# Industrial IoT

#### Team *DEW*

조장: 장원아

조원: 박예림, 이제민

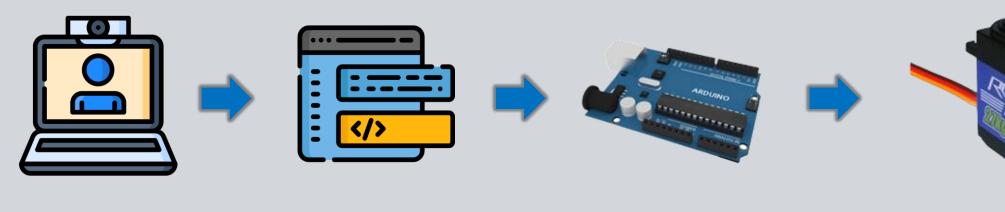


# Index

- 1. Problem, Solution Definition
- 2. Reason of the Intelligence Placement
- 3. Architecture & Technologies

### 01 Problem, Solution Definition

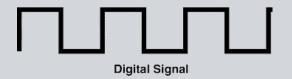
Team *DEW* 



Cam을 통한 물체 인식 기계학습된 인공지능을 통해 라벨 유무, 재활용 불가능 PET Class 판단 분류된 Class 정보를 아두이노에 전송 해당되는 Class의 서보모터 동작을 통한 물체 분류 진행

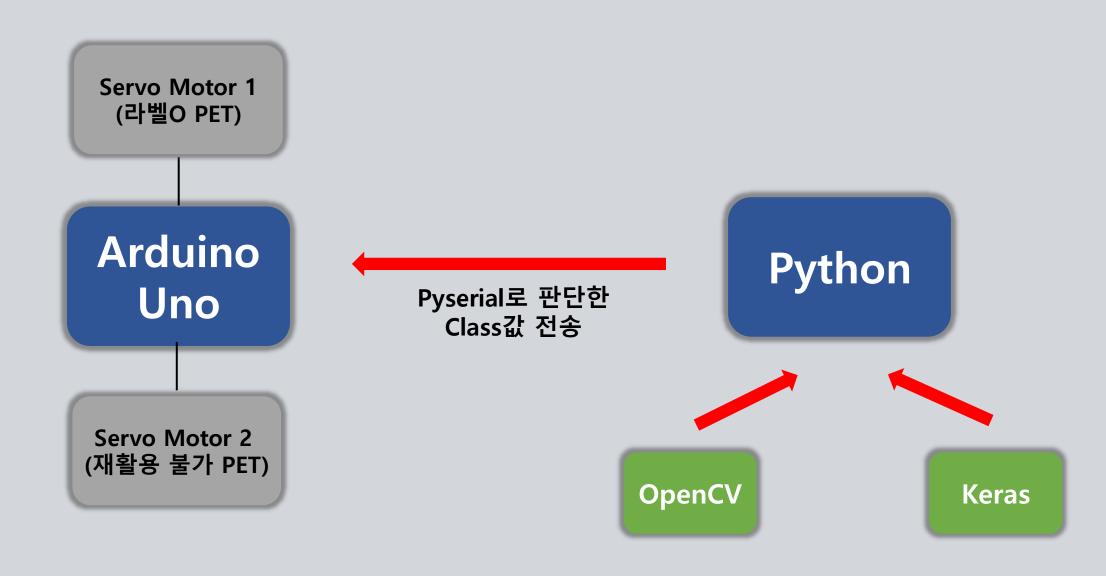


라벨O(Class3)

