



## 김동호 : Top-class Mechanical Engineer

Dymaxion.Kim@gmail.com | 010-2289-4826 | <https://github.com/dymaxionkim>

### SUMMARY

필요한 기술을 충분히 갖추고 있어 기술적 장애는 고민거리가 되지 못합니다. 철저한 개발자료 형상관리, 프로젝트 운영, 고품질의 결과물, 경쟁사가 따라올 수 없는 핵심기술을 실제 구현할 수 있으면서 동시에 수익화 단계까지 가는 동안 직면하는 모든 장애물과 돌발상황에 대처 가능한, 긍정적인 자세의 끈질기고 강력한 실전형 고급 기술자를 원하신다면 분명 최고의 선택이 되실 것입니다.

### EXPERIENCE

#### (주)대진디엠피, 헬스케어사업부 파트장(부장)

2017-02-15 — 2018-07-30

<http://daejinimp.co.kr>

- Git 기반 개발자료 형상관리 기법 도입 (신규 자체 구축한 PLM과 통합 운용)
- [IPLD] 고출력 LED 광치료요법 기초연구 (기술장벽 극복방안 도출)
- [FAT] 웨어러블 근적외선 지방분해기 (기획/개발/시험평가/중국내 생산체계 팔로우업)
- [LPL1,2] Low Level LED Therapy (의료기기, 개발, 인증관리, 마케팅)
- [FEM] 여성용 회춘기 (의료기기, 프로토타입)

#### (주)도담 시스템스, 수석연구원

2015-08-17 — 2016-10-07

<http://dodaam.com>

- 방산장비 CATIA 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석, 사격 및 운용 테스트
- [RCWS] 장갑차량 탑재용 원격 조종 무장 체계 (튀니지, 아랍에미레이트, 터키 수출)
- [ADAS] 발칸, 신궁 훈련 플랫폼 (역설계)
- [P141] 특수전용 잠수함 훈련 시뮬레이터 구조해석 (설계평가)

#### (주)이디, 책임연구원

2007-06-01 — 2015-08-15

<http://ed.co.kr>

- 각종 서비스로봇, 교육용로봇 CREO 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석
- [EDPDM] 사내 PDM 시스템 자체 개발 매니지먼트 (약7만개 부품 관리, ERP와 연동)
- [ARO1,2,3] 휴머노이드 서비스 로봇 시리즈 (팔관절 감속기 기어까지 전부 직접 개발)
- [MANIPULATORS...] SCARA, Articulated, Redundant Configurations 등
- [EDUCATION...] 각종 교육용 장비류 다수

### PUBLICATIONS

#### 엘머로 해 보는 오픈소스 엔지니어링 (월간 CAD&Gaphics 연재기사)

2017-09월호부터 계속

<https://www.cadgraphics.co.kr>

- ElmerFEM을 활용한 고급 다물리/다물체 공학해석 기법 강좌 연재

#### 2018 CAE 컨퍼런스 세션 발표 (월간 CAD&Gaphics 주최)

2018-11-15

<https://blog.naver.com/caetoday>

- 오픈소스 CAE와 함께하는 제품개발 (Pennes Bioheat Eq. 및 Beer-Lambert Function 적용)

#### URAI(국제로봇학술대회) 논문 발표 (한국로봇학회 KROS 주최)

2013-11-20

<http://www.kros.org/urai2013/>

- Implementation of assistive robotic vehicle for the elderly (노인탑승용 자율주행로봇 개발)

### EDUCATION

#### 동국대학교

1993-03-01 — 2009-02-01

기계공학과 (학사, 영화촬영용 6-DOF Motion Control Rig 제작)

### SKILLS

**CAD (High):** CREO, CATIA, FreeCAD, AutoCAD, DraftSight, Blender (Cycles Render)

**CAE (High):** Elmer FEM, CalculiX, Salome with Python automation, Paraview, Gmsh, MidasNFX, CATIA FEA, CREO Dynamics and Mechanica, Recurdyn

**CODING for Numerical Synthesis and Analysis (Middle):** Julia Lang, Scientific Python, Matlab, Scilab, GNU Octave, C

**GEAR Design (High):** High Precision Involute Gear Design, Cycloid Gear Design, Ball Gear Design, Harmonic Drive Design, 고정밀도 치형(Tooth Profile) 설계 및 해석까지 가능

**Computing (Middle):** Linux for Desktop / Mini Server, Git for VCS/PDM, HPC for CAE on Linux CLI, Redmine for Project Management

**Quality System (Middle):** Experienced in , ISO9001, ISO13485, KGMP

**Automatic Control / Robotics Theory (I know...):** DH Parameter Table, IK Exact Solution for 5-DOF Arm, Pseudo Invers Jacobian for IK/ID (Moor-Penrose, Nakamura DLS, Chiaverini, Weighted Jacobian Transpose...), General Automatic Control Theory