격운전시스템에 관한 연구	유원필, 송수환 (ETRI)	TC07-3
P00114	소형 박스 디팔레타이징을 위한 로테이션 검출 및 박스 피킹 순서 결정 방법	임을균, 김동형, 김중배 (한국전자통신연구원)	TC07-4
P00134	로봇의 비정형 소포 디팔레타이징 작업을 위한 ROS 기반 소프트웨어 개발	김동형, 김태이, 임을균, 김중배 (한국전자통신연구원)	TC07-5
P00142	로봇 그리퍼를 이용한 비정형 소포의 디팔레타이징에 관한 연구	허준형, 백인혁, 신규식 (한양대학교)	TC07-6
P00008	초음파 누설검출기의 야외성능평가	조재완 (한국원자력연구원)	TP-1
P00009	초음파 누설검출기의 경우환경 시험	조재완 (한국원자력연구원)	TP-2
P00013	Human gait tracking system using two foot-mounted IMUs and two 2D LiDARs	Huu Toan Duong, 서영수 (울산대학교)	TP-3
P00029	무인자동차를 위한 3D 라이더 기반 음각 장애물 탐지	최덕선, 민지홍, 김준 (국방과학연구소)	TP-4
P00062	LSTM망 적용을 통한 가속조건에서의 IMU기반 자세추정 성능향상	이창준, 최지석, 이정근 (한경대학교)	TP-5
P00090	자연광 특성에 가까운 간단한 LED 제어 프로파일 생성 방법	이상덕, 정영빈, 홍인경, 윤형권 (국립원예특작과학원)	TP-6
P00151	디지털농업 교육을 위한 라인 LED시스템 광량자속밀도 특성화	이상덕, 정영빈, 홍인경, 윤형권, 김우영, 한승원 (국립원예특작과학원)	TP-7
P00190	UWB 센서를 이용한 실내이동로봇 자세추정	이수영, 박현철, 어성우, 이찬규, 장명 (서울과학기술대학교)	TP-8
P00235	저해상도 LiDAR 3차원 물체 감지 성능 향상을 위한 깊이 영상 업샘플링 비교 연구	송형석 (한동대학교), 유지환 (넥스트케이), 김영근 (한동대학교)	TP-9
P00261	Magnetic Positioning을 위한 교류 자기장 코일의 전압제어 보드 설계 및 측위 응용 실험	성상경, 윤재현 (건국대학교)	TP-10
P00312	친환경 전기버스의 충전 효율 향상을 위한 다중 센서 융합 기반 정밀 측위 기술에 관한 연구	최경수, 사의환, 김재은, 김성진 (한국자동차연구원)	TP-11
P00316	IMU-Location 센서와 전/후 행동 맥락 정보를 이용한 일상생활 행동 분류	이덕원, 오소진, 이원준, 이상협, 전국성, 김문상 (광주과학기술원)	TP-12
P00328	스파이크 열 기반 촉각 센싱 시뮬레이터	김재훈, 김성필 (UNIST), 김태영, 정운룡 (포항공과대학교)	TP-13
P00346	RF 신호를 이용한 3차원 상에서의 카테터의 진행 방향 및 위치 인식	하진철, 김창세 (전남대학교), 김자영, 박종오 (한국마이크로의료로봇연구원)	TP-14
P00366	분산형 강결합 영상-관성 협조 SLAM 시스템: 예비결과	강지석, 전상윤, 이동준 (서울대학교)	TP-15
P00368	Preliminary Study of the Effect of Bearings on Twisted String Actuation Over a Curved Surface	Sengupta Shubhranil, Jee-Hwan Ryu (KAIST)	TP-16
P00359	SLAM으로 생성한 지도상에서 Marker를 이용한 위치 추정	권태양, 김재훈, 이승엽 (wego robotics)	TP-17
P00028	군 경계 순찰 임무 수행을 위한 전이학습 기반 거동수상자 객체 인식 모델 개발에 관한 연구	이태영, 이종훈, 최규현, 장진수, 성낙근 (육군종합정비창)	TP-18
P00074	깜마늘 꼭지부 절단을 위한 딥러닝 기반 영상처리 및 절단부 제어 시스템 연구	이창형, 홍석주, 김상연, 김응찬, 박성민, 누르히스나, 김성제, 노승우, 류지원, 김대영, 임도훈, 김기석 (서울대학교)	TP-19
