

# 안 성 진(Ahn Seong Jin)

## CONTACT

로봇사업단 : 042-821-6871

## LANGUAGES

★★ ENGLISH

## SKILLS

★★ Recurdyn  
★★★★ Creo  
★★ Ansys  
★★★★ C#  
★★★★ C++  
★★★★★ C  
★★ Python  
★★★★★ MATLAB  
★★★ LabVIEW

## Education – 학력사항

국립 충남대학교 메카트로닉스공학과 대학원 석사과정 (2021.03 ~)

국립 충남대학교 메카트로닉스공학과 학사 (2016.03 ~ 2020.02) (전체 4.027/4.5(석차 3/54), 전공 4.19/4.5)

## Undergraduate Coursework

고체역학  
공학수학1,2  
기계공학실습(용접, 밀링, 선반)  
동역학  
디지털회로설계  
디지털회로설계실험  
마이크로프로세서실험(AVR, DSP, ARM)  
마이크로프로세서응용설계  
수치해석(MATLAB)  
아날로그 신호와 시스템  
열유체공학1,2  
인공지능개론(Python)

전자회로  
전자회로실험  
제어공학1  
정의적기계시스템설계및실습(FEM Program-Ansys)  
창의적기구설계및제어(Dynamics Program-Recurdyn)  
창의적로봇설계및제어  
창의형캡스톤디자인  
최신DSP응용설계(ROS)  
캡스톤디자인 I,II  
컴퓨터계측제어실험(LabVIEW)  
컴퓨터응용제도(3D CAD Modeling-CREO)  
프로그래밍응용 (Programming language-C++)

## Graduate Coursework

고급컴퓨터비전  
무인항공기 센서론(Kalman Filter)  
영상처리  
응용로봇공학  
인공지능응용  
최적화개론

## Awards

라인트레이서

서울시립대학교(2016. 제19회 전국 라인트레이서 로봇 경연대회) Freshman 부문 – 대상(2016.08.21)

단국대학교(제13회 전국 마이크로 로봇 경연대회) Fresh 라인트레이서 – 금상(2016.08.27)

충남대학교(제7회 로봇융합페스티벌 지능형 창작로봇 경진대회) STEP 라인트레이서 – 대상(2018.08.05)

단국대학교(제15회 전국 마이크로 로봇 경연대회) 일반부 STEP 라인트레이서 – 대상(2018.08.11)

서울시립대학교(2018. 제21회 전국 라인트레이서 로봇 경연대회) Expert-Step 부문 – 대상(2018.08.18)

Hackathon

SW중심대학사업단(충남대학교 SOGRA Hackathon) – 최우수상(2017.05.20)

Engineering Fair

충남대학교 공과대학 – 우수상(2019.)

## Work Experience

2021. 04. ~ 2021. 12.

무인선 이접안 제어기 제작 및 실증 지원 용역(선박해양플랜트연구소(KRISO) 2021.04.-2021.12.)

- 용역과제명: 무인선 이접안 제어기 제작 및 실증 지원 용역

- 역할 : 기술자(조이스틱을 이용한 선박 원격 제어 알고리즘 개발 및 경로점을 이용한 경로 생성 및 선박 자율주행 알고리즘 개발)

---

## **TA(Teaching Assistant)**

2021. 3. ~ 2021.6.

컴퓨터계측제어실험 TA – 실험 실습 교육

## **External education**

2021. 1.

서울대학교 DYROS(2021.01.) – ROS 교육 이수

## 학부과정

# Projects

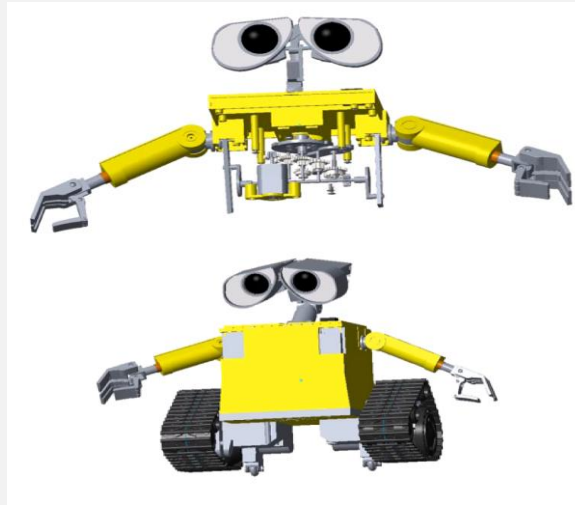
- 캡스톤디자인 I,II 졸업작품 : DSP를 이용한 Ball Balancing Robot 제작
- 마이크로프로세서 프로젝트 : AVR을 이용한 콩벌레 로봇 제작
- 디지털회로실험 프로젝트 : 555Timer를 이용한 마이크로마우스 제작
- 전자회로실험 프로젝트 : 조도센서를 이용한 손 끼임 방지 문 & 555Timer를 이용한 손과 팔모양을 따라 움직이는 로봇 팔 제작

- 프로그래밍 응용 프로젝트 : C++을 이용한 특수 조건에서의 최단 거리 미로 찾기 알고리즘 구현
- 컴퓨터응용제도 프로젝트 : CREO를 이용한 WALL.E 3D 모델링
- 인공지능 프로젝트 : DQR을 이용한 Atari 게임 학습



