

제 2호

NEWSLETTER

CHO CHUN SHIK GRADUATE SCHOOL OF MOBILITY



1. Greetings

3. Department News

5. Publication

[Youtube](#)

2. New Faculty

4. Awards

6. Development Fund

[Instagram](#)

[LinkedIn](#)

IN GWUN JANG

안녕하십니까?

희망과 도전의 해, 2025년의 시작과 함께 조천식모빌리티대학원의 뉴스레터를 다시 한 번 여러분께 전하게 되어 매우 뜻깊게 생각합니다. 지난 한 해 동안 보내주신 관심과 성원에 깊이 감사드리며, 새로운 한 해에도 함께 만들어갈 조천식모빌리티대학원의 발걸음에 많은 기대와 응원을 부탁드립니다.

2025년은 지속 가능성과 기술 혁신이 그 어느 때보다도 중요하게 요구되는 시대입니다. 도시의 복잡도는 증가하고, 고령화는 가속되며, 기후 위기는 더욱 직접적인 영향을 미치고 있습니다. 이러한 시대적 흐름 속에서 조천식모빌리티대학원은 "미래 모빌리티 시스템을 통한 사회적 가치 실현"을 목표로, 기술과 사람, 환경이 조화를 이루는 모빌리티 연구와 교육에 매진하고 있습니다.

우리는 단순한 교통수단의 진화를 넘어, 전동화를 통한 탄소중립 실현, 자율화 기술을 통한 교통약자의 삶의 질 향상, 공유 및 수요응답 기반 서비스를 통한 도시 혼잡 해소, 그리고 이를 지능적으로 연결하는 시스템 통합 기술에 이르기까지, 미래 도시와 사회가 요구하는 모빌리티 혁신을 선도해가고자 합니다.

이를 위해 조천식모빌리티대학원은 기계, 전기전자, 전산, 교통, 산업공학 등 다양한 분야의 융합 연구를 수행하며, 국내외 산학연과의 협력을 더욱 확장해가고 있습니다.

교육 측면에서도 창의적이고 실천력 있는 글로벌 인재를 양성하기 위한 융복합 교육 플랫폼을 지속 강화하고 있으며, 학생들이 산업과 사회의 복잡한 문제를 주도적으로 해결할 수 있는 역량을 갖추도록 적극 지원하고 있습니다.

이번 뉴스레터에는 2025년 1분기의 주요 행사와 수상 소식, 연구 성과 등이 담겨 있으며, 이는 우리 학과 구성원 모두의 열정과 노력의 결실입니다. 앞으로도 본 뉴스레터가 대학원 구성원 간 소통의 장이자, 외부 이해관계자들과의 신뢰를 쌓는 창구가 되기를 기대합니다.

새해에도 건강과 성취가 함께하길 바라며, 조천식모빌리티대학원은 2025년에도 더 큰 도전과 성장을 향해 나아가겠습니다.

감사합니다.

조천식 모빌리티대학원장 장 인 권

NEW FACULTY APPOINTMENTS

이창주 박사님께서 2025년 3월 1일부로 저희 학과 교수로 임용되었습니다.
임용을 축하드립니다.



Changju Lee, Associate Professor

Mobility Intelligence and Data Science (MIDS)

Professional Career

- [2016.07 - 2025.02] Economic Affairs Officer, United Nations Economic and Social Commission for Asia and the Pacific
- [2014.09 - 2016.05] Researcher, Virginia Transportation Research Council of Virginia Department of Transportation
- [2009.06 - 2012.08] Convergence Systems Engineering Analyst, LG CNS Co., Ltd.

Education Background

- Ph.D. – Civil Engineering (Transportation Planning), The University of Virginia, U.S.A.
- M.E. – Civil Engineering (Transportation Planning), The University of Virginia, U.S.A.
- M.C.P. – Environmental Planning, Seoul National University, Republic of Korea
- B.S. – Transportation System Engineering, Ajou University, Republic of Korea

Research Interest

- Sustainable Transportation Policies
- Smart and Low Carbon Mobility Planning
- Climate Change Issues in Transportation
- Big Data and Machine Learning Applications
- Urban and Transportation Economics
- Transportation Official Development Assistance (ODA) and Global Cooperation

PRODUCED A FACULTY MEMBER

장기태 교수님 연구실 졸업생 고은정 박사님이 2025년 3월 1일부로
한남대학교 빅데이터응용학과 조교수로 임용되었습니다.
임용을 축하드립니다.



Eunjeong Ko, 스마트융합대학 빅데이터응용학과 조교수

Education Background

- 한국과학기술원 교통공학전공 공학박사
- 한국과학기술원 교통공학전공 공학석사
- 계명대학교 교통공학전공 학사

Professional Career

- [2025.03 - current] 한남대학교 빅데이터응용학과, 조교수
- [2024.12 - 2024.02] KAIST 모빌리티연구소, 연구조교수
- [2024.09 - 2024.12] KAIST 기계기술연구소, 연수연구원

금동석 교수님 연구실 졸업생 김산민 박사님이 2025년 3월 3일부로
국민대학교 자동차IT융합학과 조교수로 임용되었습니다.
임용을 축하드립니다.