P00092	Determination of SSC in Oriental Melon Using Snapshot-type Hyperspectral Imagery	조병호, 이성민, 김경철 (국립농업과학원)	TP-20
P00100	Image Restoration in Various Weather Conditions for Maritime Object Detection	이준석, 박주미, 이규빈 (광주과학기술원)	TP-21
P00111	복강경 수술 보조를 위한 자동 출혈 감지 연구	윤단, 김병수 (서울대학교), 임민혁 (서울대학교병원), 전병준, 최승재, 정서이, 최동현 (서울대학교), 조민우 (서울대학교병원), Sungwan Kim (서울대학교)	TP-22
P00156	수경재배 온실 모니터링 로봇을 위한 참외 인식 시스템 연구	김용현, 조병호, 이기범, 김경철 (국립농업과학원)	TP-23
P00194	2지형 그리퍼의 실린더형 물체 파지를 위한 RGB-D 카메라 영상 을 사용한 파지점 추정	김근환, 정병진, 김태근, 신동인, 황정훈 (한국전자기술연구원)	TP-24
P00196	비행체의 상대적 측위 추정을 위한 Epipolar Geometry 기반의 ROS 시스템	박준우, 엄태욱, 안효성 (광주과학기술원)	TP-25

P00250	비주어 정보잉과 스테레오 카메라를 활용한 6축 매니플레이터 제어	이호진 (서울과학기술대학교)	TP-26
P00271	사람의 생체신호 측정을 위한 지능형 안면인식 방안	배종호, 손소은, 최용 (한국로봇융합연구원), 유기명 (모비노마)	TP-27
P00313	Pose Estimation과 CNN을 이용한 실시간 손 제스처 인식	구동우, 고종광, 김문상 (광주과학기술원)	TP-28
P00319	RGB-D 이미지를 이용한 축 대칭 물체의 파지 알고리즘	박종훈, 윤석현, 황면중 (서울시립대학교)	TP-29
P00112	차세대 수술 로봇의 비전 시스템으로 Head-Mounted Display의 활용 가능성에 대한 예비 연구	이종현, 김영균, 조승연, 박성우 (서울대학교), 심재우 (연세대학교), 명유호 (서울대학교), 조민우 (서울대학교병원), Sungwan Kim (서울대학교)	TP-30
P00133	효과적인 로봇보조 상지 훈련을 위한 기계학습 기반의 사용자의도 파악 및 보조 방법	김민주, 장민수 (서강대학교)	TP-31
P00174	고무밴드와 와이어를 이용한 중력보상 장치	김경남, 송재복 (고려대학교)	TP-32
P00175	가스 스프링 및 중력보상 장치 기반의 근력보조 장치	전찬욱, 송재복 (고려대학교)	TP-33
P00181	웨어러블 로봇의 이질감 감소를 위한 적응형 외관관측기 설계	하원석, 배지훈, 박재한 (한국생산기술연구원)	TP-34
P00184	가변 강성 증대를 위해 격자 내벽을 갖는 공압식 소프트 햅틱장치	한형택, 이두용 (한국과학기술원)	TP-35
P00010	A Study on the Architecture Combined with Audio-Visual Speech Recognition System for Open Cloud-Based Speech Recognition API Robust in Noise	전상훈, 임형준, 김문상 (광주과학기술원)	TP-36
P00027	양팔 로봇의 다중 팩인홀 작업에 대한 조합 최적화 문제 및 물체 인식 설계	김명섭, 박재한 (한국생산기술연구원)	TP-37
P00197	Sim-to-Real 강화학습 기반의 사각팩 정렬 방법	윤준안, 송재복 (고려대학교)	TP-39
P00302	자율주행 차량의 인공지능 학습용 데이터 수집 환경 및 전처리 데이터 구축에 관한 연구	사의환, 최경수, 조성현, 김성진 (한국자동차연구원)	TP-40
