# 활동내용 요약본

<u>목 차</u>

1. 1page 자기소개

2. 탐구활동 모음

3.최근활동

4.보유역량

학교/전공:고려대학교/기계공학부

성명:이태웅

# 1PAGE 자기소개



**이태웅 2001.12.03** 고려대 기계공학부 20학번

2023.02~현재

관심분야: 센서 설계, SLAM, 로봇설계, 강화학습

현재 희망하는 과정:석사과정(현대자동차 계약학과) 또는 석박통합과정

# 단체생활2024.04~2024.10고려대 기계공학부 송용남 교수님 - 근골격생체역학 연구실학부연구생2024.07~2024.09연세대 기계공학부 신동준 교수님-AI ROBOTICS 연구실하계인턴2023.09~현재드론 동아리 호랑나비2023.09~현재로봇동아리 KASIMOV2024.02~현재밴드동아리 노래마당2023.07~현재공과대학 농구동아리 기우회

중앙영어회화동아리 ALC

## 활동사진







## 되고싶은 모습

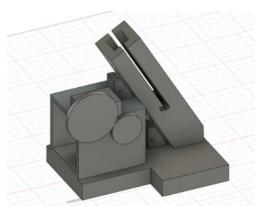
능력	후배들이 믿고 따를 수 있는 실력을 가진 연구원이 되자
----	--------------------------------

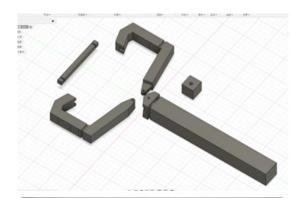
인성 기분이 태도가 되지 않는 사람이 되자

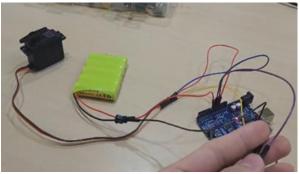
태도 항상 배우고 발전하려고 하자. 실수는 깔끔하게 인정하자.

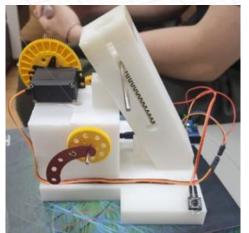
우울하게 있지 말자

# 전공과목(창의적기계설계.캡스톤 디자인) 팀프로젝트: T-rod에 1분간 매달려라! 2024.03~2024.06

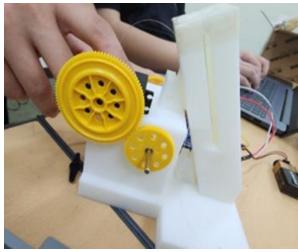






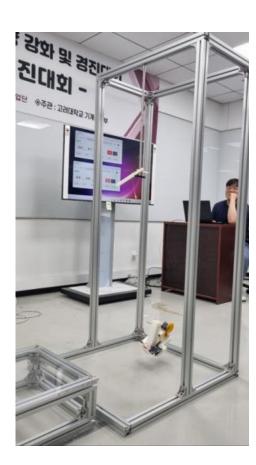












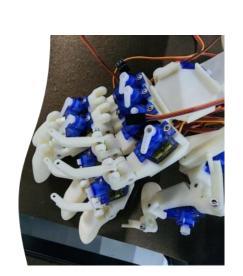
## 제작과정

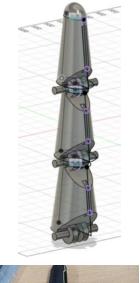
- -FUSION360(AUTODESK) CAD 프로그램을 이용해 STL 파일을 생성 후 3D 프린팅
- -총과 같은 원리
- -그리퍼(GRIPPER)의 경우 집게 모양으로 제작
- -아두이노 UNO 보드와 서보모터,스위치를 이용해 제어

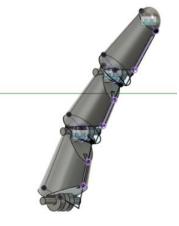
제약조건 : 모터 1개만을 이용.처음 스위치를 누른 후 아무런 조작 불가.1분의 제한시간 내에 막대에 매달린 후 땅에 착지

