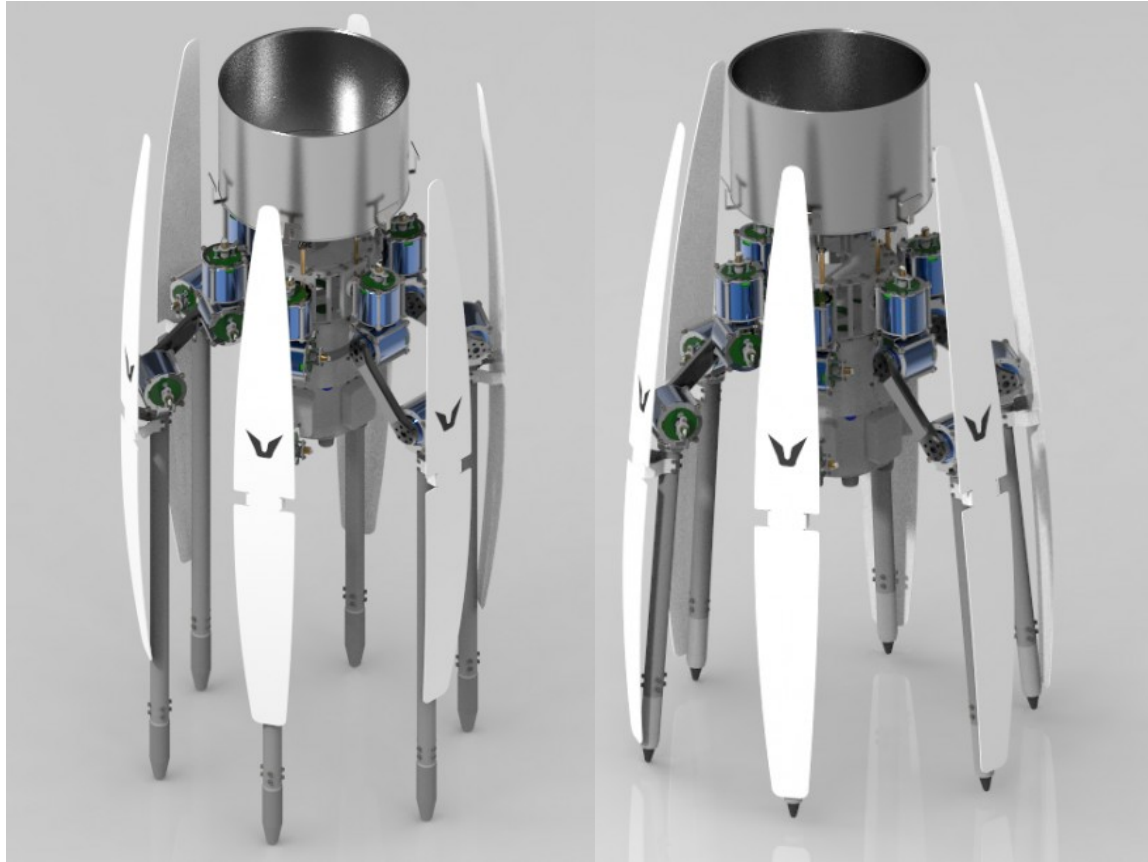


Portfolio

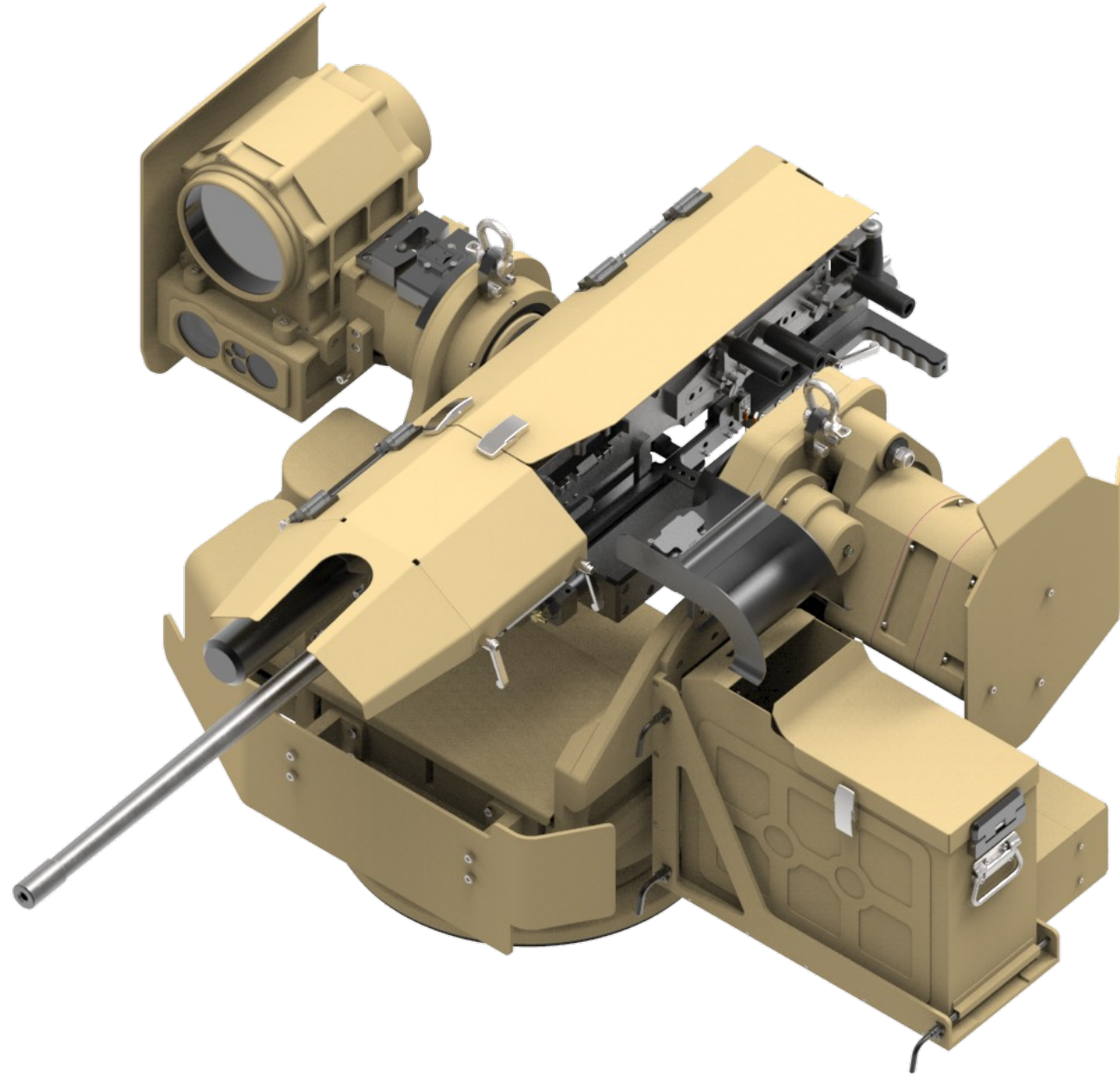
Kim,Dongho

[HEX1] Hexapedal (2018~2019)



- 18~19 DOF
- 큰 종횡비(긴 다리)
- 높은 무게중심의 실험적인 시도
- 기존의 Linear Algebra 기반이 아닌, Plucker coordinate를 사용한 IK 및 궤적생성 (최초)
- Sheetmetal 기반으로 저렴하게 제작
- 약간의 모션 및 보행만으로도 큰 조형적, 시각적 효과를 얻을 수 있는지를 중심으로 검토 (낮은 에너지 소모)

Military Robot (2016)