P00050	중력보상장치가 적용된 지미집 시스템의 위치제어를 위한 슬라이딩 모드 제어	김병수, 곽관웅 (세종대학교)	TP-41
P00064	6자유도 무인수상정의 Passive Decomposition을 이용한 경로추적제어와 디자인 최적화	백승욱, 정석진, 홍석현, 이동준 (서울대학교)	TP-42
P00140	동역학 시뮬레이션에 의한 농업용 UAV의 서스펜션 설계를 위한 스프링 계수 결정 시험	김상철, 김성훈, Maruihan, Zhou Heng (전북대학교)	TP-44
P00226	고 하중 듀얼암 로봇의 원격 제어시스템	임도현 (충남대학교), 박종원 (한국원자력연구원), 정슬 (충남대학교)	TP-45
P00232	운영체제 커널의 실시간 설정에 따른 ROS2 프로그램의 성능 분석	이영우, 홍성일, 최덕선 (국방과학연구소)	TP-46
P00317	Time to Line Crossing을 이용한 차선 이탈 방지(LKA) 알고리즘	홍준기, 우수호, 최재환, 이재홍 (경희대학교), 김재형 (이인텔리전스), 이순걸 (경희대학교)	TP-47
P00349	비선형적 전자기 구동에 대한 외관 관측기 기반 제어기 개발	이한솔 (전남대학교), 백주훈 (광운대학교), 김창세 (전남대학교)	TP-48
P00023	자율주행 차량을 위한 볼록 최적화 기반의 최적 강인 제어기의 설계	홍성일, 박규현, 김태경, 문중위 (국방과학연구소)	TP-49
P00049	입력 포화를 고려한 1/4 차량 능동현가장치의 H-infinity 제어기 설계	김영재, 김태형 (중앙대학교)	TP-50
P00203	주행노면 분류를 위한 노면 마찰에 따른 무인차량 추종 제어 영향성 분석	박규현, 김태경, 문중위, 홍성일 (국방과학연구소)	TP-51
P00373	반복 학습을 통한 휴머노이드 로봇의 작업동작 지능제어에 관한 연구	한성현, 김성일, 김희진, 강다비 (경남대학교)	TP-52
P00225	산업용 로봇 힘제어를 위한 6축 순응장치 설계	정성훈, 김기성 (경남대학교), 박시백 (삼성전자), 김현성 (경남대학교)	TP-53
P00044	라즈베리 파이를 이용한 머신러닝 기반 스마트 분류 시스템	최병선, 변수환, 박재병 (전북대학교)	TP-54
P00369	잡음 수준을 고려한 탐지 거리 간격에 따른 미사일 유사도 검사	김하선, 김아란 (국립군산대학교), 강창호 (국립금오공과대학교), 김선영 (국립군산대학교)	TP-55
P00388	Modified U-Net based Brain Tumor Segmentation	Rehman Mobeen Ur, Kil To Chong (전북대학교)	TP-56
P00390	Identification of 4mC modification sites based on ElasticNet and Machine Learning	Zeeshan Abbas, Kil To Chong (전북대학교)	TP-57
P00400	양팔 12 자유도 로봇의 농작업 수행을 위한 상대 자코비안을 이용한 모션 제어 연구	김은현, 문재성 (전북대학교)	TP-58
P00218	Offset Wrist를 갖는 6자유도 협동로봇 시스템 개발	김기성, 정성훈, 최준우, 김한성 (경남대학교)	TP-59
P00030	관제 인프라 센서 융합 기반의 사전 객체 탐지 정보를 이용한 자율이동 로봇의 사각지대 회피 주행 성능 개선	김예은, 전현재, 최민영, 김제석, 권순, 안진웅, 최경호, 임용섭 (대구경북과학기술원)	FA01-1
P00209	Pedestrian Detection and Tracking Algorithm using 2D LiDAR and RGB Camera	HanYunFeng, 정회룡 (건국대학교)	FA01-2
P00399	보행자 안내 인공지능 모델 훈련을 위한 원근변화 데이터 증강	정창현, 조강현 (울산대학교)	FA01-6
P00233	자율주행 영상 인식을 위한 의미론적 분할 및 객체탐지 통합모델	김상협, 박용운 (동국대학교)	FA01-3
