# 김동호, 金東昊, Dongho Kim

* **다관절 로봇 기구개발, 동역학적 설계경험 有, 로봇 개발 경력 8~15년 모두 충족하는, 기술적 장애가 없는 엔지니어**
* PHONE : 010-2289-4826
* MAIL : [Dymaxion.Kim@gmail.com](mailto:Dymaxion.Kim@gmail.com)
* WEB : [DymaxionKim.github.io](https://dymaxionkim.github.io/)
* 생년월일 : 1974-08-05

## EXPERIENCE

* [**(주)아이아이컴바인드 젠틀몬스터랩**](https://www.gentlemonster.com/), 로봇설계팀장, 20181001~20190426
  + [HEX1] 6족 보행로봇 설계 및 PM
* [**(주)대진디엠피**](http://daejindmp.co.kr/), 헬스케어사업부 파트장(부장), 20170215~20180730
  + Git 기반 개발자료 형상관리 기법 도입
  + [IPLED] 고출력 LED 광치료요법 연구, [FAT] 웨어러블 근적외선 지방분해기, [LPL] Low Level LED Therapy (의료기기,개발,인증관리,마케팅), [FEM] 여성용 회춘기 (의료기기,프로토타입)
* [**(주)도담시스템스**](http://dodaam.com/), 수석연구원, 20150817~20161007
  + 방산장비 CATIA 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석, 사격 및 운용 테스트
  + [RCWS] 장갑차량 탑재용 원격 조종 무장 체계 (튀니지,아랍에미레이트,터키), [ADAS] 발칸, 신궁 훈련 플랫폼, [P141] 특수전용 잠수함 훈련 시뮬레이터 구조해석
* [**(주)이디**](http://ed.co.kr/), 책임연구원, 20070601~20150815
  + 각종 서비스로봇, 교육용로봇 CREO 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석
  + [EDPDM] 사내 PDM 시스템 자체 개발 매니지먼트 (약7만개 부품 관리, ERP와 연동), [ARO] 휴머노이드 서비스 로봇 시리즈, [MANIPULATORS] SCARA, Articulated, Redundant Configurations, [EDUCATION](#education) 각종 교육용 장비류 다수

## PUBLICATIONS

* [**엘머로 해 보는 오픈소스 엔지니어링**](http://dymaxionkim.iptime.org:3100/dymaxionkim/CADG), [월간 CAD&Gaphics 연재기사](https://www.cadgraphics.co.kr/), 201709~201809
  + ElmerFEM을 활용한 고급 다물리/다물체 공학해석 기법 강좌 연재
* **2018 CAE 컨퍼런스 세션 발표**, [월간 CAD&Gaphics 주최](https://blog.naver.com/caetoday), 20181115
  + 오픈소스 CAE와 함께하는 제품개발 (Pennes Bioheat Eq. 및 Beer-Lambert Function 적용)
* **URAI(국제로봇학술대회) 논문 발표**, [한국로봇학회 KROS 주최](http://www.kros.org/urai2013/), 20131120
  + Implementation of assistive robotic vehicle for the elderly (노인탑승용 자율주행로봇 개발)

## PATENTS

* [**휴대용 광학 지방 감소 및 근육 강화 장치와 그 제어 방법**](https://doi.org/10.8080/1020180066589), 등록번호 1018947790000
* [**유니버셜 로봇 관절모듈**](https://doi.org/10.8080/1020100105160), 등록번호 1012644830000

## EDUCATION

* 동국대학교, 기계공학과 (학사, 영화촬영용 6-DOF Motion Control Rig 제작), 19930301~20090201

## ACTUAL 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
* **Computing (High):** 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