


이력서

	성명	한글	라훌 란잔	지원 분야	부서	컴퓨터융합전자공학과
		영어	Rahul Ranjan		직책	로봇공학 연구자
	생년월일	1996-07-21		연락처	휴대폰	+ 82-010-6865-1947
	현주소	서울 관악구 서림3길69-28, 하얀집, 대한민국			e-mail	rahulrobotics2196@gmail.com
	취미	스포츠, 음악, 춤		특기	로보틱스, HRI(인간 로봇 상호 작용), 로봇 위치 및 위치 파악, 센서 통합, AI, ML, 딥 러닝.	

학력사항	졸업년월일	학교명	전공	학점
	2024.02	선문대학교	석사 (컴퓨터융합전자공학과) 로보틱스	4.25/4.5 (97/100) %
	2017.12	SRM 대학교	학사 (학위전자및통신공학)	(66/100) %
	2014.06	SRM 폴리 테크닉 칼리지	폴리텍 (전자및통신공학)	(84.86/100) %
	2011.03	SRT 공립학교	일반 과목	(68.4/100) %

경력사항	근무기간	근무처	직위	담당업무
	2024.08~	주 (한국로보틱스)	연구원	음식 서비스 및 산업용 로봇 자동화 프로젝트 개발 및 수행 Rainbow Robot (RB-5, RB-10), Doosan H2017 로봇 프로그램 및 시스템 통합 로봇 제어, 안전 설정, 프로젝트 운영 담당
	2024.01~2024.08	주 (서창 테크)	로봇공학 연구자	산업용 로봇(현대 로봇) 제어를 위한 조이스틱 센서 통합 시스템 설계 및 개발.
	2022.12~2023.12	IRRI Lab, 선문대학교	연구생	로보틱스 연구 (UWB 현지화, 이동로봇, HRI, 센서통합의 정확도 및 위치설정).
	2022.06~2022.02	SPEARSOFT TECHNOLOGIES PVT LTD, INDIA	로보틱스 담당자	전자제품 하드웨어 개발, STEAM-KIT 개발
	2017.12~2021.04	IMMERSIVE GAMITRONICS STUDIO PVT LTD, INDIA	로봇 공학자	상용 제품(장난감, 로봇, 스마트 기기 등) 개발
	2017.06~2017.12	EPR LABs, INDIA	로봇 연구원	스마트 제품, LCD, LED 그래픽 인터페이스, 회로 설계, 프로그래밍, PCB 보드 설계, 센서 인터페이스를 위한 임베디드 시

				스택 개발 학습, 인도 전역의 공과대학에서 기술 워크숍 진행
--	--	--	--	-----------------------------------

언어	종류	회화수준			자격증	종류	등급	발행처	등록번호
	힌디어	상	중	하		IELTS	5.5	영어 능력 시험	044638
	영어	상	중	하					
	한국어	상	중	하					

OA 활용 능력	분류	능력			분류	능력		
	WINDOWS	상	중	하	PPT	상	중	하
	MS-WORD	상	중	하	HWP	상	중	하
	EXCEL	상	중	하	기타	Photoshop, Moviemaker, Adobe Suite, AutoCAD, 3D printing,		

컨퍼런스 논문	1. F. A. Rahul Ranjan et al., "UWB 와 필터링 기법으로 실내 측위 시스템 개선: 비교 분석", 2023 23 일, IEEE, International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), 여수, 한국, 2023, pp. 1133-1136, doi: 10.23919/ICCAS59377.2023.10316857.
	2. Rahul Ranjan, 신동규, Sophia Mosala, 김상현, 김경오, 정읍계. (2023). 무인자동차용 LPF 와 KF 를 기반으로 한 UWB 센서 현지화. 제어 및 로봇 시스템 학회 전국 컨퍼런스(ICROS), 82,83, https://www.dbpia.co.kr/journal/articleDetailnodeId=NODE11480217 .
	3. Rahul Ranjan, J. Kye, K.O. Lee and G. Kang, "국소화 센서를 이용한 다목적 전투 이동 로봇의 설계", 2022 년 22 일, IEEE, International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), 제주, 한국, 2022, pp. 1684-1686, doi:10.23919/ICCAS55662.2022.10003907.
	4. S. Bajpai, Rahul Ranjan, S. Lee, K.O. Lee 및 J. Kye, "협력 로봇 통신에서 명시적 메시징을 위한 이더넷/IP 어댑터 개발", 2022 년 22 일, IEEE, International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), 제주, 한국, 2022, pp. 103-105, doi: 10.23919/ICCAS55662.2022.10003850.

