



사단 법인 **제어·로봇·시스템학회**
Institute of Control, Robotics and Systems

(14502) 경기도 부천시 원미구 평천로655(약대동) 부천테크노파크 401동 1301-1호
사무국장: 유진영 담당: 백선희 Tel: 032) 234-5801 Fax: 032) 234-5807

URL: www.icros.org
E-mail: finance@icros.org

문서번호: ICROS 제17-009호
시행일자: 2017. 2. 15.
수신: 정회원 및 학생회원
참조:

선결			지시	
접수	일자	. . .	결재	
	시간	:		
	번호		공람	
처리과				
담당자				

제 목 : 2017년도 연회비/논문구독비 납부안내 및 사무국 주소변경예정 안내

1. 회원님의 건강과 건승을 기원합니다.
2. 창립 23 주년을 맞이하는 우리 제어·로봇·시스템학회의 발전에는 회원님의 많은 관심과 능동적인 참여가 있었기에 가능하였으며 특히 회원 여러분께서 납부하여 주시는 소중한 회비가 근간을 이루고 있습니다.
3. 본 공문을 받으신 회원님께서서는 2017 년 연회비 납부 대상자이시며, 2017 년도 연회비(정회원 5만원, 학생회원 2만원)와 논문구독비(국문지 3만원, 영문지 2만원)를 납부하시어 학회의 장기적 발전에 일조하여 주실 것을 당부드립니다. 연회비와 논문구독비를 동시 결제하시면 1만원의 할인 혜택이 있으니 참고하여 주시기 바랍니다.

예) 2017년 정회원 연회비(5만원) + 국문논문구독비(3만원) + 영문논문구독비(2만원) - (할인 1만원) = 9만원 납부
2017년 학생회원 연회비(2만원) + 국문논문구독비(3만원) + 영문논문구독비(2만원) - (할인 1만원) = 6만원 납부

- 학회 홈페이지(<http://icros.org>)에서 신용카드 결제 및 온라인 입금신청 가능
- 무통장 입금계좌: 기업은행 425-010264-04-014 (사)제어로봇시스템학회
(입금자명에 회원님 성함을 기재 부탁드립니다.)

- 2017년도 납부 연회비 적용기간: 2017년 1월 1일~12월 31일까지
- 홈페이지 연회비 및 논문구독비 납부방법

<http://icros.org> 로그인 후 결제 납부 및 확인 - 국문, 영문 논문지와 함께 결제를 진행하시는 경우 논문지 구독신청 후(국문논문지 / 영문논문지 선택) 연회비, 논문구독비를 동시에 결제하시면 할인 혜택을 드리고 있으며, 가급적 2017년 3월 31일까지 납부 부탁드립니다.

4. 본 학회는 SCOPUS 등재지인 “제어·로봇·시스템학회 논문지”와 SCI Expanded 등재지인 “International Journal of Control, Automation, and Systems” 영문논문지의 발간, “국제자동제어학술회의(ICCAS)” 개최 및 전용 교육실 등을 통하여 활발한 학술활동을 전개하고 있습니다.
5. 2017 년에 개최되는 국제학술대회(ICCAS 2017)는 10 월 18 일(수)~21 일(토)까지 4 일간 제주 라마다 프라자호텔에서 개최될 예정이며, 국내학술대회인 제어·로봇·시스템학회 학술대회(ICROS 2017)는 5 월 11 일(목)~13 일(토)까지 대명 델피노리조트(강원도 속초)에서 개최될 예정으로 많은 참여 부탁드립니다.
6. 끝으로, 본 학회 사무국은 1995 년부터 서울 한국과학기술회관에서, 2004 년부터 현재까지 경기도 부천테크노파크에서 공간을 임대하여 학회업무를 진행하여 왔으나, 지난 2015 년 정기총회에서 사무국 이전 안건이 의결됨으로써 학회 역사상 처음으로 학회 소유의 사무국 공간을 마련하여 2017 년 3 월 중에 서울 SRT 수서역과 연결된 오피스건물로 이전 예정이오니, 회원 여러분들의 활발한 활동과 관심을 부탁드립니다.

변경예정 주소: (06349) 서울특별시 강남구 방고개로 1 길 10(수서동, 수서현대벤처빌) 723 호
제어로봇시스템학회

- 연구과제와 관련된 학회의 가입비, 참가비는 사업활동비로 인정됩니다.

첨부: 연회비 및 논문구독비 지로 1 부.
ICCAS 2017 CFP 1 부.
ICROS 2017 CFP 1 부. 끝.

사단법인 제어·로봇·시스템학회장 조 동

