

2004 STAR Program

「한 · 불」 Workshop

- Safe Move -



- 일시: 2004년 10월 4일(월) ~ 10월 5일(화)
- 장소: 성균관대학교 자연과학캠퍼스
종합연구동 8층(세미나실)
- 주최: 지능시스템 연구센터
- 후원: 과학기술부

문의처

안희정
031-299-6471
hjahn@ece.skku.ac.kr

찾아오시는길

- ① 과천·봉담간 고속국도 :
월암 I·C (좌회전)→성균관대역(우회전)→성균관대학교 자연과학캠퍼스
- ② 1번 국도(경수산업도로) :
과천→안양→의왕→지지대고개→발안·성대방향(우회전)→성균관대역→성균관대학교 자연과학캠퍼스
- ③ 신갈·안산 고속국도 :
북수원 I·C→지지대고개→발안·성대방향(우회전)→성균관대역→성균관대학교 자연과학캠퍼스
- ④ 경부고속도로 :
신갈분기점→신갈·안산 고속도로(안산방향으로 진입)→③번과 동일
- ⑤ 영동, 중부고속도로 :
호법분기점→신갈분기점→③번과 동일



2004년 10월 4일 워크샵 일정

시간	내용	주관
10:00 ~ 10:10	개회사	이석한 교수
10:10 ~ 10:30	상견례 및 인사	
10:30 ~ 11:50	(1) 발표자: Philippe Martinet 주제: Overall presentation of Lasmia and the Gravir group + Navigating urban vehicles (lateral control, platooning) (2) 발표자: R. Lenain (PhD Student) 주제: Navigating farm vehicles: taking slipping into account	- 좌장 - DR.Thierry Fraichard
11:50 ~ 13:00	점심식사	
13:00 ~ 14:20	(1) 발표자: G. Blanc (PhD Student) 주제: Navigating mobile robots using the visual memory concept (2) 발표자: Y. Mezouar 주제: Visual-servoing activities within Gravir	- 좌장 - DR.Thierry Fraichard
14:20 ~ 14:30	휴식시간	
14:30 ~ 15:50	(1) 발표자: 정우진 주제: Range sensor based autonomous navigation of the guide robot Jinny (2) 발표자: 백승민	- 좌장 - 최현기 교수
15:50 ~ 16:00	휴식시간	
16:00 ~ 17:20	(1) 발표자: 장대식 주제: Stereo vision based real-time workspace modeling for robotic manipulation (2) 발표자: 최종무	- 좌장 - 최현기 교수

2004년 10월 5일 워크샵 일정

시간	내용	주관
9:30 ~ 10:50	(1) 발표자: Dr. Christian Laugier (Inria Research Director, Head of the eMotion group) 주제: Overall presentation of Inria and eMotion (2) 발표자: Dr. Olivier Aycard (Associate Professor at University Joseph Fourier) 주제: Bayesian filtering: application to sensor data fusion	- 좌장 - Philippe Martinet
10:50~11:00	휴식식사	
11:00 ~ 12:20	(1) 발표자: Christophe Brailon (PhD Student) 주제: Using optical flow to navigate a vehicle (2) Dr. Thierry Fraichard (Inria Research Associate in eMotion) 주제: Tools for autonomous navigation	- 좌장 - Philippe Martinet