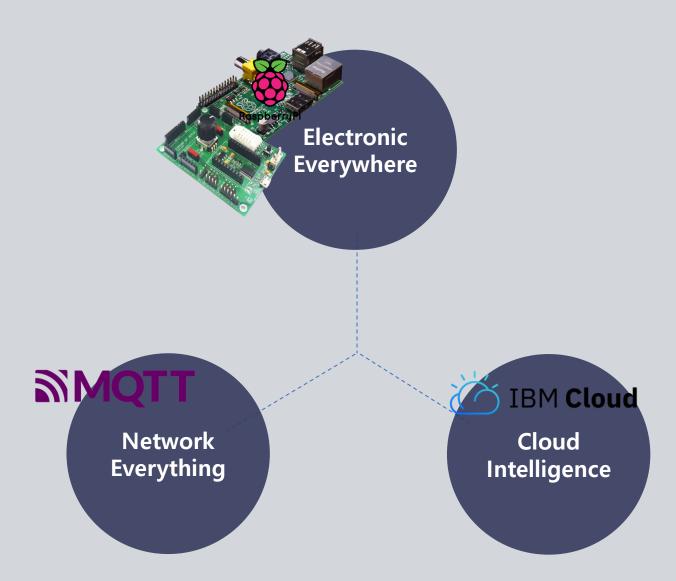




#### 01 Problem, Solution Definition



#### 01 Problem, Solution Definition





= loT Conveyor

### 02 Reason of intelligence Placement

#### **Counting PET; Cloud Computing**

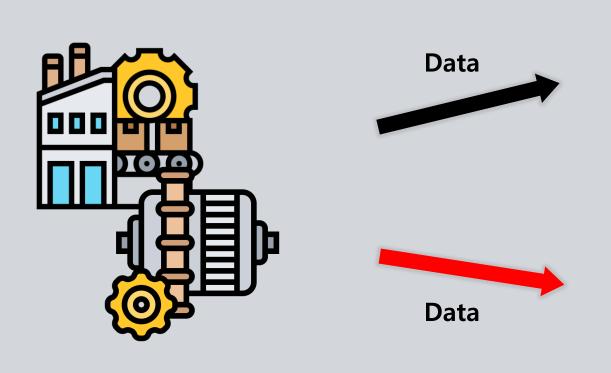


카메라로 PET 인식 후, 라벨 유무, 재활용 불가능 PET 판단 판단된 Class값을 받아서 분류된 PET 수량 count

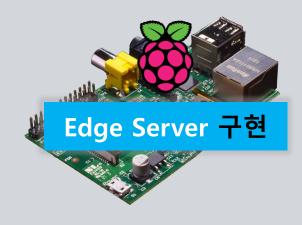
mybluemix.net/ui 에서 쉽게 수량 확인 가능

### 02 Reason of Intelligence Placement

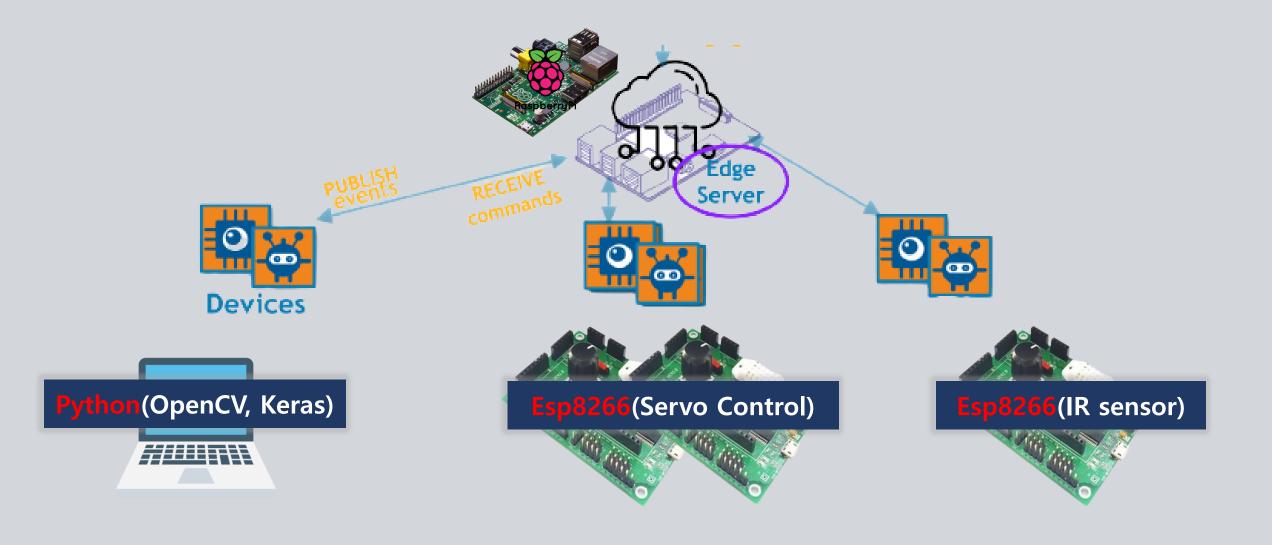
**IIOT (Servo Motor Control); Edge Computing** 







## 03 Architecture & Technologies



2022년도 1학기 loT 실습

Final Term Project 제작: 장원아, 박예림

# Q & A

Team *DEW* 

조장: 장원아

조원: 이제민, 박예림