P00395	Soft Pseudo 레이블의 유사도 기반 사람 탐색 연구	최제환, Tang Qing, 조강현 (울산대학교)	FA01-4
P00396	사람 탐색을 위한 Global Pooling 방법 분석	Tang Qing, 최제환, 조강현 (울산대학교)	FA01-5



P00088	SLAM 과 다층 구조 비용 지도 기반의 실시간 반자율주행 지도 작성 로봇 개발	김지은, 강성모 (㈜에스오에스랩)	FA02-1
P00280	객체 추적 영상기반 비주얼 서보잉을 위한 장애물 회피 경로 계획	김휘민, 장동의 (한국과학기술원)	FA02-2
P00291	카메라와 라이다 센서의 특성을 반영하는 네트워크 기반의 스위치 모듈 및 센서 융합	김택림, 박태형 (충북대학교)	FA02-3
P00332	자율 드론을 활용한 인공지능 기반 교통 순찰 솔루션	김남영, 김준영, 이규만 (경북대학교)	FA02-4
P00356	영상 인식을 활용한 실내 모바일 물류 로봇의 자율협업 시스템	이주혁, 이규만 (경북대학교)	FA02-5
P00364	Single Channel LiDAR를 이용한 3D Mapping 구현	배문규 (인천대학교), 김주영, 김창수 (유진로봇), 강창목 (인천대학교)	FA02-6
P00036	모델 위월회를 사용한 노이즈 레이블 정제 학습	유연국, 노희선, 이규빈 (광주과학기술원)	FA03-1
P00042	순환신경망과 Preisach 모델을 이용한 Tendon-Sheath 메커니즘의 형상 의존 이력 현상 모델링	김동찬 (부산대학교), 김홍민 (매사추세츠 공과대학교), 임우성, 진상록 (부산대학교)	FA03-2
P00087	미학습 그리퍼의 깊이 예측을 위한 단일 네트워크	김강민, 백승혁, 김태원, 이규빈 (광주과학기술원)	FA03-3
P00101	FPGA 탑재 경량 심층신경망의 정확도 및 연산 성능 연구	박태욱, 오현동 (울산과학기술원)	FA03-4
P00243	준지도학습을 활용한 누설자속 데이터 기반 특수강 표면 결함 분류 모델 설계 기초 연구	박재은, 김영근 (한동대학교)	FA03-5
P00303	케이블 파지 작업을 위한 작업평면에서의 각도추정	허재혁, 이규빈, 박성호 (GIST)	FA03-6
P00304	2D 이미지와 3D 포인트 클라우드 매칭을 위한 대조 학습	남동우, 노상준, 백승혁, 이규빈 (광주과학기술원)	FA03-7
P00162	다수의 자율수중이동체를 이용한 효율적 기뢰 탐색을 위한 행동 시퀀스 계획 알고리즘 개발	김경서, 김진환 (한국과학기술원)	FA04-1
P00188	무인수상선의 군집운항시 충돌회피를 위한 속도 장애물 및 포텐셜 필드 기법의 비교	조현재, 김수림, 여찬영 (부경대학교), 김정현 (한국조선해양기자재연구원), 박종용 (부경대학교)	FA04-2
P00234	Informed-RRT 기반 자율운항선박의 충돌 회피 경로 계획 알고리즘 개발	배영우, 최재하 (충남대학교), 박정홍, 김혜진 (선박해양플랜트연구소), 윤원근 (충남대학교)	FA04-3
P00236	무인 수상선 상태 추정을 위한 Five-state UKF 및 비선형 관측 가능성 분석	최재하, 배영우 (충남대학교), 박정홍, 김혜진 (선박해양플랜트연구소), 윤원근 (충남대학교)	FA04-4
P00294	다중 로봇 시스템의 협동적 임무계획을 위한 랑데부 위치 최적화	도학기, 장준우, 김진환 (한국과학기술원)	FA04-5
P00340	라이다와 카메라를 사용한 무인수상체의 환경 인식 기반 자동 도킹 시스템 개발	김수림, 조현재 (국립부경대학교), 김정현 (한국조선해양기자재연구원), 여찬영, 박종용 (국립부경대학교)	FA04-6
P00089	Analysis of Electrode Configuration for Underwater Robot's Navigation Utilizing Underwater Electric Field Sensor	김재선, 이인규 (포항공과대학교), 김병진 (한국기계연구원), 배기웅 (국방과학연구소), 유선철 (포항공과대학교)	FA05-1