저널 페이퍼	1. Ranjan, R.; 신, D.; 정, Y.; 김, S.; 윤, J.-H.; 김, C.-H.; 이, S.; 계, J. 실내 환경에서 UWB 측위를 이용한 통합 필터링 방법의 비교 분석.실내 환경. <i>Sensors</i> 2024, 24, 1052. [I.F: 3.9] https://doi.org/10.3390/s24041052 .
	2. Seong, J.; Ranjan, R.; Kye, J.; Lee, S. 이더넷/인터넷 프로토콜을 이용한 산업용 통신 강화: 전송 제어 프로토콜/인터넷을 통한 실시간 협동 로봇 통신 및 자동화에 대한 연구 및 분석 프로토콜. <i>Sensors</i> 2023, 23, 8580. [I.F: 3.9] https://doi.org/10.3390/s23208580 .
	3. Rahul R., S.. Lee, and J. Kye. "전송적 다목적 전 지형 이동 로봇의 설계". <i>IJMST</i> , SCOPUS vol. 10, no. 2, Oct. 2023, pp. 2224-37, DOI: https://doi.org/10.15379/ijmst.v10i2.2799 .

	<p>4. Rahul Ranjan, Humsheer Sandhu, A. Suvarnamma "벽 등반 군집 로봇의 설계 및 개발" : Blue Eyes Intelligence Engineering Retrieval Number: B10240182S219/19©BEIESP & Sciences under International Journal of Engineering and Advanced Technology (IJEAT) SCOPUS Indexed Journal ISSN:2249- 8958,Volume-8,Issue-2S2,January2019. https://www.ijeat.org/wp-content/uploads/papers/v8i2s2/B10240182S219.pdf</p>
연구 분야	<ul style="list-style-type: none"> • Embedded system • Electronics • IOT • ROS • Basic AI & ML • Python,C • PCB design and debugging. • Robot Navigation and Localization • HRI (Human Robot Interaction)

산업 교육	<ul style="list-style-type: none"> • "BSNL(BHARAT SANCHAR NIGAM LTD)"에서 2주간 플랜트트레이닝. • "DOORDARSHAN KENDRA"에서 2주간 플랜트 트레이닝. • "KANTI BIJLEE UTPADAN NIGAM" W.E.F (NTPC LTD)에서 21일간 산업트레이닝. • 서울대학교 DYROS 로보틱스 트캠프 트레이닝
-------	--


제품 경험	<ul style="list-style-type: none"> • 칸푸르 개발청 빗물 수확 테마파크 가제트 • 스마트 의료용 의자 • 스마트 댄싱 블루투스 스피커 • 테디 - 스마트 장난감 • 버디 - 스마트 보조 시계 • 스마트 키 홀더 • 16 개의 서보 모터가 장착된 16 DOF 휴머노이드 로봇 설계 및 개발 • 델타 3D 프린터 설계 및 개발 • 7 DOF 로봇팔 설계 및 개발 • "벽 등반 군집 로봇 설계 및 개발" 연구 프로젝트
-------	---