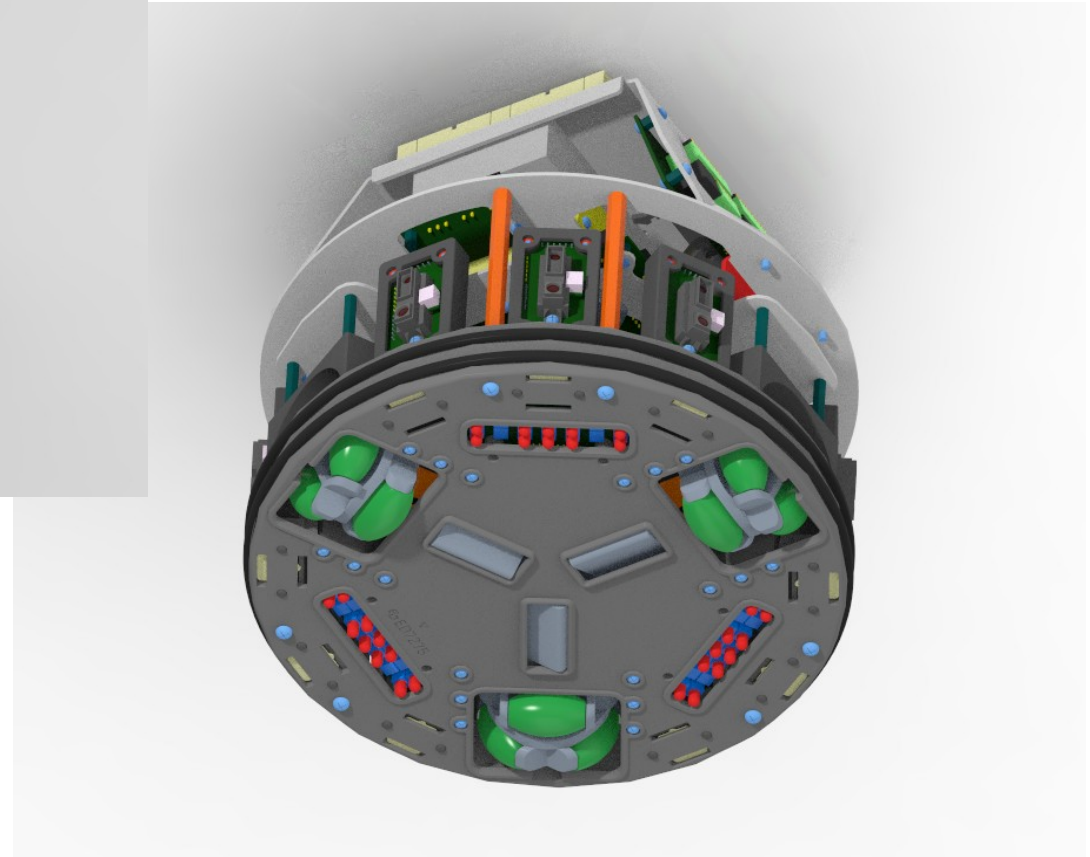
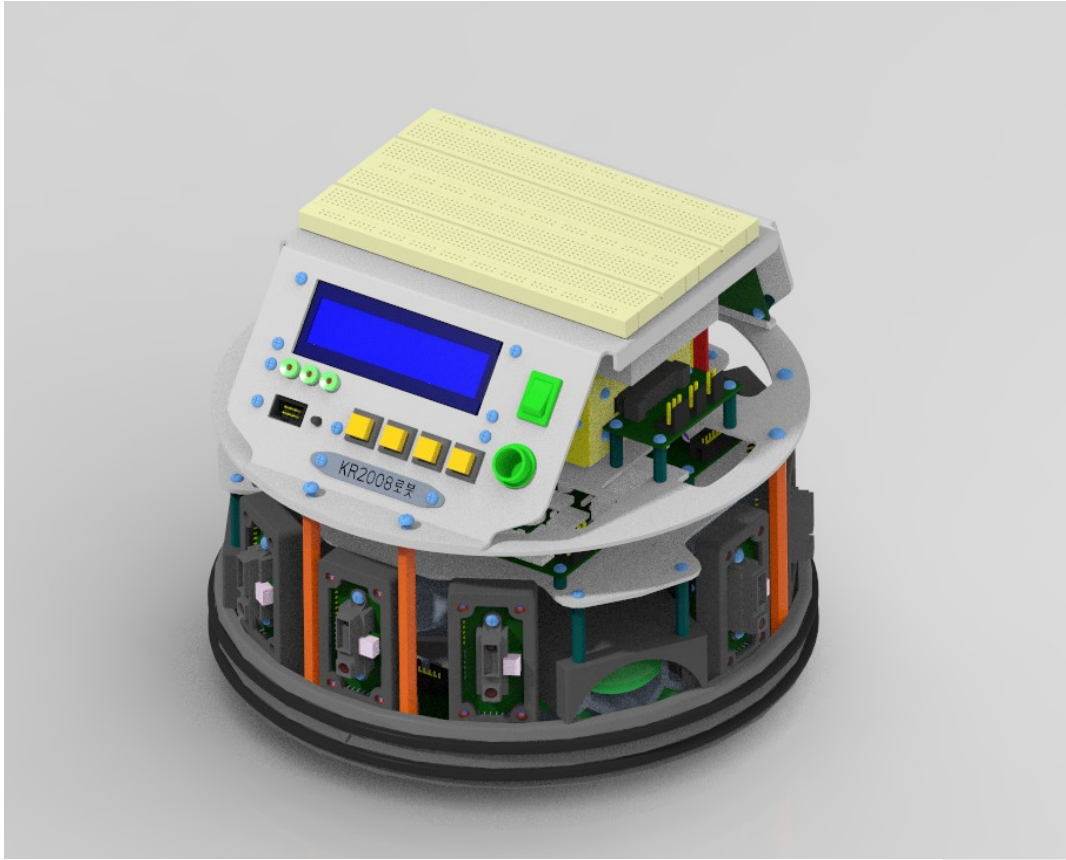
급속 개발 요구 충족 (6개월)
터키 수출 성공 (한화테크윈과의 수주 경쟁에서 승리, 200억원 규모)

Affordable Robot Arm (2007)