Sanmin Kim, 자동차IT융합학과 조교수

Education Background

- Ph.D. in CCS Graduate School of Mobility, KAIST (2024)
- M.S. in CCS Graduate School of Green Transportation, KAIST (2020)
- B.S. in Mechanical Engineering, KAIST (2018)

Professional Career

- [2025.03 - current] 국민대학교 자동차IT융합학과, 조교수
- [2024.09 - 2025.02] KAIST 기계기술연구소, 연수연구원 자율주행을 위한 이미지 기반 3차원 객체 검출: 시계열 및 공간 정보를 활용하는 방법

Research Interest

- Perception, Prediction and Planning for Autonomous Driving
- End-to-end Autonomous Driving
- Scalable AI

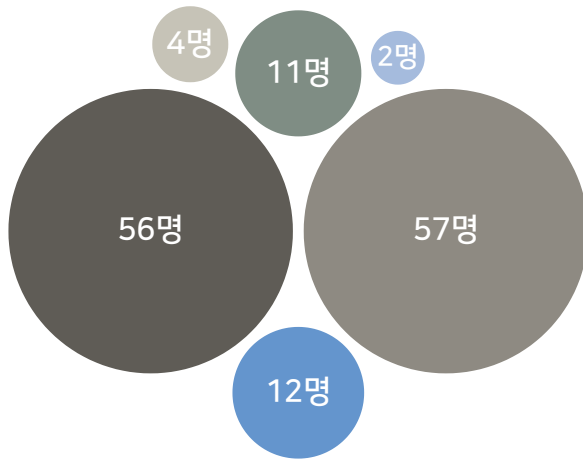
DEPARTMENT STATUS

2025 조천식모빌리티대학원 현황 (2025.03 기준)

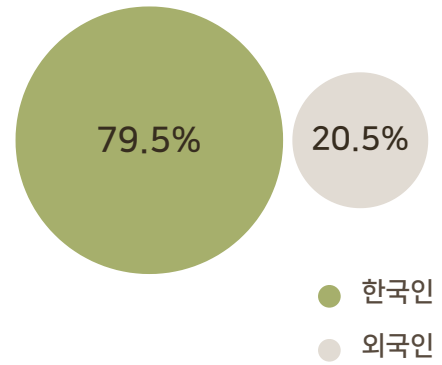
[교수 및 재학생 현황]

총 142명

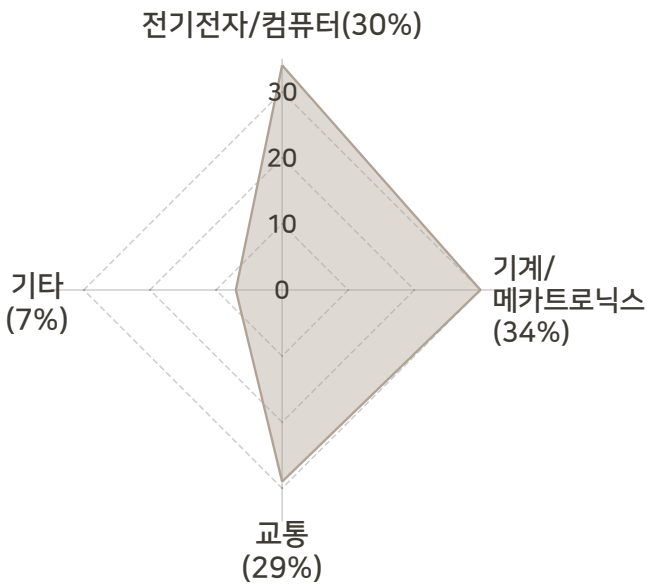
- 석사과정
- 박사과정
- 석박통합
- 전임교수
- 조교수
- 초빙, 겸임, 연구교수



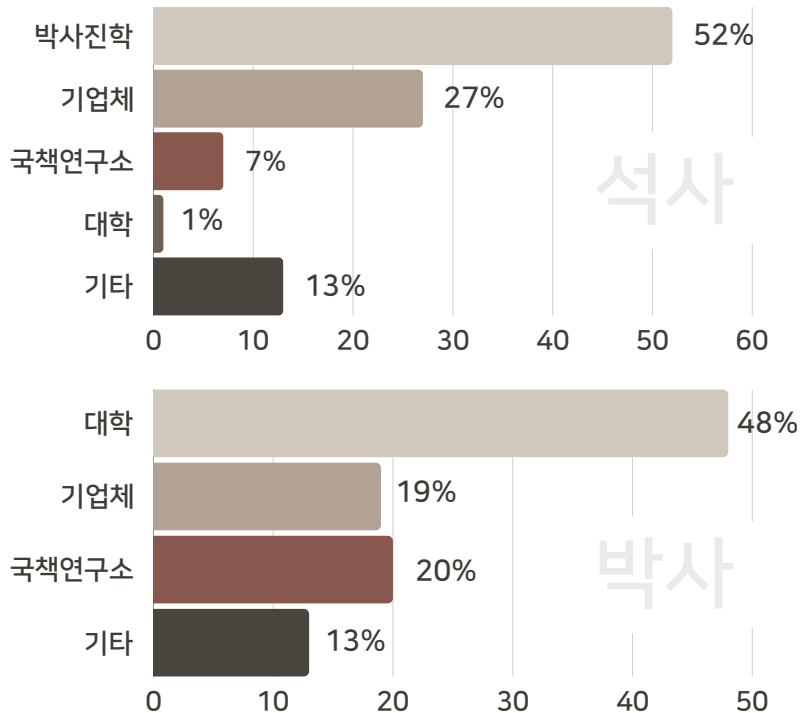
학과 내 한국인, 외국인 비율



[재학생 전공 분포]



[졸업생 진로현황]



DEPARTMENT NEWS

AVE 연구실, 현대자동차 그룹 자율주행 챌린지 본선 1차 2위 수상 (2025.03.28)

