NRF 정보융합기술단 특별세션

Ш	□ 군야경· AI/도돗/주주 (/게 파제), G등 인디늄D			
no	시간	발표주제		

□ 등] 분야명: AI/로봇/우주 (7개 과제), G층 한라룸B	
no	시간	발표주제

1.		<u>эт) (20/II)</u>
□ ŧ	분야명: AI/로봇/우주 (7기	H 과제), G층 한라룸B

Ξ	로그램		
1	Oral acceie	~ (¬⊏ H+π) (207U)	

일	자_ 2025년 6월 18일(수)
장소	제주 신화월드 랜딩 컨벤션 센터

발표자

(소속)

백상헌

(고려대학교)

이성희

(한국과학기술원)

김홍조

(연세대학교)

좌장: 김성완(서울대학교)

유범재

(한국과학기술연구원)

박찬흠

(한림대학교)

정현석

(성균관대학교)

김한성

(연세대학교)

발표자

(소속)

박재연

(한국원자력연구원)

천성우

(고려대학교)

이정철

(한국과학기술

정보연구원)

한우종

(한국전자통신연구원)

성효진

(서울대학교)

강대현

(한국과학기술연구원)

서상재

(한국과학기술

정보연구원)

김우연

(한국과학기술원)

허준

(고려대학교)

노광석

(㈜큐심플러스)

신제민

(서울대학교)

정방철

(아주대학교)

발표자

(소속)

정재훈

(세종대학교)

강유성

(한국전자통신연구원)

최한림

(한국과학기술원)

박종홍

(한국전자기술연구원)

황인성

(한국항공우주연구원)

유혁

(한국항공우주연구원)

정용운

(한국항공우주연구원)

백혁

(선박해양

플랜트연구소)

김규홍

(서울대학교)

발표자

(소속)

최승문

(포항공과대학교)

심영석

(한국기술교육대학교)

이상연

(한국전자통신연구원)

김성완

(서울대학교)

박철훈

(한국기계연구원)

신동명

(울산대학교)

최충재

(한국전자기술연구원)

이정환

(인하대학교)

김정탁

(울산과학기술원)

전요셉

(포항공과대학교)

김영갑

(세종대학교)

최영재

(광주과학기술원)

이승환

(비웨이브㈜)

류인균

(이화여자대학교)

오상윤

(아주대학교)

최성일

(한국무인이동체

연구조합)

김승균

(충남대학교)

박동훈

(부산대학교)

자문위원: 한우종(한국전자통신연구원)

자문위원: 강왕구(한국항공우주연구원)

자문위원: 박재연(한국원자력연구원)

자문위원: 김영갑(세종대학교)

자문위원: 유범재(한국과학기술연구원)

자문위원: 김성완(서울대학교)

좌장: 강왕구(한국항공우주연구원)

좌장: 강왕구(한국항공우주연구원)

좌장: 강왕구(한국항공우주연구원)

좌장: 박재연(한국원자력연구원)

좌장: 한우종(한국전자통신연구원)

좌장: 김영갑(세종대학교)

좌장: 유범재(한국과학기술연구원)