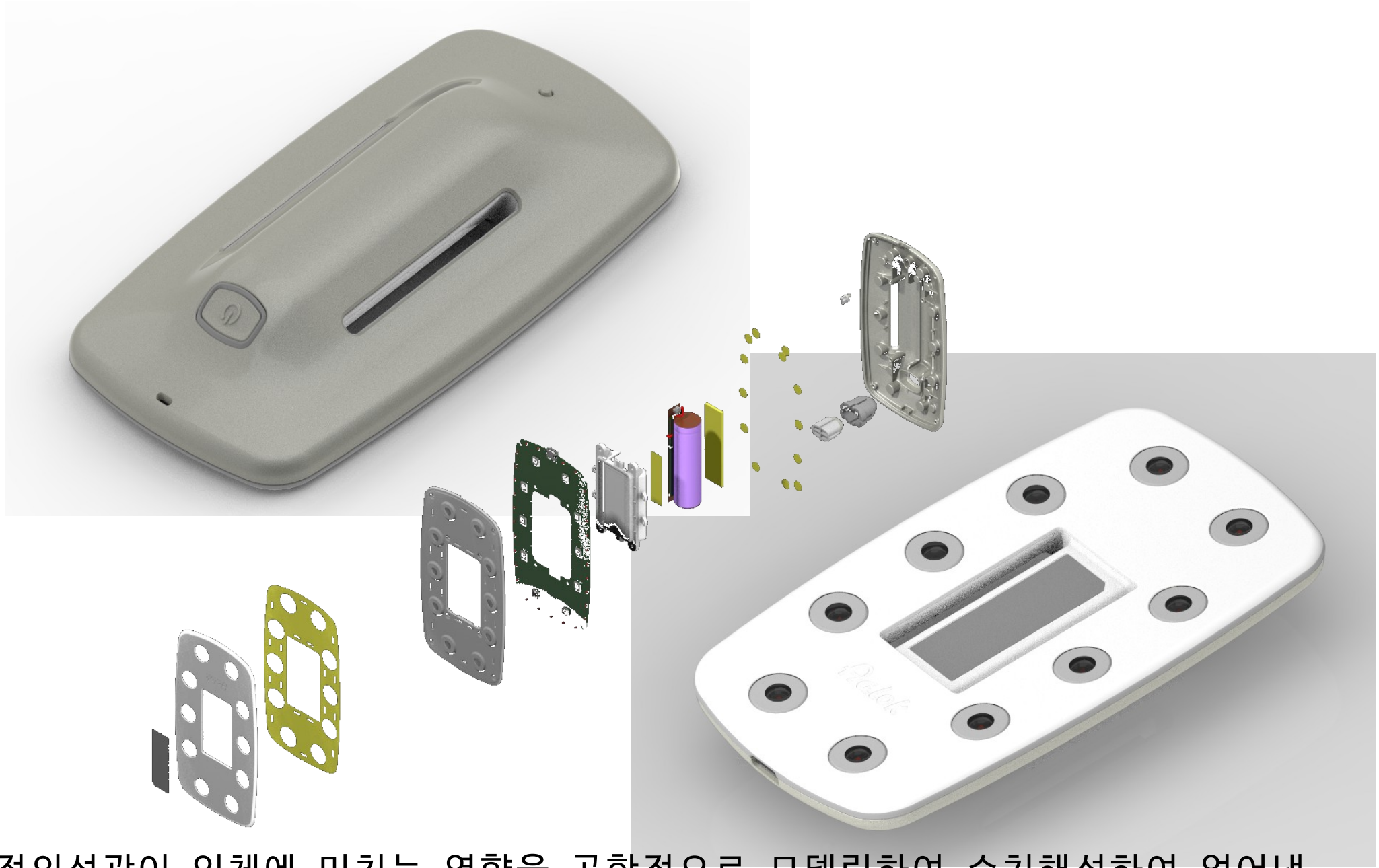
설계적 측면에서 극단적인 원가 절감
로봇 몸체를 판금물로만 구성하여 높은 완성도 구현 (실험적인 시도)

Holonomic Wheels (2007)



급속개발(2개월)후 전국기능경기대회 로봇종목용 로봇으로 선정 (경쟁에서 승리)

Wearable LED Therapy (2017)



