

KROS

한국로봇학회

2015년도 한국로봇학회 국문논문지

우수 논문상

논문번호: KRS-14-031

논문제목: 손과 팔의 협업에 의한 로봇 펙인홀 작업

저 자: 박현준^{1,2}, 김기현^{1,2}, 박재홍^{2,3}, 장가람¹, 신용득¹, 배지훈¹,
박재한¹, 백문홍¹

소 속: ¹한국생산기술연구원, ²서울대학교, ³차세대융합기술연구원

귀하의 상기 논문이 2015년도 한국로봇학회 국문
논문지 논문 중에서 우수 논문으로 선정되었기에 이
상을 수여합니다.

2016년 1월 26일

한국로봇학회
회장 권인소

