

이 력 서

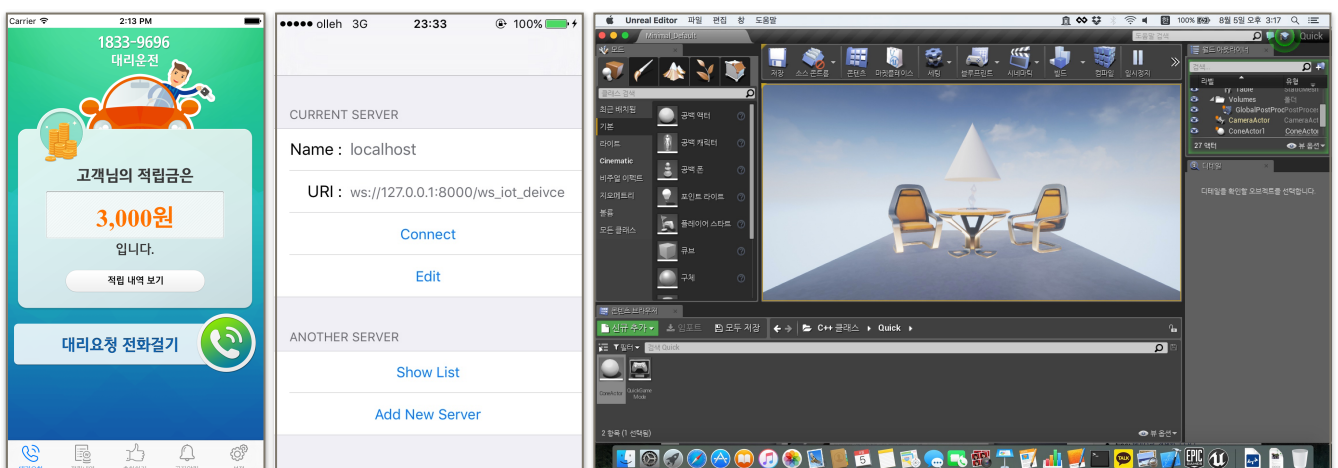
개인 정보

- 이름 : 김민호
- 사진 :
- 생일 : 1976년 4월 24일
- 연락처
 - 전화 : 010-2561-9570
 - 메일 : xho1995@gmail.com



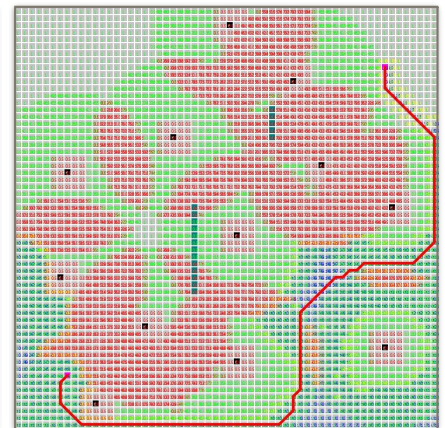
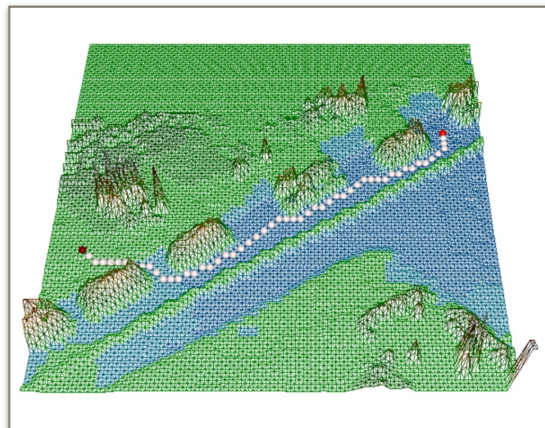
경력 사항

- 2016년 1월 ~ : 대안 대학원인 [모두의연구소](#) 매니저
 - 2016년 3월 ~ : 모두의연구소 [Swift 프로그래밍 스터디](#) 모임 연구실장
 - 2016년 1월 ~ : 모두의연구소 가상현실 연구실 모임 [VRtoon](#) 연구원
- 2014년 11월 ~ : 1인 소프트웨어 개발 기업 Void Systems CEO 겸 개발자
 - 2016년 5월 ~ : 모바일용 [96 대리운전](#) 앱의 iOS 버전 제작
 - 2016년 2월 : [LunaloT 프로젝트](#)에 참여하여 RESTful API를 활용하여 iOS 앱 제작
 - 2016년 1월 ~ : Swift 관련 블로그 (<http://xho95.github.io>) 운영
 - 2015년 8월 ~ : 분당 Swift 스터디 모임 [StudyiOS](#) 참여
 - 2015년 8월 : iOS용 게임 [Space Caravan](#) 출시
 - 2015년 : [선형 대수](#) 스터디 모임 참여
 - 2015년 1월 ~ : 수원 [C++ 스터디 모임](#) 참여
 - 2014년 11월 : iOS 모바일 앱 제작 회사 Void Systems 창업