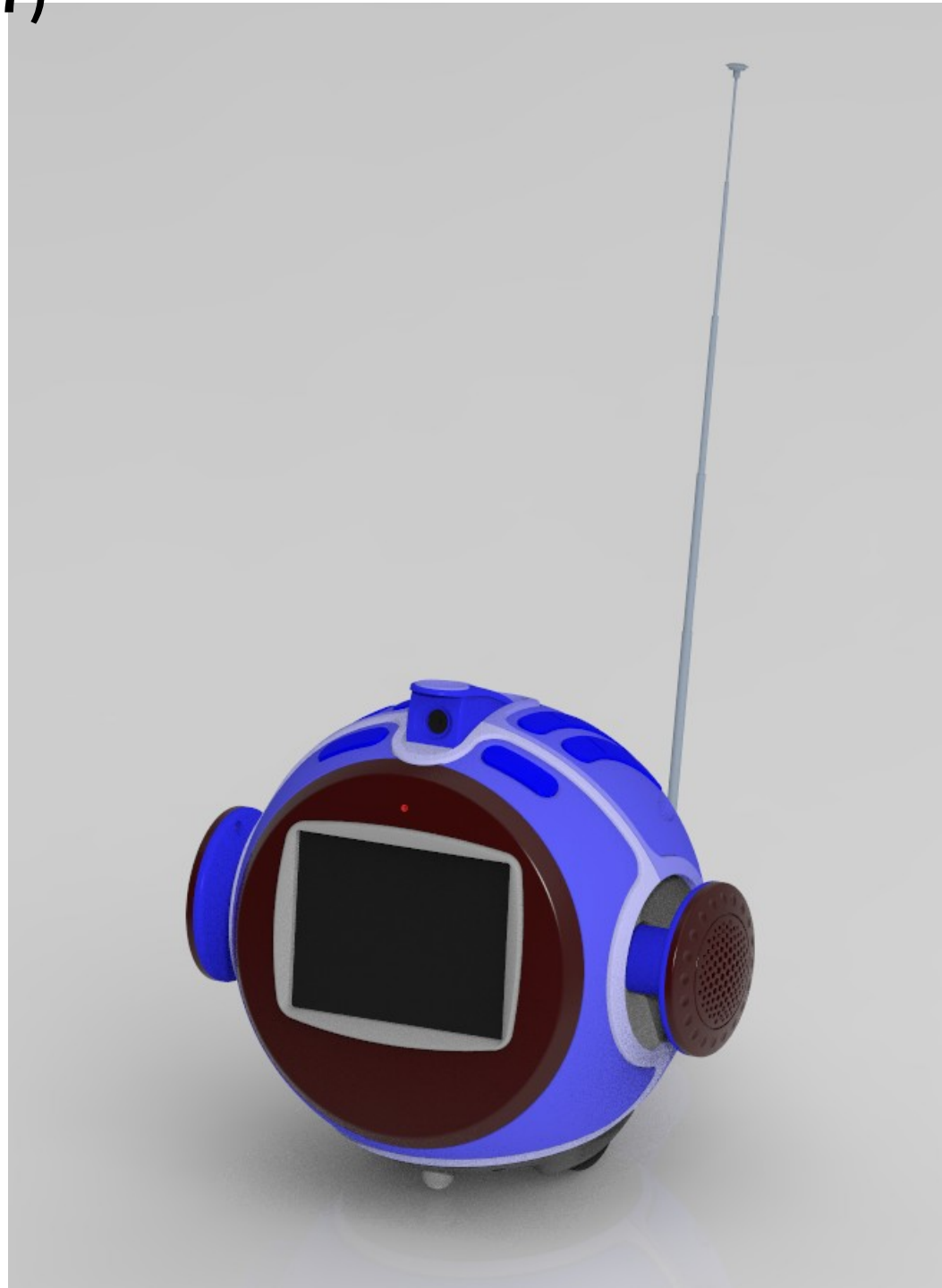
적외선광이 인체에 미치는 영향을 공학적으로 모델링하여 수치해석하여 얻어낸 데이터를 제어 알고리즘에 적용
헬스케어/웰니스 제품

Motion Control DSLR Rig (2010)