P00141	차량 항법을 위한 IMU 장착 위치를 고려한 개선된 INS/GPS/NHC 복합항법시스템	채명석, 권재욱, 조의연, 조성윤 (경일대학교)	FA05-2
P00215	정규 균일 분포 칼만 필터를 이용한 물체 SLAM	정재형, 박찬국 (서울대학교)	FA05-3
P00216	라이다 오도메트리를 위한 통계적 평면 추출 방법	이한열, 정재형, 박찬국 (서울대학교)	FA05-4
P00227	확장칼만필터 기반 GNSS/INS 항법 시스템의 자율주행 트랙터 적용 연구	전찬우, 김학진, 최동석 (서울대학교)	FA05-5
P00347	Robust Integration of Multiple Visual-Inertial Navigation Systems	Kuruppu Arachchige Sasanka, 이규만 (경북대학교)	FA05-6
P00004	서포트 벡터 머신을 이용한 유도전동기 고장진단	김민찬, 이종현, 왕동훈, 황지환, 이인수 (경북대학교)	FA06-1
P00031	선박을 위한 강인한 모델예측제어기반 경로 추종 및 장애물 회피	이찬규, 김진환 (한국과학기술원)	FA06-2
P00043	The Development of the Lyapunov Pose Controller for 4 Wheel Independent Steering and Driving System	Heonjong Yoo, Tean Chen, Pablo vela, Kyeong-Hwan Lee (전남대학교)	FA06-3
P00054	Trajectory 최적화를 이용한 시스템 추정 파라미터 분산 최소화	공태준, 정하늘 (DGIST), 강재구 (㈜아진엔텍), 오세훈 (DGIST)	FA06-4
P00168	출력 중심의 검증체계를 통한 선형제어기의 효율적인 인증	이승범 (서울대학교)	FA06-5
P00211	알치 기반 알고리즘을 이용한 불확실한 DC 마이크로그리드를 위한 분산적인 강인 제어 기법	이주원, 백주훈 (광운대학교)	FA06-6
P00056	서보모터를 이용한 2자유도 부족구동 손가락 모듈의 제작과 제어방법	정동경, 신율 (현대케피코)	FA07-1
P00129	진환경적인 소형 EHA를 위한 양방향 사판식 액셀피스톤 수압 펌프의 설계	송하권 (수원대학교), 이용권 (한국하이액트지능기술㈜), 임동원 (수원대학교)	FA07-2
P00282	기계적 변속이 가능한 마그네틱 기어 변속 시스템의 설계 및 최적화	이예드가, 송한결, 정석환 (서강대학교)	FA07-3
P00308	T-메커니즘을 통한 험지 이동 로봇 탑재부의 2 자유도 자가 균형	최윤호, 박상용, 김도익 (한국과학기술연구원)	FA07-4

P00331	전이학습을 활용한 카페 일회용 컵 자동 분리 반납기	이재준, 노창주, 박한국, 최지원, 양석준, 최용훈 (광운대학교)	FA07-6
P00314	시공간 태양광 발전량 예견 기술 및 발전설비 모니터링 시스템 구현 방안	김건중, 유기호 (전북대학교)	FA07-5
P00020	자율주행 차량의 모델 예측 제어를 위한 동역학 학습 모델과 최적 파라미터	김태경, 문중위, 이호진 (국방과학연구소)	FP-1
P00041	지향식 3D 라이더와 VIO 센서를 사용한 퀴드콥터 드론의 실내 자율 근접 비행	장종태 (한국항공우주연구원), 윤원근 (충남대학교)	FP-2
P00051	동적 다개체 시스템의 일반화 순환 추적 제어	곽태헌, 김태형 (중앙대학교)	FP-3
P00095	학습된 동역학 모델을 공유하여 사용하는 샘플링 기반 경로계획 및 경로추종 프레임워크 설계	이호진, 김태경, 이원석, 홍성일 (국방과학연구소)	FP-4
P00096	강화학습을 이용한 험지 자율주행 차량의 목표점 도달 연구	김용재 (국방과학연구소 지상기술연구원)	FP-5