연구기관

고려대학교

한국과학

기술원

연세대학교

한국과학기술

연구원

한림대학교

성균관대학교

연세대학교

연구기관

한국원자력

연구원

고려대학교

세종캠퍼스

한국과학기술

정보연구원

한국전자통신

연구원

서울대학교

한국과학기술

연구원

한국과학기술

정보연구원

한국과학

기술원

고려대학교

고려대학교

서울대학교

울산과학

기술원

연구기관

세종대학교

한국전자통신

연구원

한국과학

기술원

한국전자기술

연구원

한국항공우주

연구원

한국항공우주

연구원

한국항공우주

연구원

선박해양

플랜트연구소

서울대학교

주관

연구기관

포항공과

대학교

한국화학

연구원

한국전자통신

연구원

서울대학교

한국기계

연구원

육군사관학교

한국전자통신

연구원

한국화학

연구원

울산과학

기술원

포항공과

대학교

세종대학교

광주과학

기술원

비웨이브㈜

이화여자

대학교

서울대학교

한국무인이동체

연구조합

충남대학교

부산대학교

BREAK TIME

BREAK TIME

BREAK TIME

BREAK TIME

BREAK TIME

	J· / W/ 二 人/ I	1 (/ 1 – 11), 56
no	↓ フŀ	
	시간	

10

'5

10

'5

10

'5

15

10

'5

10

'5

10

'5

10

'5

시간

10

'5

10

'5

10

'5

10

'5

10

10

'5

10

'5

10

'5

10

'5

10

10

'5

10

'5

10

'5

10

'5

시간

10

'5

10

'5

10

'5

15

10

'5

10

'5

10

'5

'15

10

'5

10

'5

10

'5

시간

'5

'3

'5

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

3'

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

'5

'3

발표

Q&A

발표

A&Q

발표

Q&A

Q&A

발표

Q&A

Q&A

발표

Q&A

발표

Q&A

발표

Q&A

발표

Q&A

13:30~

13:45

13:45~

14:00

14:00~

14:15

14:15~

14:30

14:30~

14:45

14:45~

15:00

15:00~

15:15

15:15~

15:30

13:30~

13:45

13:45~

14:00

14:00~

14:15

14:15~

14:30

14:30~

14:40

14:40~

14:55

14:55~

15:10

15:10~

15:25

15:25~

15:40

15:40~

15:50

15:50~

16:05

16:05~

16:20

16:20~

16:35

16:35~

16:50

13:30~

13:45

13:45~

14:00

14:00~

14:15

14:15~

14:30

14:30~

14:45

14:45~

15:00

15:00~

15:15

15:15~

15:30

15:30~

15:45

15:45~

16:00

16:00~

16:15

poster

number

NRF-P

-01

NRF-P

-02

NRF-P

-03

NRF-P

-04

NRF-P

-05

NRF-P

-06

NRF-P

-07

NRF-P

-08

NRF-P

-09

NRF-P

-10

정보통신

NRF-P

-11

NRF-P

-12

NRF-P

-13

NRF-P

-14

정보통신

NRF-P

-15

무인이동체

NRF-P

-16

NRF-P

-17

NRF-P

-18

우주/로봇/AI

우주/로봇/AI

17:20~

17:30

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분 이내)

17:40~

17:50

(10분 이내)

17:10~

17:20

(10분 이내)

17:20~

17:30

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분 이내)

17:40~

17:50

(10분 이내)

17:20~

17:30

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분 이내)

17:40~

17:50

(10분 이내)

17:10~

17:20

(10분 이내)

17:20~

17:30

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분 이내)

17:40~

17:50

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분 이내)

17:10~

17:20

(10분 이내)

17:20~

17:30

(10분 이내)

17:30~

17:40

(10분

이내)

8

2

3

4

5

7

no

2

3

4

5

6

8

9

10

11

12

no

2

3

4

5

발표

Q&A

2. Poster session (포스터 발표) (18개), LG층 로비

□ 분야명: 무인이동체(9개 과제), G층 안덕룸

□ 분야명: 정보통신 (12개 과제), G층 한라룸A

프로그램		
1. Oral session	n (구두 발표) (28개)	

프로그램			

- Oral session G층 한라룸A, 한라룸B, 안덕룸

프로그램			

- Poster session LG층 로비	

- Poster session LG승 도미	

신뢰가능한 사회안전 관제시스템을 위한

시맨틱 정보 추출-전달 융합 기술 개발

초시공간 교류를 위한 핵심 기술 연구:

개인화된 에이전트와 공간 융합 기술을

중심으로

자율 진화형 인공지능 기반 제방 붕괴 조기

감지 및 선제적 대응 스마트 센싱 플랫폼

공유자율성 기반 원격로봇 제어 기술 개발

귀환형 자동화 멀티 플랫폼 기반 우주

재생의학연구 위성체 개발

초광대역 통신망 구축을 위한 저궤도 위성용

솔라배터리 융합 원천기술 개발

미세중력 모사 장치의 역사와 미래:

