

2025년도 탄소중립 ESG 미래선도 실전문제연구단 : 컨소시엄 교류회 기획안

I 목적 및 필요성

- ▶ 실전문제 해결형 연구성과 확산: 각 대학 연구팀에서 진행 중인 연구 과제를 공유하고 상호 검증하여, 연구성과의 실효성을 높이고 현장 적용 가능성을 강화하고자 함
- ▶ 컨소시엄 협력 및 시너지 창출: 서울대학교와 숙명여자대학교를 중심으로 연구팀 간 교류를 확대하여, 상호보완적인 연구 체계를 구축하고, 향후 공동연구 및 과제 제안으로 이어지는 학제 간 협력 기반을 마련하고자 함
- ▶ 미래인재 양성 및 교육 효과: 학생 연구원들이 교류회에 직접 참여함으로써 실전문제 해결 역량을 배양하고, 차세대 실전문제 연구의 전문 인력 양성에 기여하고자 함

II 행사 개요

- ▶ 행 사: 실전문제연구단 컨소시엄 교류회
- ▶ 일 시: 2025년 08월 26일 14:00 ~ 17:30
- ▶ 장 소: 서울대학교 38동 422호
- ▶ 주 최: 실전문제연구단 서울대학교 연구팀 및 숙명여자대학교 연구팀
- ▶ 주 관: 숙명여자대학교 ICT융합연구소
- ▶ 참가대상: 각 대학 연구팀 소속 학생 (25명)
- ▶ 진행방식: 연구 내용 공유 및 실전문제연구단 과제의 성과 확보를 위한 의견 논의
 - 연구팀 별 연구 및 연구성과 공유
 - 실전문제연구단 과제의 연구성과 확보를 위한 종합 토론
 - 서울대학교 연구팀의 연구성과인 로봇 및 자율주행 자동차 체험

III 프로그램(안)

시간	내용	발표자
14:00 ~ 14:10	개회 및 인사말	진행자 (숙명여대 IT공학 옥유빈)
14:10 ~ 14:30	세션 1) 이종우교수 연구팀 : 파일 복구 최적화를 위한 하이브리드 기법 연구 & 시각장애인 맞춤형 금융 시스템 연구	숙명여대 IT공학과 박사과정 옥유빈

14:30 ~ 14:50	세션 2) 동서연교수 연구팀 발표 : 고령사회 경도인지장애(MCI) 운전자를 위한 뇌신호 기반 위험 상황 속도 조정형 자율주행 보조 시스템 개발 연구	숙명여대 IT공학과 박사과정 홍민영
14:50 ~ 15:10	세션 3) 김수영교수 연구팀 발표 : 도로 곡률 기반 지능형 회생 제동 기술의 감속감 개선을 위한 속도 플래닝 연구	숙명여대 기계시스템학과 석사과정 강예원
15:10 ~ 15:20	휴식	-
15:20 ~ 15:40	세션 4) 심주용교수 연구팀 발표 : LLM 기반 자연어 로봇 제어 자동화	숙명여대 기계시스템학과 석사과정 윤지나
15:40 ~ 16:00	세션 5) 윤창규교수 연구팀 발표 : 정밀 약물 전달을 위한 자극 반응형 소프트 그리퍼	숙명여대 기계시스템학과 석사과정 박한비
16:00 ~ 16:20	세션 6) 김성우교수 연구팀 발표 : 다양한 환경 및 플랫폼에서의 언어 기반 로봇 제어	서울대 스마트도시공학전공 석사과정 오민택
16:20 ~ 16:30	휴식	-
16:30 ~ 17:00	종합 토론 및 의견 수렴 (성과 확산을 위한 논의)	진행자 (숙명여대 IT공학 옥유빈)
17:00 ~ 17:30	연구실 방문 및 연구 성과 체험 : 로봇 및 자율주행 자동차 시연	진행자 (서울대 오민택)

IV 기대효과

- ▶ 컨소시엄 및 연구팀 간 교류를 통해 최신 연구 동향과 전략에 대한 이해 제고
- ▶ 서울대-숙명여대 컨소시엄 간 지속적인 교류 체계를 통해 학제 간 시너지 창출
- ▶ 교류회 성과를 공동연구, 과제 제안으로 확산하여 학문적·사회적 영향력 강화
- ▶ 교류회에서 도출된 논의와 아이디어를 후속 연구 과제로의 연결
- ▶ 시스템·HCI·로봇·자율주행 등의 다양한 연구 분야 참관을 통한 차세대 인력 양성과 실전문제 해결 역량 제고