- -팀장으로서 회의 주도/팀원간 갈등 조정
- -프로토타입 제작 및 FUSION360 이용법 팀원들 알려주기
- -.아두이노 회로 설계.아두이노 코드 작성
- -발사대 용수철 대포부분(몸체) 설계
- -실이 느리게 감기거나 미끄러지는 등의 문제발생시 주도적으로 팀을 이끌어 문제해결

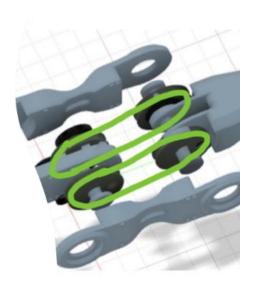
## BIGMAN 로봇 손가락 만들기.AI-ROBOTICS 연구실 하계인턴 2024.07~09

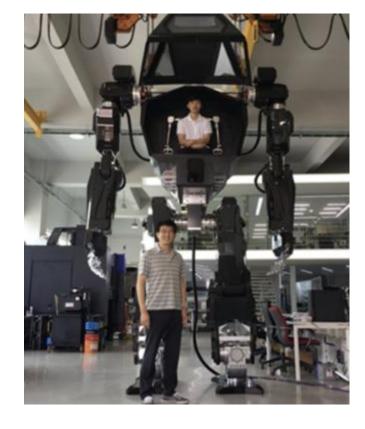
















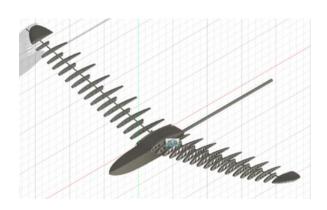
## 제작과정

- -FUSION360(AUTODESK)을 이용
- -각 부품을 만든 후 어셈블리
- -TENDON-DRIVEN(힘줄구조)+풀리와 타이밍벨트 + 토션(TORSION) 스프링
- -모터제어: 아두이노 이용. 다이나믹 셀 제어(XH430-V350\_R 모터 ◈ 로보티즈) 공부중
- -최종목표 : 큰 물체를 쥘 수 있는 BIGMAN 손가락을 만드는 것
- 제약조건 : 현실적인 비용. 수요가 있을법한 멋있는 외관. 제어에 필요한 부품이 들어갈

공간 확보

- -예산 편성/ 재료 주문 등등 대부분의 업무를 스스로 진행하는 프로젝트 형식의 인턴
- -멘토분들은 다이나믹 셀 제어, 강화학습에 관한 학습자료 제공 및 조언자의 역할
- -.프로토타입 제작/폐기/제어 등등의 과정 수행
- -BIGMAN 로봇손가락의 무게를 버틸 수 있는 메커니즘 설계

## 2024 부산대 총장배 창의비행체 경진대회 2024.03~2024.09













## 제작과정

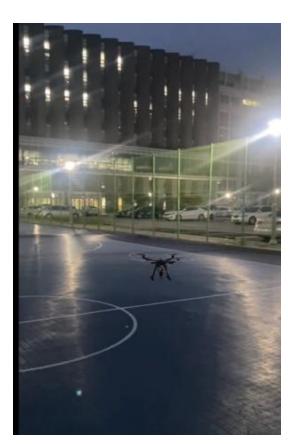
- -FUSION360을 이용해 STL 파일을 생성 후 3D 프린팅
- -에어호일(날개 뼈대)의 경우 발사나무를 레이저 커터를 이용해 잘라서 제작
- -글라이더 외형에는 필름을 열풍기를 이용해 부착 / 내부에는 신호 수신기와 모터를 달아 날개 조종 및 조작비행이 가능하게 제작
- -드론은 STM32 이용

대회 개요 : 드론으로 글라이더를 띄운 후, 글라이더의 비행을 시작한다. 글라이더의 비행 모습을 드론에 부착한 카메라를 이용해 따라가면서 촬영을 해야한다









- -주된 역할은 고정익(글라이더) **설계**/제작/수리/조종
- -가벼운 기체/공기저항의 감소를 위해 여러 형태의 프로토타입 제작 및 실험
- -가벼운 기체를 위한 아이디어 제공
- -꼬리날개에 부착된 서보모터를 조종하면서 글라이더 비행