Youtube 콘텐츠 제작자의 확산을 예상

Thin Client (2007)



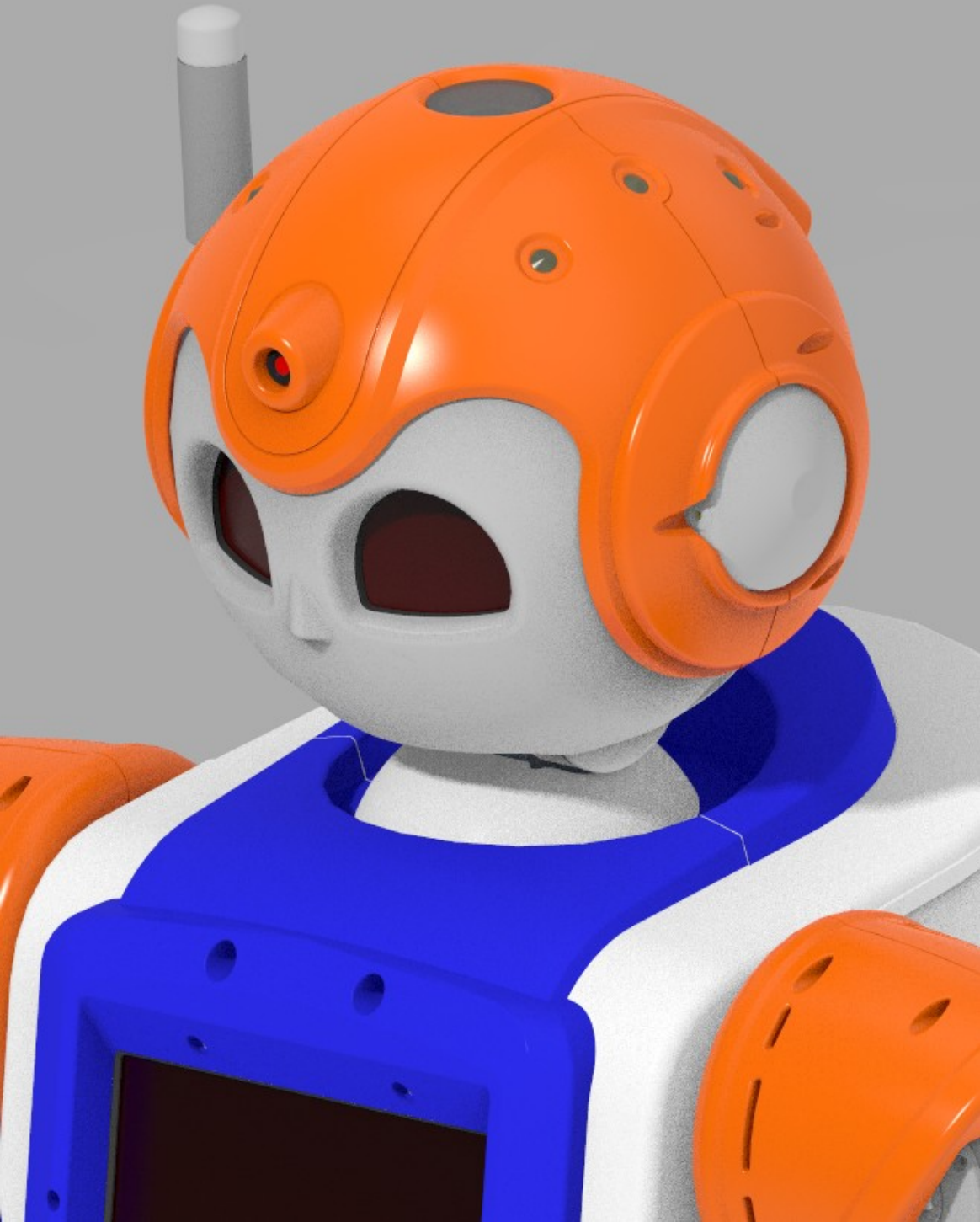
통신서비스 사업자와의 제휴를 통한 단말기형 로봇 플랫폼 (선구적 시도)