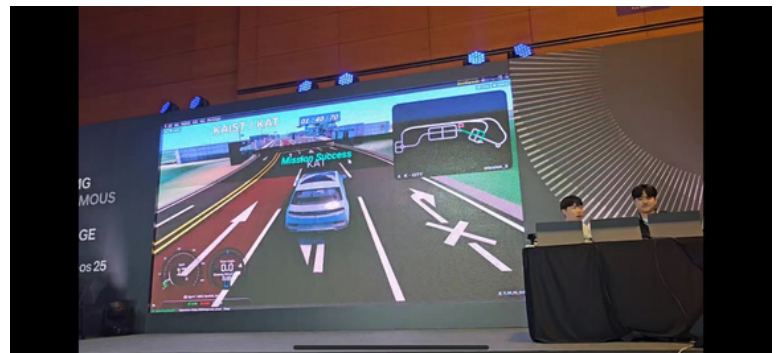
AVE 연구실 팀 KAT(공승현 교수님 연구팀) 2024년 10월부터 현대자동차그룹이 주최하는 '자율주행 챌린지'에 참가하여, AI 기반 End-to-End 방식의 자율주행 로직을 개발하고 있습니다. 이 대회는 차량이 도로 및 주변 환경을 실시간으로 인식하고, 다양한 주행 미션을 스스로 수행할 수 있도록 하는 자율주행 기술을 겨루는 대회로, 인지부터 차량 제어까지 모든 과정을 하나의 AI 로직(End-to-End)으로 통합하는 것이 핵심입니다.

이번 본선 1차 대회는 서울 코엑스에서 진행되었으며, 시뮬레이션 기반의 시내 환경에서 단독 주행 미션을 수행하는 방식으로 치러졌습니다. 정해진 주행 경로와 다양한 돌발 상황에 대응하는 자율주행 성능을 종합적으로 평가받는 자리였고, 우리 연구실은 이 대회에서 우수한 E2E 알고리즘 성능을 인정받아 2위를 수상하는 쾌거를 이뤘습니다.

본선 2차에서는 다수의 차량이 동시에 자율주행을 수행하는 Multi-Agent 시내 주행 미션이 예정되어 있으며, 현재 AVE 연구실은 이를 대비해 로직의 고도화와 시뮬레이터 상의 안정성 향상을 위한 연구를 이어가고 있습니다.

이번 수상을 통해 AVE 연구실은 End-to-End 자율주행 기술의 가능성을 입증했으며, 앞으로도 해당 분야의 선두 주자로서 의미 있는 연구 성과를 이어갈 수 있을 것으로 기대됩니다.

지속적인 관심과 응원 부탁드립니다.



DEPARTMENT NEWS

HUMAN-FACTS LAB, 2025 KAIST BREAKTHROUGHS 선정 (2025.02.27)

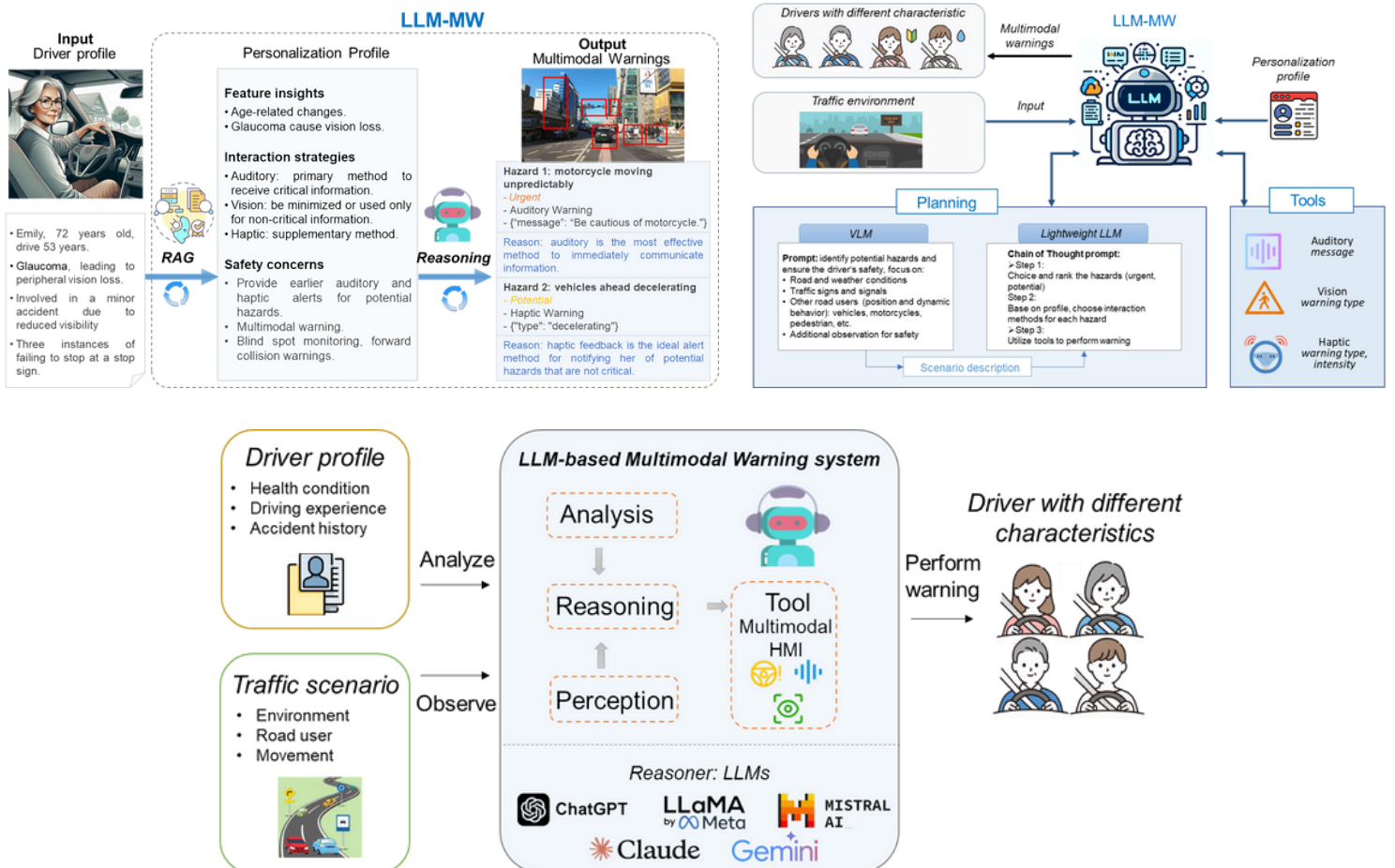
Human-Facts Lab (지도교수: Tiantian Chen)이 개발한 대규모 언어모델 기반 다중모달 경고 시스템(LLM-MW)이 2025년 KAIST Breakthroughs 연구 성과로 선정되었습니다.

