

시각장애인을 위한 지능형 장애물 탐지 및 간판 인식 시스템

하얀조끼
김내경, 김윤희, 서민경

Table of Contents

01 함후계획

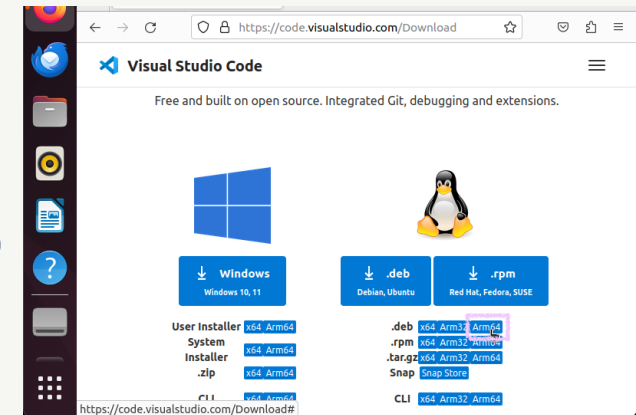
02

01 향후계획

- 2025.04.01 – 06 : Base 코드 작성(Moving Detection)
- 2025.04.07 – 13 : 데이터 수집(세종공동캠퍼스 국립한밭대학교)
- 2025.04.14 – 20 : 코드 합치기(Moving Detection + OCR)
- 2025.04.21 – 27 : 결과
- 2025.05.02.(금) : 대한전자공학회 하계학술대회 논문 제출!

01 좌절의 ROS2

- 이유 : UTM을 활용하여 ubuntu 및 ROS2 설치했으나!
 - apt search ros-humble-tiago 코드를 실행한 결과
 - O ros-humble-tiago-controller-configuration (ARM64 지원)
 - O ros-humble-tiago-laser-sensors (ARM64 지원)
 - X ros-humble-tiago-gazebo는 ARM64 패키지 없음!
 - 즉, ros-humble-tiago-gazebo는 ARM64에서는 공식적으로 제공되지 않는 패키지였던 것!!!!
-
- 해결 방법 : ubuntu 없이 docker 환경(로컬)에서 ROS2, gazebo 설치
 - → UTM 필요 없음!!



02 향후계획

- 원래 계획 : 이번주에 RGB-D 카메라를 구매 후 데이터 수집
 - + 최종 목표(실제 인도 상황에서의 적용)를 유지
- 바뀐 계획 : 이번주에 ~~RGB-D 카메라를 구매 후 데이터 수집~~ → 재료비 신청은 4월 이후
 - 4월달 재료비 신청 후 카메라로 데이터 수집
 - + 5월달까지 논문 작성을 위해 국립한밭대학교 세종공동캠퍼스로 맵 한정
 - Moving Object Detection을 위한 방법론의 후보를 여러 개 뽑아서 직접 실험 후 결정

감사합니다