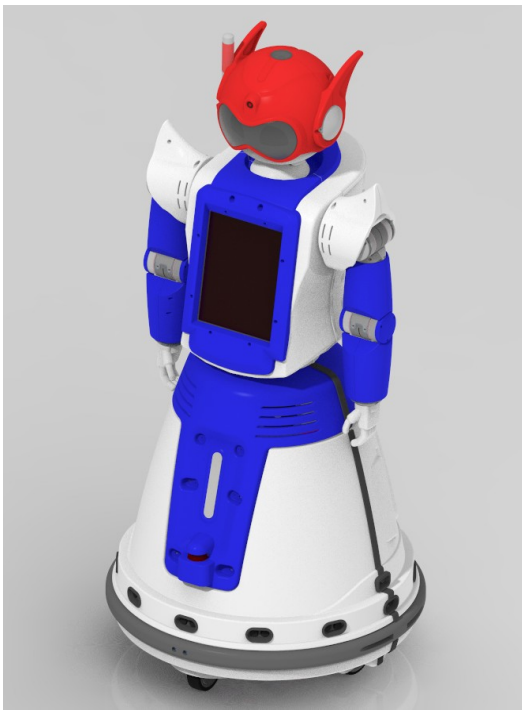
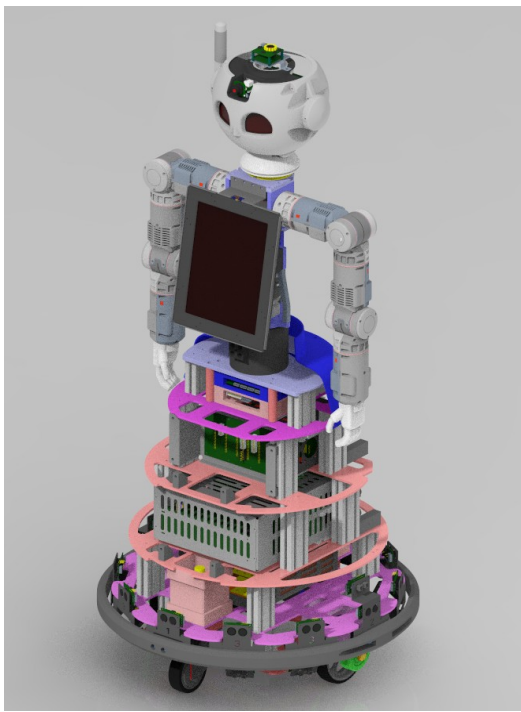
KT Robot



KT를 위한 단말 로봇 (연구개발용. 이후 키봇으로 발전되어 상품화됨)