Clinostat에서 RPM까지

발표주제

엑스선을 이용한 디지털 통신기법 연구

A study on the generation/reproduction

technology of hyper-realistic virtual

tactile signals based on a precise

encoding/decoding model of the tactile

sensory nerve pathway

사용자 친화적 맞춤형 웹 서비스 개발

프레임워크

Supreme-K: HPC가속기술을 선도하는

슈퍼컴퓨터 PoC 개발과 발전 방향

HYPERF: End-to-End Autotuning

Framework for High-Performance

Computing

AI기반 지구시스템 모델링 기술 개발 및

당면과제

100TB 고집적 fJ 초저전력 반도체

슈퍼컴퓨팅 실시간 모사 기술 연구

딥러닝 기반 타겟 및 화합물 초고성능

가상탐색 웹플랫폼 개발

WDM QKD 시스템을 위한 CV QKD 구현

및 후처리 기법

WDM 네트워크에서의 양자 키 분배

시뮬레이터 설계

스마트건설 및 자동화를 위한 모든 현장에

적용 가능한 디지털트윈 플랫폼 개발

미래 인트라-튜브 초고속 모빌리티를 위한

무선통신 기술 연구

발표주제

무인이동체 탐지성능 향상을 위한

3차원센서 융복합기술 개발

무인이동체 통신 및 보안연구단

연구개발 현황

무인이동체 자율지능 연구단 성과 소개

운용자 친화적 인터페이스 기술을 통한

다중 무인이동체 통합 관제 시스템 개발

자율지능 협업 무인이동체 설계개발

프로세스 SW 개발

자율협력연구단 연구 현황 소개

최종목적지까지 릴레이 협력배송을 위한

육공복합무인이동체 개발

무인수상선-수중자율이동체 복합체계

개발 현황 소개

육·해·공 무인이동체

혁신인재양성사업 소개

발표주제

시공간 확장형 다중매체 기반 생성형

경험 연결 상호작용 프레임워크:

사회적 의사소통장애 해결 중심으로

화생방 오염 감지를 위한

스마트 전자코 플랫폼 개발

Physics-informed neural network

연구 동향 및 우주농업 분야 적용 방안

미세중력 모사 플랫폼을 통한 난치병 및

중증질환 치료 패러다임 발굴

옷감형 무소음 인공근육 기반의

고유수용감각 증강을 통한 고령자

이동기능향상 바이오닉 슈트 개발

인공지능 기반 미래 화생방 재난 탐지

기술과 재생의료 기술을 통합한

신속 대응 융합 플랫폼 개발

인간-지능사물 초연결 상호작용

지원 집단 상황인지 및 협동지능

프레임워크 기술

인공지능 디지털 트윈 기반 고효율

적층형 반도체 소자 개발 자동화 연구실

하이퍼루프 튜브 내 통신을 위한

최적 기지국 배치: 요구조건 및 확장성

사회 안전 시스템을 위한 시맨틱 통신

기술에 관한 연구

범국가적 재난 안전관리를 위한

자율·협동지능 대응 원천 기술 개발

Scalable, Manageable DNA Memory

Systems through Synthesis and

Selection

맥파(HRV)와 2채널-전전두엽 뇌파를

이용한 정신질환 스크리닝 기계학습

알고리즘 개발

Neurometabolic Markers for a Precision

Mental Health Platform: Large-scale

and Real-time Monitoring in

High-risk Professionals

다계층 스토리지 시스템 설계 및 평가:

RocksDB를 활용한 MongoDB 쓰기

처리 가속

무인이동체 혁신인재양성사업

산업현장인력 보수교육에 관한 연구

육·해·공 무인이동체 혁신인재양성사업

2세부과제 소개

육·해·공 무인이동체 혁신인재양성사업

3세부과제 소개

KICS

한 국 통 신 학 회