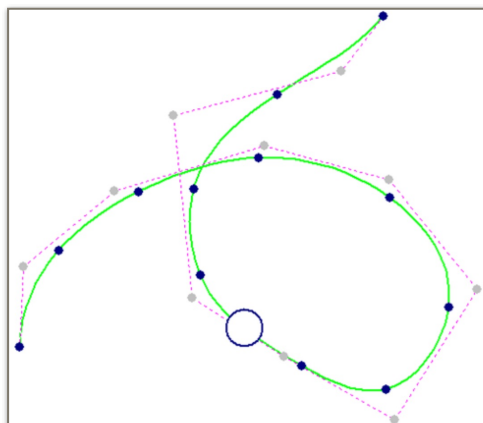
- 2010년 3월 ~ 2014년 10월 : 부산대학교 기계공학부 박사 과정

- 2014년 : [부산 모바일 앱 센터](#) 교육 수강 : Unity, C++ 게임 엔진, MongoDB 등
- 2013년 2월 : 부산대학교 기계공학부 박사 수료
- C++로 3차원 격자 지도 생성 알고리즘 개발 - [관련 논문1](#)
 - 센서로부터 취득한 기본 데이터인 점군 데이터로부터 격자 형태의 3D 지도를 만드는 알고리즘입니다. 모든 방향으로 대칭인 격자를 만들기 때문에, 공간 격자 내에서 로봇의 최단 경로를 계획할 수 있습니다.
- C++로 생존율을 고려한 확장된 A* 경로 탐색 알고리즘 개발 - [관련 논문1](#), [관련 논문2](#)
 - 군사용 로봇의 무인 자율 주행을 위해서 주위의 위험 요소들을 고려한 후 가장 안전하면서도 효율적인 경로를 찾는 알고리즘 입니다. 최단 경로를 찾는 알고리즘인 A* 알고리즘을 확장하여 구현하였습니다.

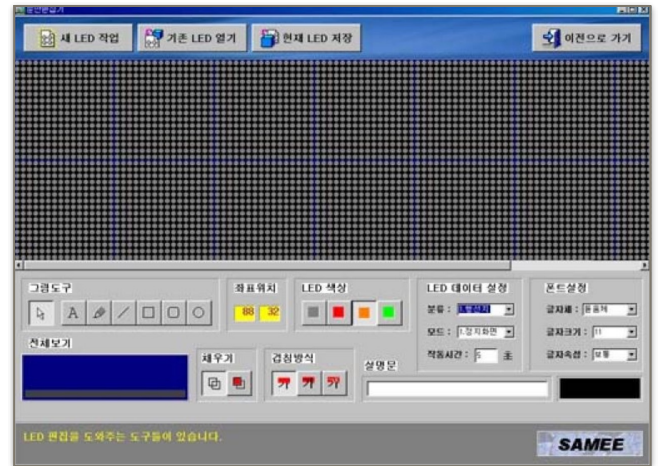


- 2005년 3월 ~ 2007년 2월 : 부산대학교 기계공학부 석사 과정

- 2007년 2월 : 부산대학교 기계공학부 석사 졸업
- C++로 B-spline 곡선 경로 생성 프로그램 개발 - [관련 논문1](#), [관련 논문1](#)
 - 실제 무인 자율 주행 로봇이 이동할 수 있는 부드러운 경로를 만들기 위해 B-spline 곡선 방정식을 이용하여 주어진 통과점을 지나는 곡선 경로 생성 알고리즘을 만들었습니다. 그리고 이 경로를 추종하는 시뮬레이션을 수행했습니다.
- 군사용 로봇인 [Field Robot](#) 제작



- 2002년 ~ 2003년 : 주식회사 CMK 개발 부서 근무
 - C++ Builder로 부산 지하철 문안 편집기 개발
 - 부산 지하철 내에서 사용하는 LED 문안을 제작하기 위한 편집기입니다.



- 1995년 3월 ~ 2005년 2월 : 부산대학교 기계공학부 재학
 - 1998년 8월 ~ 1999년 7월 : 부산대학교 로봇동아리 [Mechatronics](#) 회장
 - 1998년 : 4족 보행 로봇 [네발이](#)의 제어 프로그램 개선
 - 1996년 : 6축 다관절 로봇 [Hexis](#) 제작
 - 1996년 : C++로 DOS용 게임 Sonar 제작
 - 1995년 ~ 2005년 : 부산대학교 로봇동아리 Mechatronics 회원

