

# بسمه تعالی فرم معرفی پروژه کارشناسی



#### پردیس دانشکده های فنی – دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر

## ۲- مشخصات استاد راهنما و داور

محل اشتغال	مرتبه علمي	نام و نام خانوادگی	مسئوليت
دانشگاه تهران	دانشيار	فريبا بهرامي بوده لالو	استاد راهنما
			داور

#### ۳- مشخصات دانشجو

رشته و تمركز: برق - كنترل

شماره دانشجویی: ۸۱۰۱۹۷۵۶۰

نام و نام خانوادگی: محمدحسین کاشانی نیا

**۴- نیمسال اخذ واحد پروژه:** نیمسال دوم ۱۴۰۰-۱۴۰۱

## ۵- اطلاعات مربوط به پروژه

الف – تعریف مسئله: در آزمایشگاه کنترل حرکت و علوم اعصاب محاسباتی بازوی روبات ۵ لینکه موازی عمودی برای آنالیز حرکت دست وجود دارد. مسئله ی هماهنگی حرکت چشم (نگاه) و دست برای کارهای تحلیل حرکت و اصول توانبخشی مهم است. بنابراین در این پروژه هدف طراحی یک سیستم دنبال کننده ی نگاه ( Gaze ) با و اصول توانبخشی مهم است که روی سیسنم روباتیکی مذکور متصل شود و داده های نگاه را به صورت هم زمان (سنکرون) با داده های حرکت دست (دست بازوی ربات را حرکت می دهد) ثبت کند [۱]. پس از ساخت و نصب سیستم داده های محل دست و نگاه را نیز به مجموعه سیستم رباتیکی اضافه خواهیم نمود.

ب – هدف از طرح مورد نظر و ضرورت انجام آن: در دانشکده توانبخشی علوم پزشکی ایران، اساتید این دانشکده اعلام کرده اند که نیاز به ثبت داده های نگاه در کنار حرکات دست برای درمان و توانبخشی و آنالیز حرکات افراد بیمار پس از سکته ی مغزی و کلا بیمارانی با مشکلات حرکتی با منشاء neurodegenerative که دچار اختلال در سیستم عصبی حرکتی هستند، دارند. مجموعه ربات ۵ لینکی مجهز به سیستم تعقیب نگاه قرار است در این مرکز مورد استفاده و تحلیل از دید بالینی قرار بگیرد.

ج- روشهای اجرایی انجام پروژه: ابتدا با ثابت نگه داشتن سر eye-tracking انجام می شود. برای این کار از وبکم و پردازش تصویر استفاده می شود. البته استفاده از نور نزدیک به مادون قرمز و وبکم با قابلیت تشخیص آن نیز می تواند مفید باشد [۲]. در مرحله ی بعد سیستم تعقیب نگاه پیاده سازی می شود، برای این کار میتوان دوربین را نسبت به سر ثابت کرد و از ژیروسکوپ استفاده کرد یا با ثابت نگه داشتن دوربین و پردازش تصویر

موقعیت سر را به دست آورد [۳]. در انتها سیستم روی روبات نصب می شود و داده های آن با داده های به						
دست آمده از روبات تجميع مي شوند.						
د- برنامه زمانی: -						
۱ ماه ساخت eye-tracker						
● ۱ ماه ساخت gaze-tracker						
• ۱ ماه پیاده سازی روی روبات د در داری در می داده داده داده داده داده داده داده داد						
	7. lt .113 a	، طراحی interface تدنشتہ گناشہ				
	زه (پایان نامه)	ـته نوشتن گزارش پروز	• ۲ هف			
ِشناسی یا آزمایشگاه است:	واحد صنعتی، پروژه کار	تباط با كدام سازمان،	ه- پروژه در ار			
	صاب محاسباتی	ترل حرکتی و علوم اعم	آزمایشگاه کن			
و- مراجع اصلى:						
[1] Fredric R. Danion and Randall Flanagan (2018), "Different gaze strategies during eye versus hand tracking of a moving target," Nature Articles [Online], article number						
10059. Available: https://www.nature.	_		rucie number			
[2] tech.tobii.com, What is		g? [Online].	Available:			
https://tech.tobii.com/technology/what	•	vone [Online]	A			
[3] GazeRecorder, Online gaze https://gazerecorder.com/	tracking soft	ware [Online].	Available:			
1 0						
		 نشجو و استاد راهنه	۶- ۲- تاریخ و امضاء دا			
، راهنما: تاريخ:	<del>-</del>	تاریخ : ۴۰۱/۱/۲۹	دانشجو:			
Ç		Cuj	,			
	۸ ٠					
. 6.		این پیشنهاد در تاریخ —				
تصویب شد. $\Box$ نیاز به اصلاحات دارد. $\Box$ نام و امضاء مدیر گرایش <i>ا</i> گروه $\Box$						
		تصویب نشد				
ىدر تاريخ	با شماره دانشجوی	تصویب نشد				
ىدر تارىخ		تصویب نشد آقای/خانم				
ىدر تاريخد امضا		تصویب نشد آقای/خانم	☐ ۷- پروژه کارشناسی			
	فت.	تصویب نشد آقای <i>اخان</i> ممورد تصویب قرار گرف	☐ ۷- پروژه کارشناسی			
	فت.	تصویب نشد آقای/خانممورد تصویب قرار گرف مسئولیت	☐ ۷- پروژه کارشناسی			
	فت.	تصویب نشد آقای/خانم مورد تصویب قرار گرف مسئولیت استاد راهنما	☐ ۷- پروژه کارشناسی			

	۸- گواهی می شود ارائه آقای/خانم برای روز پروژه مورد تائید است.				
	خير□	بلی□	آیا پروژه امکان ارائه عمومی دارد؟		
امضا استاد راهنما					
_يخ	دانشجوییدر تار	با شماره	9- پروژه کارشناسی آقای/خانم		
	ارائه و با نمره از ۵ مورد ارزیابی نهایی قرار گرفت.				
	نمره نهایی با احتساب ضرایب نمره استاد راهنما، داور و ارزیابها از ۲۰ است.				
	نام و امضاء معاون آموزشی دانشکده مهندسی برق و کامپیوتر				