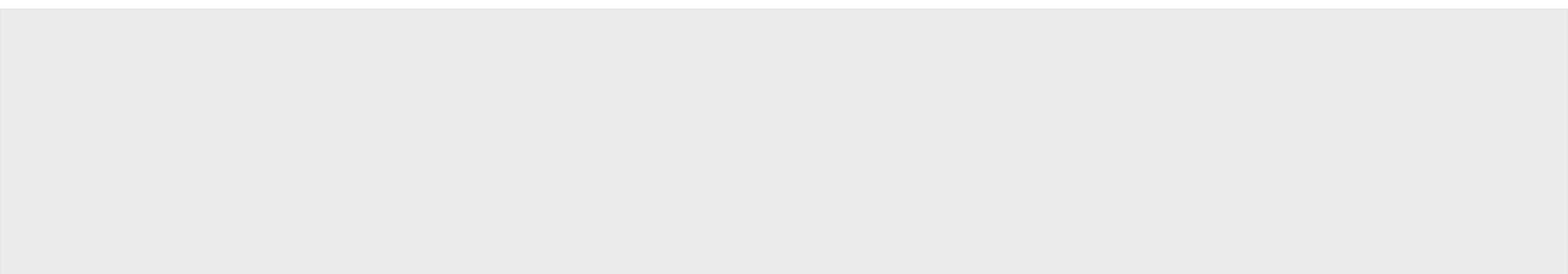


2025년도

2학기 졸업 논문 설명회

상명대학교 휴먼지능로봇공학과



00 2025년 2학기 졸업 논문 설명회

| 1차: 2025년 09월 10일(수요일), 16:30 ~ 17:00

졸업 논문 일정

◆2026년 03월 졸업 예정자

- 2025년 10월 02일(목요일) : 졸업 논문 주제 제출 및 심사위원 배정
- 2025년 10월 27일(월요일) : 예비심사 졸업 논문 제출 마감
- 2025년 11월 03일(월요일) : 졸업 논문 예비 심사 완료
- 2025년 11월 04일(화요일) : 예비심사 결과 발표 및 심사의견서 개별 발송
- 2025년 11월 04일 ~ 11월 05일 : 논문 보완계획을 상세히 준비해서 제출
- 2025년 11월 06일 : 학과장 최종 확인
- 2025년 11월 21일(금요일) : 본심사 논문 제출 마감
- 2025년 11월 26일(수요일) : 본심사 논문 심사 결과 통보
- 2025년 11월 28일(금요일) : 최종 논문 제출
- 2025년 12월 01일(월요일) : 발표 평가 포스터 제출
- 2025년 12월 03일(수요일) : 오전 10:00 ~ 13:00 - 발표 최종논문 발표 평가 포스터 발표

졸업 논문 유의 사항

- ◆ 논문 주제에 맞는 졸업 논문 지도 교수님 선택
- ◆ 예비 심사 전에 졸업 논문 지도 교수님에게 최소 1회 이상 논문 지도 및 확인서 제출
- ◆ 졸업 논문 제출 전에 표절 검사 실시 후 제출 (표절 유사도 10% 이상: 탈락)
- ◆ 평가 항목 (연구주제 및 목표의 타당성, 논문의 이해도, 선행연구의 우수성, 연구내용의 구체성, 논문 자료 등)
- ◆ 논문 작성에 필요한 자료 (표, 그림, 데이터, 자료 등의 모든 데이터의 출처와 원본 자료를 PPT로 캡처하여 제출)

졸업논문 지도교수 및 전공 분야

염기원	Biomimetic Reconfigurable Robot (기계제어 분야)	- Autonomous Vehicle Control
김민석	Reinforcement Learning(RL), Machine Learning(ML) (컴퓨터공학 분야)	- Development of Core Technology for Self-Evolving AI-based Cyber Range - Development of Multi-Spectral Video Integrated Analysis Technology and Video Surveillance System
정성균	Aerospace Engineering (우주항공 분야)	- GNSS Interference Detection and Countermeasure - UAV Mission Planning and Fault Control - Navigation for Indoor and Downtown Condition
봉재환	Robotics (Dynamics and Controls) (기계설계/제어 분야)	- Balance Recovery Based on Behavior Cloning - FES Control System to Prevent Foot Drop - Ergonomic Design of Drone Controller
최현진	Wearable Robot Control, Human-Robot Interface (기계제어 분야)	- Wearable Robot System - Assistive Torque Control
백수향	Electric Vehicles, Motor-driven System (전기전자분야)	-Design Optimization (Improvement of Characteristic for Electric Machine) -Automotive Electrification(XEV Powertrain and Geartrain for Motor-driven)

Questions ?

Email: minsuk.kim@smu.ac.kr