P00098	거리 지도 기반 텐타를 알고리즘을 이용한 비정형 환경 주행	김민수, 안준우, 이양우, 박재홍 (서울대학교)	FP-6
P00152	사람과 사족 동물의 공통형상 모델 기반 자세추정기법	민지홍, 최지훈 (국방과학연구소), 김태원 (위드로봇)	FP-7
P00176	자율주행 음영구간 미시교통정보 생성에 적용 가능한 차로 수준 도로 네트워크의 경로 탐색 방안 연구	김덕호, 김성진, 김재은, 이정욱 (한국자동차연구원)	FP-8
P00202	차량 시뮬레이션 데이터를 활용한 뉴럴 네트워크 기반 동역학 학습 모델 비교	문중위, 김태경, 이호진, 홍성일 (국방과학연구소)	FP-9
P00219	RGB-D 센서를 활용한 동적 객체 추적 및 추종 로봇 개발	윤찬민 (충남대학교), 신영식 (한국기계연구원)	FP-10
P00297	2D Lidar와 카메라 센서 퓨전을 통한 사람 인식 및 추적 기술	유동길, 전형준, 한창완, 오정현 (광운대학교)	FP-12
P00333	빌딩풍을 고려한 UAM/UAV의 비행경로계획	김민창, 김건중, 유기호 (전북대학교)	FP-13
P00354	무인수상선의 자율운항 및 3차원 정보 가시화 프레임워크 개발	허수현, 강민주, 윤상웅, 박예찬, 최진우, 정종대, 박정홍 (선박해양플랜트연구소)	FP-15
P00355	태양광 하이브리드 수상 무인기 축소기 개념설계 및 비행 시뮬레이션	이원철, 박형준, 김건중, 게라파디아지안카를로에, 유기호 (전북대학교)	FP-16
P00033	사용자 경험 향상을 위한 착용자 맞춤형 햅틱 글러브	김세호, 모시원, 김경수, 김영재, 최현진 (상명대학교)	FP-17
P00034	공유 킵보드에 탈부착 가능한 모듈형 자율 주차 시스템	최선일, 김규린, 정태혁, 신희준, 황병욱, 최현진 (상명대학교)	FP-18
P00035	유아 소근육 발달을 위한 손 모양 인식 디스플레이	안수빈, 정재혁, 한상헌, 방시은, 김지현, 최현진 (상명대학교)	FP-19
P00067	OCR을 활용한 도서 점역 디바이스 개발	유동현, 김동규, 서동민, 전우혁, 최현진 (상명대학교)	FP-20
P00071	무인 배달을 위한 거리 추정 및 자율 회피 기술 연구	조훈희, 강태구, 조경근, 이준우, 강준우, 김유중, 이종혁 (상명대학교)	FP-21
P00080	높이 조정가능한 테이블 세팅 서빙로봇에 관한 연구	유진영, 김현준, 김정현, 방유석, 최현진 (상명대학교)	FP-22
P00107	FSR 선제와 영상분석을 이용한 족부 기립 상태별 움직임 측정 방법	김보경, 서동민, 강태구 (상명대학교)	FP-23
P00113	PPG 센서를 이용한 음주 상태 추정 방법 연구	최혜정, 방유석, 강태구 (상명대학교)	FP-24
P00130	목발의 부작용 완화 및 보행 보조 스마트 목발 디바이스	정성호, 김재욱, 김희찬, 최현수 (상명대학교(천안)), 최현진 (상명대학교)	FP-25
P00170	마그네틱 커넥터를 이용한 천장형 전기차 충전 시스템	남재욱, 김성연, 김민경, 이상우, 최현진 (상명대학교)	FP-26
P00201	Gazebo/ROS 시뮬레이션 환경에서의 무인 수상정 운항	김서현, 신유정, 정다빈, 이보은, 고낙용 (조선대학교)	FP-27
P00223	영상처리 알고리즘을 적용한 XY 직교 레이저 각인로봇	김우인, 김현준, 이준석, 이지태, 남윤석 (한국공학대학교)	FP-28
P00224	재활용 쓰레기의 자동 분류 시스템에서 딥러닝 기반의 물체인식 알고리즘 적용에 대한 연구	김영준, 안희철, 오승엽, 장병철, 정명진 (한국공학대학교)	FP-29
P00228	Human Pose Estimation for Interactive Metaverse System	서동현, 이정수, 김준현, 최현지, 박경빈, 이영문 (한양대학교 ERICA)	FP-30