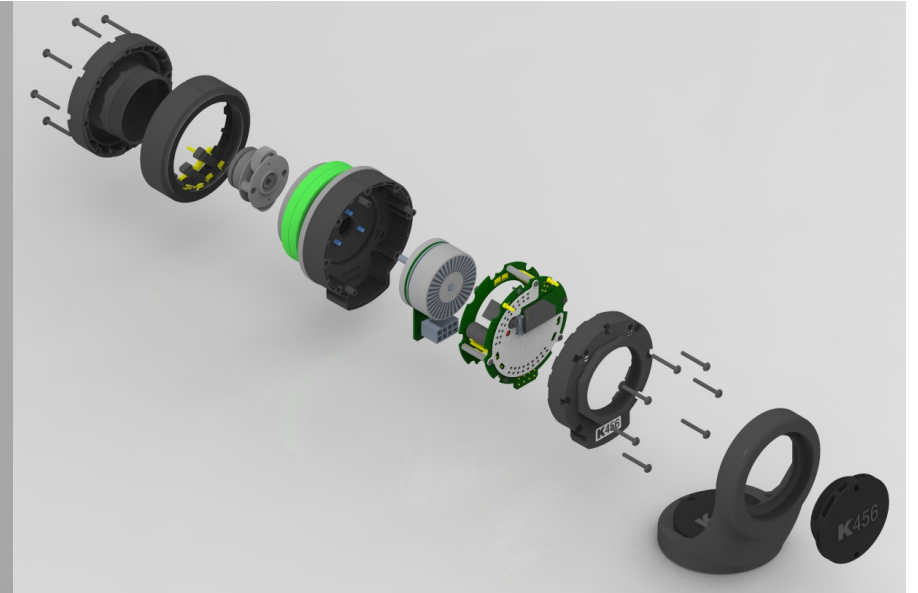
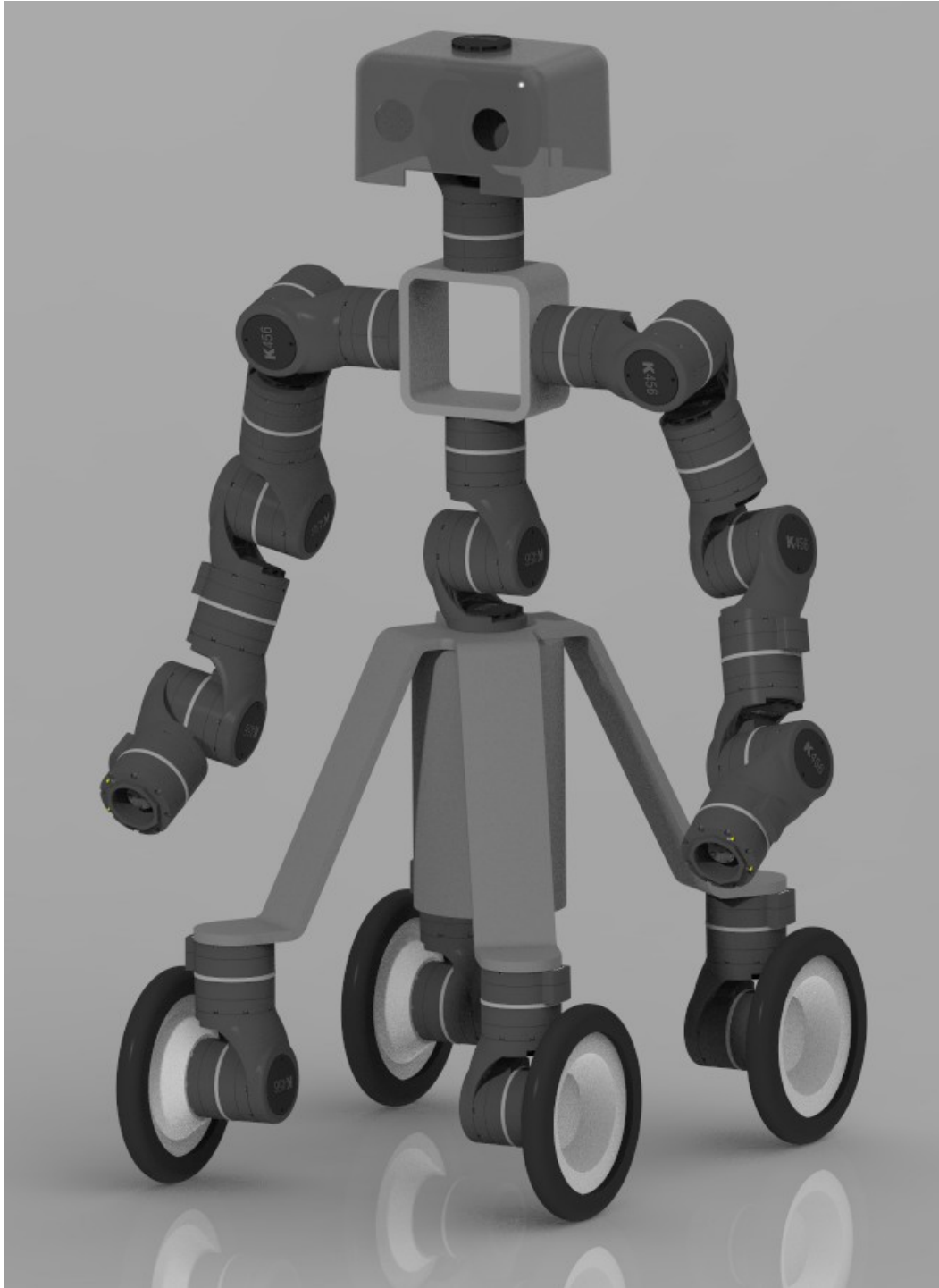
ARO2