이번에 선정된 연구는 “An LLM-based Multimodal Warning System for Driver Assistance”의 제목으로, 27th IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems (ITSC 2024)에 출간될 예정입니다.

연구팀은 GPT-4 Vision과 Mixtral-8x7B와 같은 최신 LLM 및 비전-언어 모델을 활용해 교통 위험 요소를 식별하고, 그에 따른 경고 내용을 생성하며, 경고 전달 방식까지 정교하게 설계하는 전 과정을 수행합니다. 이와 같은 멀티모달 인터페이스는 향후 자율주행차, 고령자 운전 지원, 글로벌 운전자 대상 시스템 등에 폭넓게 응용될 수 있습니다.

이번 Breakthroughs 선정은 KAIST의 AI 기반 운전자 지원 기술의 세계적 수준을 입증함과 동시에, 향후 사람 중심의 지능형 모빌리티 기술 발전에 있어 중대한 전환점을 제시하는 의미를 가집니다. Human-Facts 연구실이 2025 KAIST Breakthroughs에 선정됨을 진심으로 축하드리며 앞으로 원하는 연구 성과를 얻기를 기원합니다.

[--- 관련 기사 링크](#)



DEPARTMENT NEWS

김인희·장기태 교수, CROWD SAFETY SUMMIT 통해 도시안전 담론 선도 (2025.02.18 & 03.19-21)



---- 유튜브 링크

2025년 3월 19일부터 21일까지, 서울 그랜드하얏트에서 개최된 Crowd Safety Summit 2025 가 전 세계 연구자와 전문가 80여 명의 참석 속에 성공적으로 마무리되었습니다.

이 행사는 김인희 교수님과 장기태 교수님이 공동 호스트로 참여하여 군중 안전과 도시 혼잡 문제에 대한 글로벌 학술적 논의의 장을 이끌었습니다.

Crowd Safety Summit은 군중 밀집 사고와 대형 재난을 예방하고, 보다 안전한 도시 환경을 구축하기 위해 2023년부터 시작된 국제 행사로, 올해는 KAIST Mobility Institute와 University of Melbourne이 공동 주최하고, 한국지능형교통체계협회(KITS)와 Nota Inc.가 주관했습니다.

TUPA, 2025년도 KAIST GLOBALIZATION EXCELLENCE LAB 수상자로 선정 (2025.02.12)



김인희 교수님이 이끄는 TUPA Lab이 '2025 KAIST Globalization Excellence Lab'에 선정되었습니다.

본 상은 KAIST의 글로벌화에 기여한 연구실을 대상으로 수여되며, 연구 및 교육 활동 전반에서 국제 구성원과의 협력과 조화를 이뤄낸 연구실에게 주어집니다. 수상은 KAIST 개교 54주년을 기념하여 2025년 2월 12일에 진행된 기념식에서 이루어졌으며, 수상 연구실에는 운영비 지원금 300만 원이 함께 제공되었습니다. TUPA Lab은 국제 대학원생의 적극적인 참여, 영어 기반 세미나와 연구 환경 조성, 그리고 도시 및 교통계획 분야에서의 글로벌 공동연구 성과 등 다양한 방면에서 KAIST의 국제화에 크게 기여한 점을 인정받았습니다.

이번 수상은 KAIST 전체에서 단 6개 연구실만 선정된 가운데, 조천식모빌리티대학원 소속 연구실로서는 유일하게 이름을 올린 것으로 그 의미가 크다고 볼 수 있습니다. TUPA Lab은 앞으로도 국내외 연구자와의 활발한 협업, 국제 학회 발표 및 공동 프로젝트 수행을 통해 KAIST의 글로벌 위상 제고에 계속해서 기여할 예정입니다.

DEPARTMENT NEWS

--- 관련 홈페이지 링크

2025 딥모빌리티 기술 교류회 (2025.01)

2025년 1월 22일(수), KAIST 문지캠퍼스에서 2025 딥모빌리티 기술교류회가 개최되었습니다. 이번 행사는 KAIST 조천식모빌리티대학원이 주최하고, 관련 산업계와 함께 차세대 모빌리티 기술의 연구 성과를 공유하고 협력 기반을 강화할 수 있는 뜻깊은 자리로 마련되었습니다.

오전 세션은 딥모빌리티 컨소시엄 소개 및 연구 경과 보고, 김영기 대표의 초청 강연, 연구팀의 주요 연구 성과 소개 및 시연 프로그램으로 구성되었습니다. 시연은 모빌리티홀 2층에서 진행되었으며, 참가자들은 다양한 딥모빌리티 기술을 직접 체험하며 실제 응용 가능성에 대한 인사이트를 얻을 수 있었습니다.

오후 세션은 딥모빌리티 시스템의 핵심 기술을 소개하고, 연구실별 심화 연구 내용 발표, 포스터 전시 및 네트워킹 시간을 통해 실질적인 협업 기회가 논의되었습니다.

