

# 박종현(공과대학)

박종현은 서울 [공과대학 기계공학부](#) 교수이자 [메카트로닉스 연구실](#)장을 겸하고 있다.

- 연락처: 02-2220-0435 / jongpark@hanyang.ac.kr
- 위치: [공업센터 별관](#) 203-1

□

## 목차

- [1 학력](#)
- [2 경력](#)
- [3 국제 연구활동](#)
- [4 담당과목](#)
- [5 연구관심분야](#)
- [6 주요연구과제](#)
- [7 주요논문](#)
- [8 학회활동](#)
- [9 학술활동](#)

## 학력

- 1981 서울대학교 기계공학과 (학사)
- 1983 미국 MIT(S.M.)
- 1991 미국 MIT(Ph.D.)

## 경력

- 1983 ~ 1986 한국과학기술원 연구원 (현 KIST)
- 1991 ~ 1992 Brooks Automation, Engineer (Chelmsford, Mass, USA)
- 1992 이후 한양대학교 기계공학부 교수 (대학원 기계공학과 교수)
- 2002 ~ 2004 한양대학교 공과대학 기획부장
- 2003 ~ 2005 국가과학기술위원회 기획조정전문위원회 위원
- 2003 ~ 2004 한국학술진흥재단 학술연구심사평가위원
- 2005 ~ 2006 한국과학재단 생산기반분과 전문분과위원
- 2005 ~ 2006 국가과학기술자문회의 전문위원

# 국제 연구활동

- 1999.1 ~ 1999.2 일본 와세다대학교 (JSPS 방문연구자)
- 2000.1 ~ 2000.2 이탈리아 Scuola Superiore Sant'Anna (CNR 방문연구자)
- 2001.9 ~ 2002.7 미국 Brooks Automation
- 2002.2 ~ 2003.1 미국 MIT (방문연구자)
- 2003.6 ~ 2003.7 일본 와세다대학교 (JSPS 방문연구자)

# 담당과목

- 학부: 시스템해석, 자동제어, 로봇틱스
- 대학원: 선형시스템해석

# 연구관심분야

- 서비스 로봇, 산업용 로봇 제어, 시스템 자동화, 생체모방 로봇 시스템, 의료 및 재활용 로봇 시스템

# 주요연구과제

- Humanoid 로봇 및 2족보행로봇에 대한 연구 및 개발
  - Humanoid 로봇 HYBRO 개발
  - GCIPM 과 ZMP를 기반으로 하는 biped 로봇의 보행 궤적 설계
  - Impedance 제어를 통한 비평탄면 보행과 running 구현
  - Parallel 링크 로봇에 대한 연구와 개발
- Quadruped 로봇에 대한 연구 및 개발
  - Quadruped 로봇 HUNTER 개발
  - 타원 궤적을 이용한 quadruped 로봇의 보행 구현
  - Learning algorithm을 통한 로봇의 보행 안정성 확보
- 산업용 Manipulator에 대한 연구
  - 로봇 서보제어를 위한 강인제어 기술개발
  - 로봇 유연성 조절을 위한 힘제어 기술개발
  - 역동력학 모델에 기반한 로봇의 비간섭화 제어기술 개발
  - 산업용 로봇의 궤적정도 및 파라미터 추정 기술 연구

# 주요논문

- Optimal Locomotion Trajectory for Biped Robot 'D2' with Knees Stretched, Heel-Contact Landings, and Toe-Off Liftoffs, JMST 2011.
- Robust control using recursive design method for flexible joint robot manipulators, JMST 2011.
- Foot and Body Control of Biped Robots to Walk on Irregularly Protruded Uneven Surface, IEEE Tr. on System, Man, and Cybernetics - Part B: Cybernetics, 2009.

## 학회활동

- IEEE (회원: 1996-현재)
- 대한기계학회 (종신회원)
  - 영문지 Associate Editor (2006 ~현재)
- 한국정밀공학회 (종신회원)
- 한국자동차공학회 (종신회원)
- 제어 · 자동화 · 시스템공학회 (종신회원)
  - 편집위원 (1997 ~ 1999)
  - 교육이사 (2000 ~ 2002)
  - 학술이사 (2003 ~ 2004)
  - 국제이사 (2005 ~ 2006)
- 한국로봇공학회 (2006 ~ 현재; 회원) - 이사 (2006 ~ 현재)
- 한국공학교육학회 (종신회원) - 기획이사 (2004 ~ 2006)

## 학술활동

- Int. Program Committee Member :
  - IEEE Int. Conf. on Robotics and Automation (ICRA): 2001, 2002, 2003
  - IEEE/RSJ Int. Conf. on Intelligent Robots and Systems (IROS): 2006
  - IEEE/ASME Int. Conf. on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM): 1999, 2001
  - Int. Symp. on Industrial Robots (ISR): 2001
  - Int. Workshop on Bio-Robot and Teleoperation: 2001