

제 ICROS11-02호



Institute of Control, Robotics and Systems
제어·로봇·시스템학회

우수논문상

지용훈, 송재복(고려대학교), 백주현(LIG넥스원주)

귀하께서 우리 학회의 2011 제26회 ICROS 학술대회에서 발표한 논문 “실외 환경에서의 고도지도 기반의 전역 위치추정을 위한 Hausdorff 거리 정합 기법”이 우수논문으로 선정되었기에 이 상장을 드립니다.



2011년 5월 27일

사단
법인 제어·로봇·시스템학회장 원 상 첩