이날 행사에는 현대자동차, NGV, HL Klemove, 파트론, Penta System, MANIC 등 국내 주요 모빌리티 기업들이 함께 참여해, 산학협력의 현주소와 향후 공동 연구 방향에 대해 폭넓은 의견을 교환했습니다.

2025 딥모빌리티 기술교류회

일시_ 2025. 01. 22.(수) 11:00 ~ 15:30

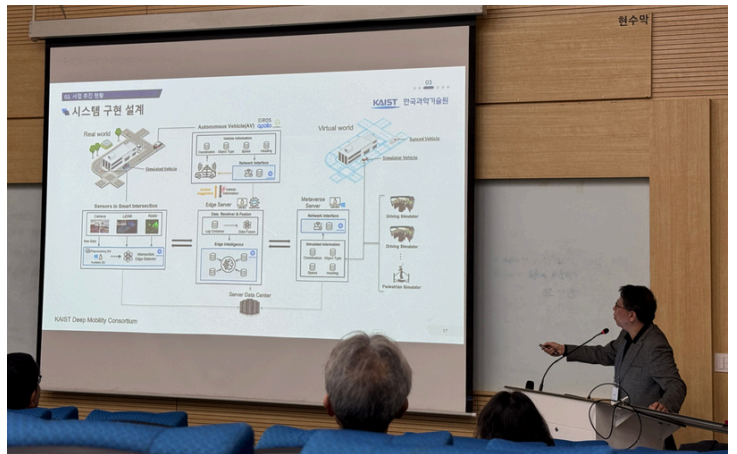
세미나 장소_ KAIST 문지캠퍼스 강의동 로비 및 104호

시연 장소_ 모빌리티홀 2층

시 간	내 용
11:00 ~ 11:20	딥모빌리티 컨소시엄 소개 및 연구 경과보고
11:20 ~ 11:40	초청연사 세미나 Introduction to Driving Service Provider - 김영기 대표 -
11:40 ~ 11:50	시연 내용 소개
11:50 ~ 12:00	시연 장소 이동
12:00 ~ 12:20	딥모빌리티 연구성과 시연
	점심 식사
13:30 ~ 13:50	딥모빌리티 시스템 핵심 내용 설명
13:50 ~ 13:00	연구실 별 핵심 연구 내용 소개 및 설명
15:00 ~ 15:30	네트워킹 및 포스터 전시

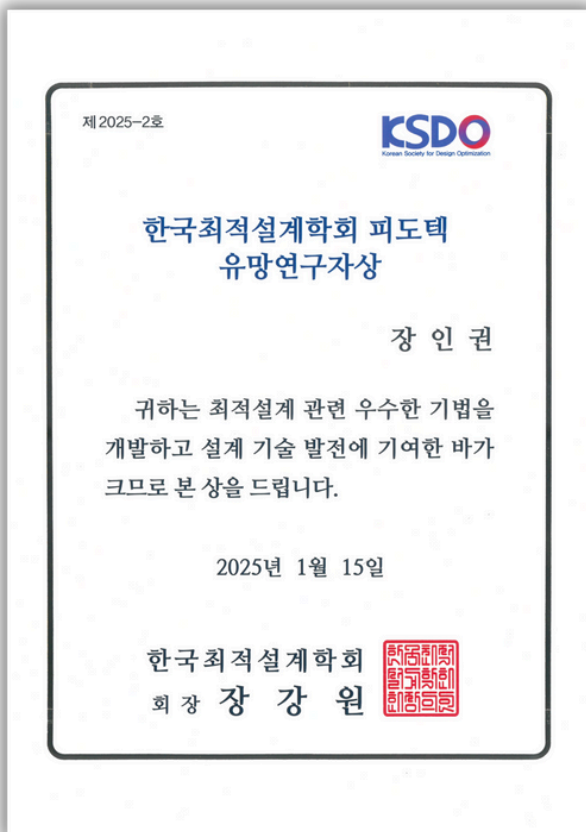
| 참여기업 |

HYUNDAI NGV HL Klemove PARTRON
Penta System MANIC



FACULTY AWARDS

장인권 교수, 한국최적설계학회 피도텍 유망연구자상 수상 (2025.02)

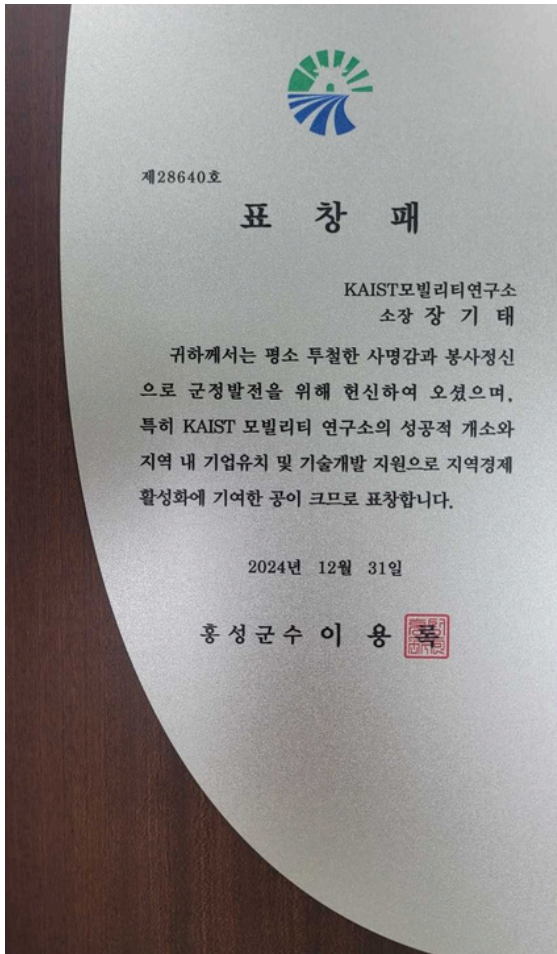


- 수상명 한국최적설계학회 피도텍 유망연구자상
- 학회명 한국최적설계학회 2025년 정기학술대회
- 개최 일시 2025.01.15

장인권 교수님께서 한국최적설계학회가 주최한 2025년 정기학술대회에서 피도텍 유망연구자상(FeDO Tech Promising Researcher Award)을 수상하셨습니다. 해당 상은 최적설계 분야에서 창의적이고 독창적인 연구 역량을 바탕으로 미래 발전 가능성이 높은 연구자에게 수여되는 상입니다.

