

이준우(Lee Joon Woo)



CONTACT

abc@naver.com
로봇사업단 : 042-821-6871

LANGUAGES

★★★ ENGLISH

SKILLS

★★★★★ C

★★ SolidWorks

Education - 학력사항

사립 청주대학교 청주대학교 전자공학과 수료 (2013.02)
국립 한국교통대학교 전기공학과 학사졸업 (2019.02)
국립 충남대학교 메카트로닉스공학과 석사과정 수료 (2021.02)

Undergraduate Coursework

일반물리학
일반물리학실험
일반화학
일반화학실험
대학수학
회로이론
전자기학
C언어 프로그래밍
디지털논리회로
디지털논리회로실험
전력공학
전기기기
조명공학
전력전자공학
제어공학
전기물성공학
고전압공학
신호와 시스템
마이크로프로세서
PLC 프로그래밍
로봇공학

Graduate Coursework

계측공학
고등응용수학
응용로봇공학
로봇제어시스템
지능제어
고급선형대수학

TA(Teaching Assistant)

2020. 09~12 | 디지털 회로 실험 TA

2021. 09~12 | 디지털 회로 실험 TA

External Education

2020. 08 | 협동로봇(UR3, 5 로봇 등) 티칭 실습

2021. 08 | ROS 활용 로봇 프로그래밍

2021. 08 | ROS 활용 SLAM 네비게이션

Journal papers

- 2021 S. Jung and J. W. Lee, "Similarity Analysis Between a Nonmodel-Based Disturbance Observer and a Time-Delayed Controller for Robot Manipulators in Cartesian Space," in IEEE Access, vol. 9, pp. 122299-122307, 2021, doi: 10.1109/ACCESS.2021.3109568.
- 2021 정슬, 이준우.(2021).로봇 제어 교육에서 외란 관측기와 시간지연제어기의 연관성에 대한 튜토리얼.제어로봇시스템학회 논문지,27(4),298-305.

Conference papers

2020. 11 이준우, 정도진, 정슬.(2020).시간 지연 제어기의 샘플링 시간에 따른 성능 평가 : KOBOKER 로봇 팔 위치 제어 실험.대한전자공학회 학술대회,(0),503-505.
2021. 06 이준우, 정도진, 정슬.(2021).직교 좌표 공간에서 로봇 팔 제어를 위한 시간지연제어기의 조인트 가속도 추정의 성능에 관한 연구.제어로봇시스템학회 국내학술대회 논문집,(0),496-498.
2021. 06 이준우, 정도진, 정슬.(2021).직교 좌표 공간에서 로봇 팔을 위한 카테시안 시간지연제어기의 구현 및 실험.대한전자공학회 학술대회,(0),1199-1202.
2021. 10 Joon Woo Lee and Seul Jung.(2021).Kalman Filter Design for Estimating Cartesian Acceleration of a Time-delayed Controller for a Robot Manipulator.2021 The 2st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2021)
2021. 12 이준우, 정슬.(2021).관절 공간에서 로봇팔의 시간 지연 제어기 구현을 위한 각가속도 추정 방법에 관한 비교 연구. 전북제주지부-KROS광주호남제주지부 합동 학술대회

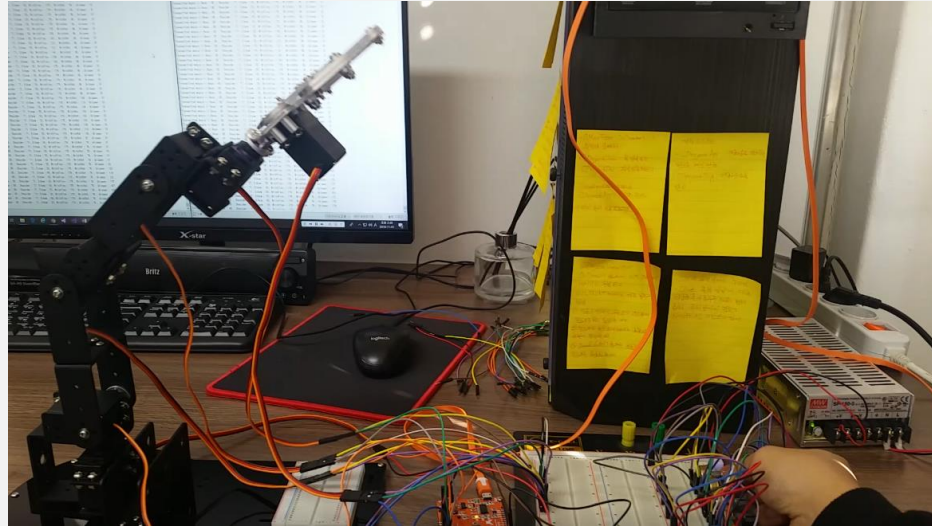
Internship

Work Experience

- 2019.03~2022. 1. | 로봇기반 혁신선도 전문인력양성사업 (지원기관: 한국산업기술진흥원, 2019.03.-2022.02)
- 산학과제명 : 마사지robot 플랫폼 개발
 - 3축 관절 로봇 팔을 이용한 마사지 알고리즘 개발

Projects

- 캡스톤 디자인 : 블루투스 통신을 이용한 6 DOF 로봇 팔 제어



캡스톤디자인

-블루투스 통신을 이용한 6
DOF 로봇 팔 제어

Award

2019

2019년도 한국교통대학교 전기공학과 캡스톤디자인 대상

Reaserch

- 6축 다관절 로봇 팔의 시간지연제어기를 이용한 위치제어

