

김동호, Top-class Mechanical Designer

Dymaxion.Kim@gmail.com | 010-2289-4826 | 대구광역시, 대한민국

<https://github.com/dymaxionkim> | https://dymaxionkim.github.io/My_Slides/2018/reveal.js/2018_Portfolio_DymaxionKim.html

SUMMARY 단순한 제품모델링, 영성한 도면작도, 말로 때우는 팔로우업을 하는 수준의 설계자는 많습니다만, 철저한 설계데이터 형상관리와 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 고급 기술자를 원하신다면 분명 최고의 선택이 되실 것입니다.

EXPERIENCE

(주)대진디엠피, 헬스케어사업팀장 2017-02-15 — 2018-06-30
<http://daejinimp.co.kr>

- LED 기반 광치료요법 관련 제품개발
- [FAT] 웨어러블 근적외선 지방분해기
- [LPL] Low Level LED Therapy (의료기기)
- [FEM] 여성용 회춘기 (의료기기), 프로토타입까지 진행

(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
- [P141] 특수전용 잠수함 시뮬레이터 구조해석

(주)이디, 책임연구원 2007-06-01 — 2015-08-15
<http://ed.co.kr>

- 서비스로봇, 교육용로봇 CREO 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석
- [EDPDM] Java/Tomcat 기반 사내 PDM 시스템 개발 매니지먼트 (약7만개 부품, ERP와 연동)
- [ARO] 휴머노이드 서비스 로봇
- [MANIPULATORS] SCARA, Articulated, Redundant Configurations
- [EDUCATION] 각종 교육용 장비류

PUBLICATIONS **엘머로 해 보는 오픈소스 엔지니어링, 월간 CAD&Gaphics** 2017-09월호부터 계속
<https://www.cadgraphics.co.kr>

- 고급 오픈소스 다물리 다물체 유한요소해석 기법 강좌 연재

EDUCATION **동국대학교** 1993-03-01 — 2009-02-01
 학사 - 기계공학과

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): Involute Gear Design, Cycloid Gear Design, Ball Gear Design, Harmonic Drive Design, 고정밀도 치형(Tooth Profile) 설계까지 가능

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

Quality System (Middle): 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