FACULTY AWARDS

장기태 교수, KAIST 모빌리티 연구소 개소 및 지역 기여 공로로 홍성군 표창 수상 (2024.12.31)



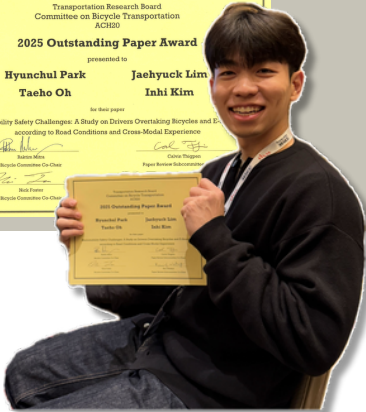
출처: KPI뉴스, 충청남도

조천식모빌리티대학원 장기태 교수님이 KAIST 모빌리티연구소의 성공적 개소와 지역 내 기업 유치 및 기술개발 지원에 기여한 공로로, 홍성군으로부터 표창패를 수상하였습니다. 이번 표창은 장 교수의 오랜 기간에 걸친 투철한 사명감과 봉사정신, 그리고 지역 균형 발전을 위한 헌신적 노력을 인정받아 수여된 것으로, 특히 KAIST 모빌리티연구소를 중심으로 한 산학협력과 지역 경제 활성화에 이바지한 점이 높은 평가를 받았습니다. 표창은 2024년 12월 31일, 이용 홍성군수 명의로 수여되었으며, 지역 사회와 첨단 기술 연구를 연결하는 모범 사례로 자리매김하고 있습니다.

조천식모빌리티대학원은 앞으로도 기술과 사회가 함께 성장할 수 있도록 지역과의 연계를 지속 강화하며, 다양한 협력 모델을 발굴해나갈 예정입니다.

STUDENT AWARDS

[국제 학회]



TRB 2025 Committe on Bicycle Transportation Outstanding Paper Award 수상

“Micromobility Safety Challenges: A Study on Drivers Overatking Bicycles and E-Scooters according to Road Conditions and Cross-Modal Experience”

TUPA LAB
박현철 박사과정



2025 ICAIIC 우수 논문상 수상

“Continuous Adversarial Text Representation Learning for Affective Recognition”

VILLAB
손승아 석사과정

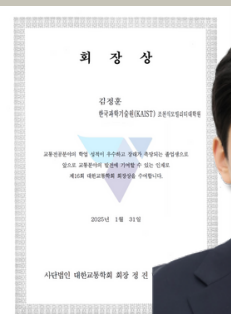
[국내 학회]



한국전자파학회 동계종합학술대회 최우수상 수상

“A Method for Measuring Dynamic Capacitance of Half-Bridge Power Modules for EMI Analysis”

EMC LAB
이재원 박사과정



대한교통학회 회장상 수상

교통전공분야의 학업 성적이 우수하고 장래가 촉망되는 졸업생으로 선정되어 제16회 대한교통학회 회장상을 수여 받음

ID LAB
김정훈 박사과정

PUBLICATION

조천식모빌리티대학원 발간 논문 목록 (2024.12 - 2025.03)

Cho, N., & Shin, H. S. (2024, 16-19 Dec. 2024). A Passivity-Based Method for Accelerated Convex Optimisation. 2024 IEEE 63rd Conference on Decision and Control (CDC).

Ding, H., Wang, R., Chen, T., Sze, N. N., Chung, H., & Dong, N. (2024). A hybrid approach for modeling bicycle crash frequencies: Integrating random forest based SHAP model with random parameter negative binomial regression model. Accident Analysis & Prevention, 208, 107778.

Goenawan, C. R., Paek, D.-H., & Kong, S.-H. (2024). See the Unseen: Grid-Wise Drivable Area Detection Dataset and Network Using LiDAR. Remote Sensing, 16(20), 3777.

Kim, T., Kang, T., Jeong, H., & Har, D. (2024). Clustering-based Failed goal Aware Hindsight Experience Replay. PeerJ Computer Science, 10, e2588.

Lee, J., & Jang, K. (2024). Characterizing driver behavior using naturalistic driving data. Accident Analysis & Prevention, 208, 107779.

Seung min, O., Myeong hyeon, K., Ki tae, J., & Gyoung hoon, C. (2024). Analysis of C-ITS Scenarios for Blind Spot Incidents at Intersections Using V2X Communication-Based Field Experiment. The Journal of The Korea Institute of Intelligent Transport Systems, 23(6), 174-189.

Yeo, J., Kitae, J., Sunyong, E., Heechan, K., & and Shim, J. (2024). Deciphering long-term evolutionary patterns in inter-city travel networks in South Korea: Growth and decline of cities in association with inter-city connections. International Journal of Sustainable Transportation, 1-14.

Fu, H., Ye, S., Fu, X., Chen, T., & Zhao, J. (2025). New insights into factors affecting the severity of autonomous vehicle crashes from two sources of AV incident records. Travel Behaviour and Society, 38, 100934.