P00254	라이더센서를 이용한 자율주행 로봇의 주행성능 개선에 대한 연구	이찬해, 정해진, 이현우, 안태준, 정명진 (한국공학대학교)	FP-31
P00255	하이브리드 액션 공간에서 강화학습을 기반으로 한 골프 전략 연구	김한비, 신한수, 김진, 최성우, 정문호 (광운대학교)	FP-32
P00257	딥러닝 기반 실종자 식별 지능형 CCTV	나준희, 김현민, 김창범, 강두용, 오정현 (광운대학교)	FP-33
P00262	모듈 장착형 다용도 로봇 플랫폼	장재우, 최석원, 문석준, 김태경, 오정현 (광운대학교)	FP-34
P00275	스마트 횡단보도	선홍현, 이춘권, 안시현, 허원철, 정승현, 최준영, 박영준, 문선주, 김형진, 이재용 (부경대학교)	FP-35
P00276	외란 관측기를 이용한 실감교류 기반의 휠체어 시뮬레이터 시스템의 기술기 제어	임세영, 김성준, 김찬혁, 이호석, 백주훈 (광운대학교)	FP-36
P00283	와이어 센서를 활용한 로봇의 위치 인식 시스템	고은영, 엄일영, 안유림, 유정석, 박광현 (광운대학교)	FP-37
P00286	자율주행 모바일 로봇을 활용한 전기차 자동충전 시스템	권준, 장재필, 이용재, 유서현, 박태준 (한양대학교)	FP-38
P00293	전염병을 효과적으로 예방하기 위한 소독액 분사 장치 개발에 관한 연구	박주은, 박영환, 김지우, 신민중, 이선준, 이준목, 이정환, 김예준 (부경대학교)	FP-39

P00295	트랙기반 실내 이동로봇의 주행 슬립 보상을 위한 추종성능 개선 연구	송민기, 서진호 (부경대학교)	FP-40
P00299	비정형 건축물의 화재 비상구 유도등을 활용한 탈출 경로 탐색 알고리즘 개발	석윤정, 서진호 (부경대학교)	FP-41
P00300	열화상 카메라가 내장된 소방헬멧	곽혜림, 김태완, 박성찬, 김지혜, 손승우, 최가은, 이희호, 박시진 (부경대학교)	FP-42
P00344	모바일 로봇을 활용한 사무 업무 보조 서비스 개발 Development of Office Assistance Services Using Mobile Robots	윤영로, 이성훈, 최유신, 도소라, 박종찬, 양지윤, 우재홍, 이병주 (한양대학교 ERICA)	FP-43
P00160	Zigbee를 이용한 산업 재해 방지 스마트 안전 장비 및 중앙 안전 관리 시스템	여준성, 김범석, 허광성, 현무림, 최현진 (상명대학교)	FP-44
P00375	클라우드 플랫폼을 이용한 식물재배용 데이터 공유 스마트팜에 대한 연구	이우영, 김기환, 안진영, 신형식, 김찬혁, 임재형, 김승엽 (영진전문대학교)	FP-45
P00376	딥러닝 학습 데이터를 기반으로 외벽의 균열을 검사하는 로봇 시스템 설계	박진호, 안호연, 이원석, 유효정, 주형길 (한국공학대학교)	FP-46
P00186	RC 서보모터를 이용한 2족 보행 로봇 개발 및 걸음새 기초 설계	황보규, 안동근, 정민규, 김용찬, 차동혁 (한국공학대학교)	FP-47
P00241	착용형 장비와 키넥트 센서를 이용한 로봇 시스템	임태훈, 이종성, 최현서, 홍순혁 (한국공학대학교)	FP-48
P00380	주정차 금지 지정 구역의 불법 주정차 자동 단속 시스템에 대한 연구	천의창, 변우용, 손민수, 안병언, 김현진 (영진전문대학교)	FP-49
P00334	딥러닝 기반 보도(歩道) 환경 인식 및 쓰레기 분류 기술을 탑재한 청소로봇 시스템	임경민, 이영민, 이종수, 임준오, 양우성 (광운대학교)	FP-50
P00345	AI 알고리즘을 활용한 스마트 수레 서비스 Smart Trolley Service Using AI Algorithm	조성진, 남재광, 김민준, 봉진희, 조기동 (광운대학교)	FP-51
P00069	Event-triggered disturbance observer-based robust control for linear systems	정영호, 반재필 (금오공과대학교)	FP-52