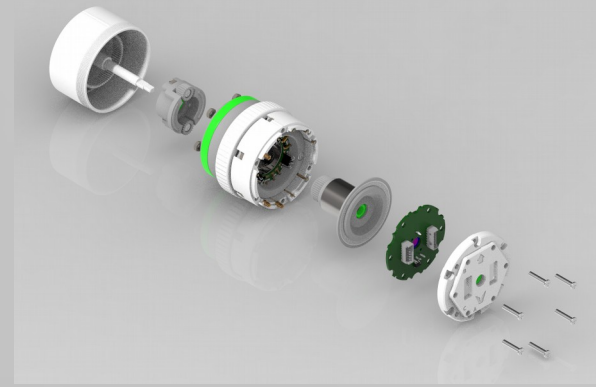
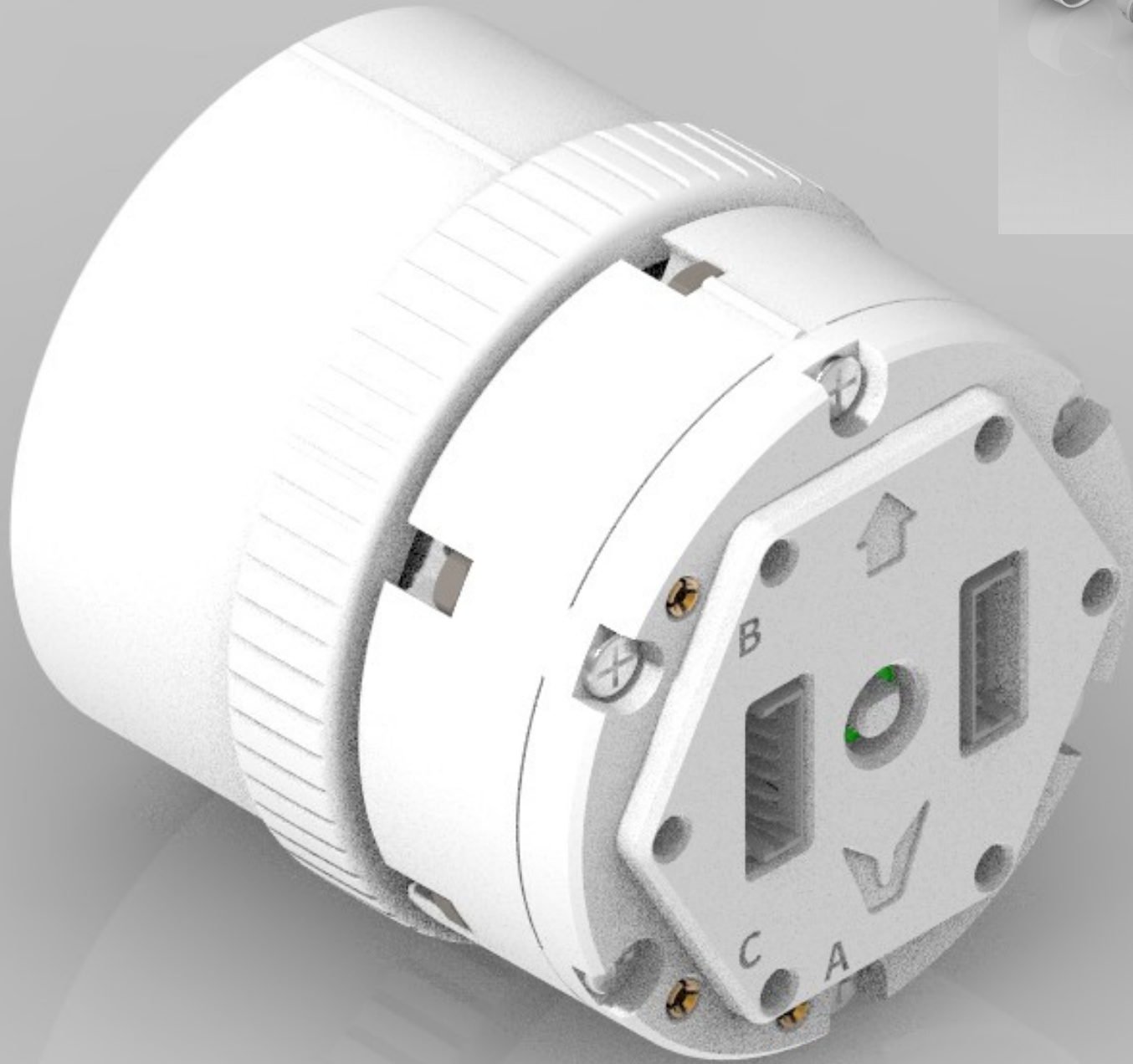
모듈라 구조로 유지보수, 디자인 변경에 용이하게 대응

Smart Actuator (2008~2009)



모듈라 로봇틱스를 극단적으로
발전시킬 가능성 발견

Ultra Mini Smart Actuator (2019)



독일제 Robodrive 모터 적용, 40x40mm, 88g (세계 최고 수준 도달 가능성)

fin