취득일	과정명	발급 기관
2023.08.11	2023-여름학기 정규과정(초급2단계 2반 10주 200시간)	선문 대학교

수상일자	수상내역	수상기관
2021	국제 혁신 협회로부터 골드 메달로 수상	INEX 2021
2019	국제 혁신 박람회 2019 에서 국제 혁신 협회가 수여하는 골드 메달.	IIA 2019

2019	텔랑가나 주 정부 텔랑가나 주 혁신 셀에서 인턴타 혁신자로 수상	Telangana state innovation cell, Govt of Telangana, India.
2019	인도 스타 북에서 인도 스타 유스 아이코닉 어워드	India Star Book of Record
2016	SRIHARIKOTA ISRO, SDSC SHAR, ISRO, SDSC SHAR에서 개최된 학생 특별 심포지엄, LAMSYS-2016에서 "우주 능력이 있는 길고 얇은 연속체 로봇"이라는 제목의 논문을 발표하고 최고의 혁신적인 아이디어로 수상	Indian Space Research Organization (ISRO), Govt of India
2017	첸나이 자와하르 엔지니어링 칼리지에서 열린 제 7 회 과학 및 혁신 엔지니어링 국제 컨퍼런스-2017에서 "벽 등반 스웜 로봇의 설계 및 개발"이라는 제목의 논문을 발표하고 최우수 논문상	International Conference on Science and Innovation Engineering-2017 at Jawahar Engineering College, Chennai. India
2015	IIT 뭄바이에서 열린 "INDO-US ROBO LEAGUE"-2015 지역 라운드에 참가	IIT Mumbai, India
2015	첸나이 사티아바마 대학에서 열린 테크노 정상회의-2015의 로봇 스모 경기에서 2 위	Techno Summit, Satyabhama University University, Chennai India.
2016	부차적인 프로젝트는 첸나이 SRM 대학 전자 통신 공학과에서 2016년 부서 레벨 프로젝트 전시회에서 선정 및 시연	SRM University Chennai, India.
2012	IPPA 디비전 토너먼트의 세 번째 포지션인 크리켓 팀, 기술 교육 이사, 인터 폴리테크닉 체육 협회, 타밀 나두 정부의 일원화약	Director of Technical Education, Inter Polytechnic Athletic Association, Tamil Nadu Government
2010	BAL 올림피아드 - 디스트릭트 레벨 복싱 챔피언십에서 금메달리스트 및 SLIVER 메달리스트로 수상	BAL 올림피아드, India

본 이력서에 기재한 사항은 사실과 다름없음을 2024년 3월 19일

Name / Sign 라훌 란잔 

자 기 소 개

일반사항

저는 로봇공학, 전자 및 하드웨어 개발 분야, 특히 센서 통합 분야에 대한 열정을 가지고 현재 선문대학교 IRRI 연구실에서 활발하게 연구에 참여하고 있습니다.

하드웨어와 소프트웨어 사이의 복잡한 조화에 대한 흥미로운 시각을 통해 저는 이 분야에 대한 지속적인 지식과 혁신을 추구하고자 합니다. 저는 오랜 시간 성실히 학습하여 학문적 노력과 실전 경험을 통해 전자회로 설계, 프로그래밍 및 시스템 통합과 같은 포괄적인 기술 기반을 발전시키고 성장시켰습니다.

현재 저는 IRRI 연구실에서 센서 통합의 복잡한 세계에 깊이 파고들어 기술과 인간 상호작용 사이의 간극을 줄이는 노력을 하고 있습니다. 연구실에서 연구를 하며 개인적인 역량 향상 외에도 함께 일하는 연구생들과 협업하며 팀 내의 협업능력을 향상시키고 있습니다. 이 경험은 제가 한국 사회에서 살아가는 목표의식을 심어 주었으며, 조직의 팀원으로 성장하는데 많은 도움이 되고 있습니다.