## 2024 창의적 종합설계 경진대회 2024.08~2024.10





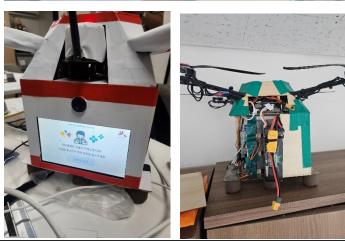
HW 구성도













## 제작과정

진료 시 상부 부착

- -부산대 총장배에서 사용했던 드론을 개조해서 사용
- -드론의 겉표면은 단풍나무를 레이저커터를 이용해 제작
- -외형에는 필름을 열풍기를 이용해 부착 / 테이프 및 고려대 로고 부착

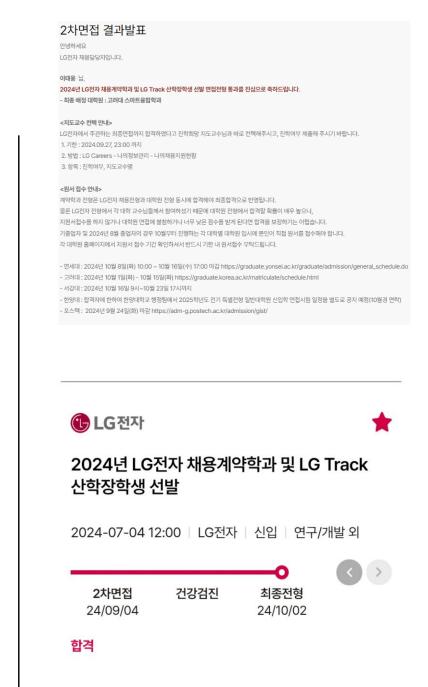
대회 개요 : 획기적인 아이디어를 활용한 자유로운 설계활동 진행

- -드론외관 설계 및 제작. 레이저커터 이용
- -서보모터를 이용한 사물함 잠금장치 설치
- -드론제어

# 3. 최근활동

## 2024 하반기 LG전자 고려대 대학원 산학장학생 합격



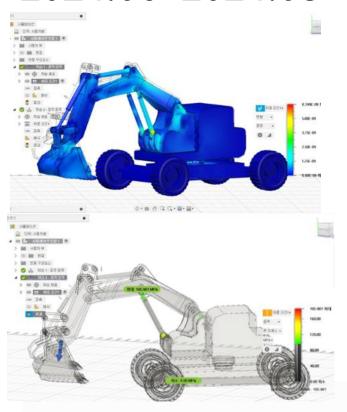




장학생 포기 및 장학금 반환예정 / 서울대 대학원 진학 희망중

# 4. 현재 보유 역량

시뮬레이션 스터디 굴삭기 하중 시뮬레이션 2024.06~2024.08



ROS2 스터디.터틀봇 구동 2024.03~2024.06



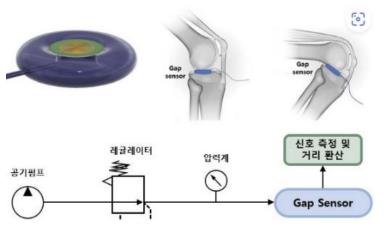




학부연구생 활동 2024.05~현재

고려대 기계공학부 송용남 교수님 – 근골격생체역학 연구실

무릎 인공관절 수술(TKA)용 거리측정센서 개발팀 소속





#### 보유역량

- -fusion 360(Autodesk), solidworks, Creo 등의 CAD 프로그램 활용능력
- -tendon-driven 구조와 같은 매커니즘 설계 능력
- -아두이노, C++, ROS2 등을 활용한 코딩/제어 능력 및 MUJOCO 등의 시뮬레이션 활용 경험
- -팀원들간 갈등을 잘 조율하고 무겁고 답답한 분위기를 잘 풀어나가는 능력

# 5. 대학원 진학시기(수정사항)

## 2026년 8월 졸업예정

