



김동호, 金東昊, Dongho Kim

- 다관절 로봇 기구개발, 동역학적 설계경험 有, 로봇 개발 경력 8~15년 모두 충족하는, 기술적 장애가 없는 엔지니어
- PHONE : 010-2289-4826
- MAIL : Dymaxion.Kim@gmail.com
- WEB : DymaxionKim.github.io
- 생년월일 : 1974-08-05

EXPERIENCE

- (주)아이아이컴바인드 젠틀몬스터랩, 로봇설계팀장, 20181001~20190426
 - [HEX1] 6축 보행로봇 설계 및 PM
- (주)대진디엠피, 헬스케어사업부 파트장(부장), 20170215~20180730
 - Git 기반 개발자료 형상관리 기법 도입
 - [IPLD] 고출력 LED 광치료요법 연구, [FAT] 웨어러블 근적외선 지방분해기, [LPL] Low Level LED Therapy (의료기기,개발,인증관리,마케팅), [FEM] 여성용 회춘기 (의료기기,프로토타입)
- (주)도담시스템스, 수석연구원, 20150817~20161007
 - 방산장비 CATIA 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석, 사격 및 운용 테스트
 - [RCWS] 장갑차량 탑재용 원격 조종 무장 체계 (튀니지,아랍에미레이트,터키), [ADAS] 발칸, 신궁 훈련 플랫폼, [P141] 특수전용 잠수함 훈련 시뮬레이터 구조해석
- (주)이디, 책임연구원, 20070601~20150815
 - 각종 서비스로봇, 교육용로봇 CREO 구조설계, 유한요소해석, 동역학해석
 - [EDPDM] 사내 PDM 시스템 자체 개발 매니지먼트 (약7만개 부품 관리, ERP와 연동), [ARO] 휴머노이드 서비스 로봇 시리즈, [MANIPULATORS] SCARA, Articulated, Redundant Configurations, EDUCATION 각종 교육용 장비류 다수

PUBLICATIONS

- 엘머로 해 보는 오픈소스 엔지니어링(연재기사), 월간 CAD&Gaphics 연재기사, 201709~201809
- 2018 CAE 컨퍼런스 세션 발표 (오픈소스 CAE와 함께하는 제품개발), 월간 CAD&Gaphics 주최, 20181115
- URAI(국제로봇학술대회) 논문 발표(노인탐색용 자율주행로봇 개발), 한국로봇학회 KROS 주최, 20131120
- 휴대용 광학 지방 감소 및 근육 강화 장치와 그 제어 방법, 등록번호 1018947790000
- 유니버설 로봇 관절모듈, 등록번호 1012644830000

EDUCATION

- 동국대학교, 기계공학과 (학사, 영화촬영용 6-DOF Motion Control Rig 제작), 19930301~20090201

ACTUAL SKILLS

- **CAD (High):** CREO, CATIA, FreeCAD, AutoCAD, DraftSight, Blender (Cycles Render)
- **CAE (High):** Elmer FEM, CalculiX, Salome with Python automation, Paraview, Gmsh, MidasNFX, CATIA FEA, CREO Dynamics and Mechanica, Recurdyn
- **CODING for Numerical Synthesis and Analysis (Middle):** Julia Lang, Scientific Python, Matlab, Scilab, GNU Octave, C
- **GEAR Design (High):** High Precision Involute Gear Design, Cycloid Gear Design, Ball Gear Design, Harmonic Drive Design
- **Computing (High):** Linux for Desktop / Mini Server, Git for VCS/PDM, HPC for CAE on Linux CLI, Redmine for Project Management
- **Quality System (Middle):** Experienced in , ISO9001, ISO13485, KGMP
- **Automatic Control / Robotics Theory (I know...):** DH Parameter Table, IK Exact Solution for 5-DOF Arm, Pseudo Invers Jacobian for IK/ID (Moor-Penrose, Nakamura DLS, Chiaverini, Weighted Jacobian Transpose...), General Automatic Control Theory