학업과 연구를 통해서 혁신을 중시하며 가능성의 한계를 넓히려는 팀에 열정과 전문 지식을 제공하는 것을 고대하고 있습니다. 선문대학교에서의 시간은 로봇공학, 전자 및 하드웨어 개발 분야에서 튼튼한 기반을 제공했으며, 연구 경험은 현실 세계의 도전에 대한 솔루션을 만드는 책임감을 심어주었습니다.

입 사후 혁신 역량을 가지고 조직에 적극적으로 기여하고자 합니다. 다양한 연구 성과와 수상경력을 통해서 탁월한 성과와 연구 능력을 보유한 인재로서 회사에서 성과 창출에 도움이 되는 인재가 되겠습니다.

자기소개서

성장과정

어린 시절부터 기술과 혁신에 대한 끊임없는 목표의식을 가지고 성장해 왔습니다. 이러한 관심은 로봇공학, 전자 및 하드웨어 개발에 대한 구체적인 흥미로 이어졌으며, 관련 분야의 선진 기술을 배우기 위해 해외 유학생생활로 확장되었습니다. 대학 시절부터 현재까지 다양한 연구 및 프로젝트 개발에 참여하며 목표의식을 꾸준히 발전시켜 왔으며, 실제 산업 환경에서도 실질적인 성과를 창출하기 위해 노력하고 있습니다.

성격의 장단점

저의 장점은 책임감과 끈기를 바탕으로 새로운 도전에도 열린 마음으로 접근하는 점입니다. 문제 해결 능력이 뛰어나며, 팀과 협력하면서도 독립적으로 업무를 수행할 수 있습니다. 다만 완벽주의적 성향으로 세부 사항에 집착할 때가 있으나, 이를 긍정적으로 활용하여 정확성과 효율성을 동시에 추구하고 있습니다.

경력사항 및 연구사항

선문대학교에서 로봇공학, 전자 및 하드웨어 개발 분야에서 탄탄한 기반을 다졌으며, IRRI 연구실에서 센서 통합 연구를 통해 미래 지능형 시스템 구축에 필요한 통찰력을 얻었습니다. 또한 인도과학연구기구와 IIT 관련 국제 컨퍼런스에서 다수의 연구 논문을 발표하고, 최우수 논문상, 혁신 아이디어상, 국제혁신 금메달 등 수상을 통해 연구 역량과 혁신적 사고를 검증받았습니다.

현재 Hankook Robotics에서 근무하며, 실무 중심의 로봇 프로젝트를 수행하고 있습니다. 주요 프로젝트 경험은

다음과 같습니다:

- Side Dish Tray Pre-Distribution Robot System 및 Robot Coffee System을 삼성전자 K-TF, 수원에 성공적으로 구현
- Mass Cooking Robot System을 인천 고등·중학교 급식 현장에 도입, Doosan H2017 로봇 활용
- Kukbap Soup-Making & Delivery Robot (RB-5) 및 Mass Vessel Cleaning Robot (RB-10) 프로젝트를 혼한국밥 레스토랑에 설치하여 조리 및 청소 자동화 달성

이 과정에서 로봇 프로그래밍, 시스템 통합, 안전 센서 설치, 프로젝트 관리 등 실질적인 업무 역량을 확보하였으며, 산업 현장에서 기술을 실전 적용하는 능력을 갖추게 되었습니다.

지원동기 및 입사 후 포부

저는 기술과 혁신, AI 기반 솔루션을 중시하는 조직에서 제 역량을 발휘하고 싶습니다. 로봇공학과 더불어 인공지능(AI) 및 딥러닝 분야에도 깊은 관심을 가지고 있으며, 이를 로봇 시스템에 적용하여 자동화, 효율성 향상, 지능형 의사결정을 구현하고자 합니다. 센서 통합과 시스템 개발 경험을 바탕으로 프로젝트 성공에 기여하며, 팀과 협력하여 혁신을 선도하고자 합니다. 또한 지속적인 자기계발과 기술 혁신을 통해 로봇공학과 AI, 딥러닝 분야의 선도 인재로 성장하고자 합니다.