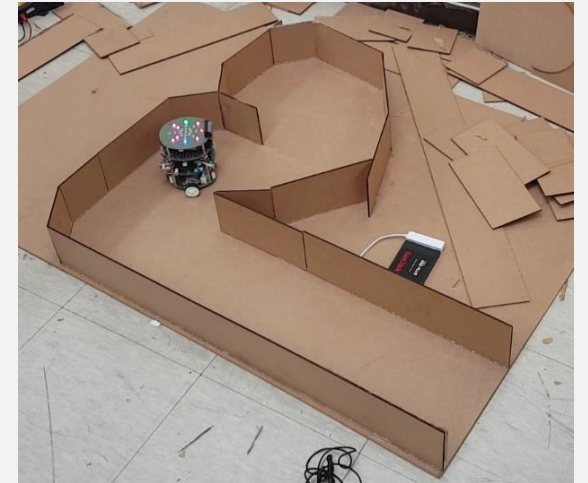
### 캡스톤디자인

- DSP, EBIMU와 메카닉 회로를 이용하여 농구공 위에서 균형을 잡으면서 이동할 수 있는 Ball Balancing Robot 제작



### 컴퓨터응용제도

- PRO-E(CREO) 3D 모델링 프로그램을 이용해 만화영화에 나오는 WALL.E라는 로봇의 장난감을 분해해 측정 후 모델링 및 구현



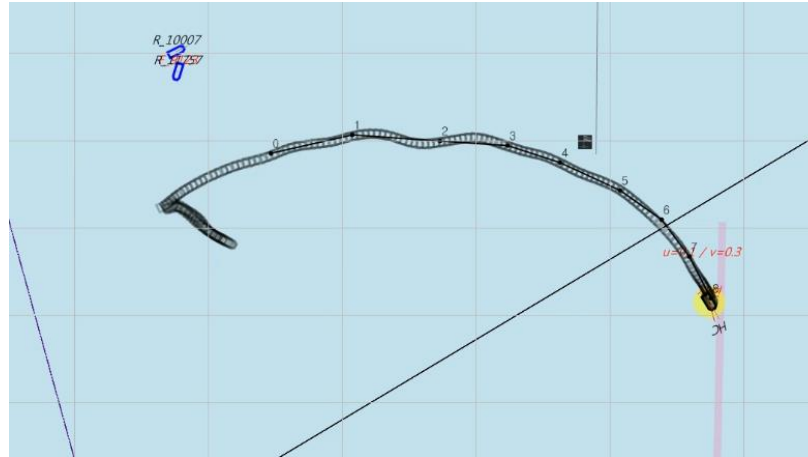
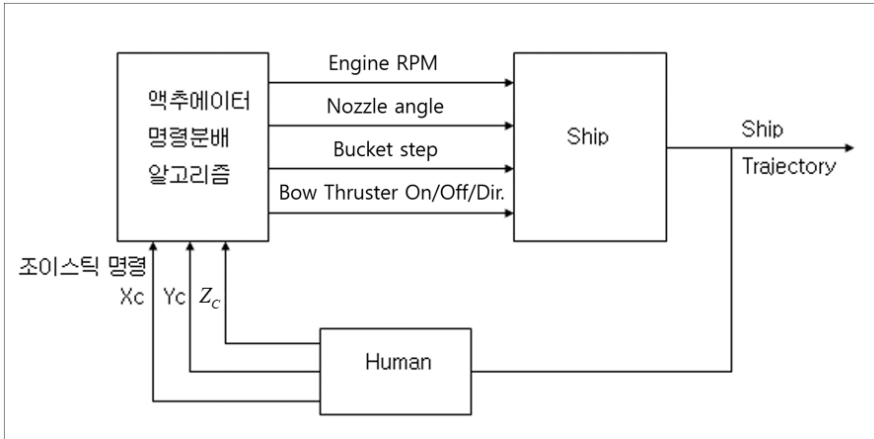
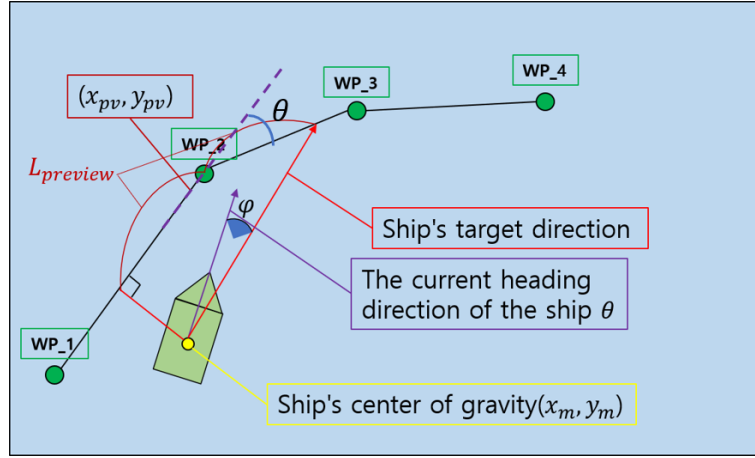
### 디지털회로 실험

- PSD, Flip-flop을 이용해 장애물 피하는 로봇의 구조를 기반으로 길을 따라 이동하는 로봇을 제작

# 석사과정

## Projects

- 무인선 이접안 제어기 제작 및 실증 지원 용역



### 무인선 이접안 제어기 제작 및 실증 지원 용역(KRISO)

- 워터젯 기반의 선박을 외부에서 조이스틱을 이용해 조종 및 이접안을 할 수 있도록 함.
- 조이스틱을 이용한 제어 없이 Waypoint를 이용하여 경로를 지정해 주면 자동으로 구동부를 제어하여 이접한 할 수 있도록함.