Jang, H., Kwon, Y., Jang, K., & Kim, S. (2025). Urban air mobility for airport access: Mode choice preference associated with socioeconomic status and airport usage behavior. Journal of Air Transport Management, 124, 102719.

Ju, Y., Ye, S., Chen, T., Xing, G., & Chen, F. (2025). How do drivers manage speed at tunnel entrances? Insights from uncorrelated grouped random parameters duration models for model invalidation and performance recovery times. Analytic Methods in Accident Research, 45, 100371.

PUBLICATION

조천식모빌리티대학원 발간 논문 목록 (2024.12 - 2025.03)

Kim, D.-I., Paek, D.-H., Song, S.-H., & Kong, S.-H. (2025). Bayesian Approximation-Based Trajectory Prediction and Tracking with 4D Radar. arXiv preprint arXiv:2502.01357.

Kim, G., Kim, C., Park, S., Kim, J., & Jang, I. G. (2025). Linear Programming of the Loopwise Route Representation for the Shortest Path Problems by Introducing the Reference Link Flow. IEEE Access, 13, 38856-38864.

Kim, J., Park, J., Kim, N., Yu, Y., Chang, K., Woo, C.-S., Yang, S., & Kang, N. (2025). Physics-constrained graph neural networks for spatio-temporal prediction of drop impact on OLED display panels. Expert Systems with Applications, 274, 126907.

Kim, T., Kang, T., Son, S., Ko, K. W., & Har, D. (2025, 18-21 Feb. 2025). Goal-Conditioned Reinforcement Learning Approach for Autonomous Parking in Complex Environments. 2025 International Conference on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIC).

Koh, H., Chun, B. J., & Jang, I. G. (2025). Node-link representation-based deep learning method for reconstructing trabecular bone from low-resolution images. Expert Systems with Applications, 268, 126299.

Lee, S., Chen, T., Sze, N. N., Mao, T., Ou, Y., Mihaita, A.-S., & Chen, F. (2025). Analysing driver behaviour and crash frequency at railway level crossings using connected vehicle and GIS data. Travel Behaviour and Society, 39, 100957.

Lee, S., & Kang, N. (2025). Vehicle suspension recommendation system: multi-fidelity neural network-based mechanism design optimization. Structural and Multidisciplinary Optimization, 68(3), 44.

Lee, S., Ryu, S., Lee, S., Kim, H., Woo, S., Park, D., Kim, H., Park, J., Lee, Y., Nam, S., Moon, S., Kim, J., & Ahn, S. (2025). A Fast SerDes Equalizer Effect-Included Worst Eye Diagram Estimation Method for High-Speed Serial Links. IEEE Transactions on Components, Packaging and Manufacturing Technology, 1-1.

Lee, I., Hwang, S., Kim, Y., Kim, W., Kim, S., & Kum, D. (2025) CRAB: Camera-Radar Fusion for Reducing Depth Ambiguity in Backward Projection based View Transformation, IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)

Li, T., Chengxi, H., N., S. N., Zhanbo, S., Hongliang, D., & and Chen, T. (2025). Modelling pedestrian-vehicle interaction behaviours at non-signalised crosswalks using a game theory approach incorporating the risk perception. Transportmetrica A: Transport Science, 1-31.

PUBLICATION

조천식모빌리티대학원 발간 논문 목록 (2024.12 - 2025.03)

Li, T., Ruiqi, W., Hongliang, D., Tiantian, C., & and Chung, H. (2025). Bicycle crash frequency modeling across different crash severities using a random-forest-based Shapley Additive explanations approach. International Journal of Injury Control and Safety Promotion, 1-14.

Lim, J., Park, H., Oh, T., & Kim, I. (2025). The impact of information delivery systems in tunnels depending on lighting intensity and speed limit. Tunnelling and Underground Space Technology, 157, 106365.

Liu, Y., Chen, T., Chung, H., Jang, K., & Xu, P. (2025). Is there an emotional dimension to road safety? A spatial analysis for traffic crashes considering streetscape perception and built environment. Analytic Methods in Accident Research, 100374.

Lu, Y., Zhang, Z., Wang, W., Zhu, Y., Chen, T., Al-Otaibi, Y. D., Bashir, A. K., & Hu, X. (2025). Knowledge-Driven Lane Change Prediction for Secure and Reliable Internet of Vehicles. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 1-12.

Mishra, S., Sengar, N., & Har, D. (2025). A Secure, Blockchain-Enabled Vehicular Sensor Communication Protocol With Deep Learning-Assisted Anomaly Detection. IEEE Intelligent Transportation Systems Magazine, 2-9.

Paek, D.-H., & Kong, S.-H. (2025). SpikingRTNH: Spiking Neural Network for 4D Radar Object Detection. arXiv preprint arXiv:2502.00074.

Paula, L. G. L. d., Dwivedi, V. S., Shin, H.-S., & Tsourdos, A. (2025). Towards Autonomous Landing on Dynamic Naval Surfaces Under Harsh Sea State Motion. In AIAA SCITECH 2025 Forum.

Shin, J., Jeong, H., Rameau, F., & Kum, D. (2025). InstaGraM: Instance-Level Graph Modeling for Vectorized HD Map Learning. IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, 26(2), 1889-1899.

Son, S., Saurez, A., & Har, D. (2025, 18-21 Feb. 2025). Continuous Adversarial Text Representation Learning for Affective Recognition. 2025 International Conference on Artificial Intelligence in Information and Communication (ICAIIIC).

Tang, Y. M., Zhao, D., Chen, T., & Fu, X. (2025). A systematic review of abnormal behaviour detection and analysis in driving simulators. Transportation Research Part F: Traffic Psychology and Behaviour, 109, 897-920.

PUBLICATION

조천식모빌리티대학원 발간 논문 목록 (2024.12 - 2025.03)

Woo, S., Shin, Y., Rhee, J., Huh, S., & Ahn, S. (2025). Design of Resonant Circuit Components to Suppress both EMF and EMI in Wireless Power Transfer Systems for Electric Vehicles. IEEE Journal of Emerging and Selected Topics in Power Electronics, 1-1.

Zhang, Z., Li, H., Chen, T., Sze, N. N., Yang, W., Zhang, Y., & Ren, G. (2025). Decision-making of autonomous vehicles in interactions with jaywalkers: A risk-aware deep reinforcement learning approach. Accident Analysis & Prevention, 210, 107843.

DEVELOPMENT FUND

KAIST 졸업생 기부 캠페인 참여 안내



졸업생 여러분께, 여러분의 졸업을 진심으로 축하드립니다.
여러분이 KAIST에서 배운 값진 경험은 앞으로의 여정에 큰 힘이 될 것입니다.

학교에서는 졸업생을 대상으로 TEAMKAIST 소액 기부 캠페인을 진행하고 있습니다. 글로벌 인재로 사회에 첫발을 내딛게 된 졸업생 여러분의 뒤에는 늘 KAIST를 사랑하는 마음으로 동행해 온 수많은 기부자가 계셨습니다. 리더는 봉사 정신을 바탕으로 성장합니다. 기부와 봉사는 일종의 습관이며, 작은 실천이지만 기부는 단순한 나눔을 넘어 리더십을 기르는 중요한 과정입니다. 여러분의 참여는 KAIST의 졸업 기부 문화를 만들어가고, 후배들에게 더 나은 교육 환경을 선물할 수 있습니다. 졸업 기부 문화가 계속 이어질 수 있도록 졸업생 여러분의 더 많은 응원과 참여 부탁드립니다.

'TeamKAIST'의 멤버가 되어 모교를 향한 여러분의 마음을 표현해 주세요.
여러분의 작은 기여가 큰 변화를 만듭니다.

TeamKAIST 멤버 현황

1,649명 참여

32억원 약정

* 1인 평균 76,000원, 68회 약정
(2024.11.20 약정 기준)

TeamKAIST 멤버십 혜택

기부자 이름 온라인 기념공간 게재

넙죽이 키링

월 1만원씩 1년 이상 또는
일시납 10만원 이상 후원
해주시는 멤버에게 넙죽이
맨투맨 키링을 드립니다.



멤버십 가입방법

온라인 약정

발전재단 홈페이지
giving.kaist.ac.kr에서 작성

전화 또는 팩스 신청

KAIST발전재단
전화(042-350-4500)
팩스(042-350-3500)

휴대전화 사진 전송

약정서 작성 후 휴대전화로 사진촬영
문자 1666-5095 발송

모든 KASITian이 TeamKAIST 멤버가 될 때까지 TeamKAIST 캠페인은 계속됩니다.
많은 관심과 참여 부탁드립니다.

DEVELOPMENT FUND

조천식모빌리티대학원 발전기금모금 안내

안녕하세요. 조천식모빌리티대학원 및 조천식녹색교통대학원 동문 가족 여러분.

조천식모빌리티대학원은 미래를 이끌어갈 인재 양성과 첨단 연구를 통해 사회에 기여하기 위해 끊임없이 노력하고 있습니다.

이러한 비전 실현을 위해 여러분의 소중한 도움과 관심이 필요합니다.

여러분께서 기부해주시는 발전 기금은 학생 장학금 지원, 연구 환경 개선, 국제 학술 교류 및 첨단 교육 프로그램 개발 등에 사용됩니다. 이는 우리 학과가 한 단계 더 도약하고, 지속 가능한 학문적 성과를 이루는 데 큰 힘이 됩니다.

조천식모빌리티대학원의 성장과 발전을 위해 여러분의 따뜻한 관심과 참여를 부탁드립니다.

함께 만들어가는 밝은 미래를 위해 언제나 최선을 다하겠습니다.

감사합니다.

기부금 사용처



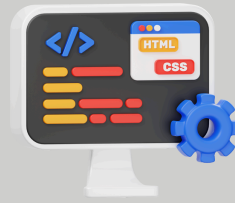
지원

모교발전 지원
교내 시설 환경 개선



제작

동문회 뉴스
학과 홍보 콘텐츠 제작



개발

홈페이지,
SNS 운영 관리비



행사

각종 학과 행사 비용

기부자 예우

조천식모빌리티학과는 미래도약 후원에 동참하시는 분들을 영원히 기억하겠습니다.

공통예우



Platinum

개인 3천만원
기업 1억원 이상



Gold

개인 1천만원
기업 5천만원 이상



Silver

개인 5백만원
기업 3천만원 이상



Bronze

개인 1백만원
기업 1천만원 이상

발전기부를 희망하시는 분은 학과 행정팀(042-350-1252~3) 또는 [KAIST 발전재단](mailto:kaist@kaist.ac.kr)(042-350-4500)으로 연락 주시면 안내 드리겠습니다.

DEVELOPMENT FUND

2024년 조천식모빌리티대학원 기금 기부자

Gold

교수 장인권, 장기태, 김인희, 강남우, 이윤구, 신호상

Bronze

교수 임철우, 이강원 동문 이수진

OTHER DONORS IN CHOCHUNSHIK MOBILITY MEMBERS

하동수 교수, 이진우 교수, 이현수 재학생, 김종석 재학생

“학과발전을 위한 발전기금모금에 동참해주셔서 진심으로 감사드립니다”