

목차

추진 배경

목표 설정

프로젝트 개요

구현 기술

W.84.00

시연 영상

Ma Se se Gar

활용 분야

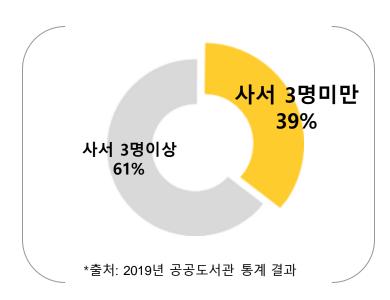
12 che volesse staccarattere. Carattere. in ma che brutto carattetella scala Sil ritardo e l'episodio della scala m aliando era in sua e il suo entusiasmo i aveva per la lettera aveva per la lettera Det la lettera degli autoni e

추진배경

전국 도서관 2/5 1인 사서 체제

복잡한 서가 위치

리모델링으로 인한 서가 배치 변경







전체 도서관 중 39%가 법정 최소 인력(3명) 불충족 공립도서관 이용자 중 65%가 도서 열람에 어려움을 느낌 박태준 도서관의 리모델링으로 도서 위치 파악 혼란 우려

관련 기술 동향



삼성전자 종합 생활 관리 AI로봇 삼성봇

-슬램을 이용한 자율주행 기능 수행 -음성인식을 이용한 고객 목소리 인식 구현



KT 기가지니 호텔로봇 엔봇

-자체개발 3D 공간맵핑, 자율주행 기술 탑재 -충돌상황에서 회피 등 주행 안정성 확보



현대건설기계 국내최초 무인지게차

-최적의 경로로 자율주행 원격 제어 가능 -2D레이저로 장애물 회피 가능

Key Point: 음성인식 및 자율주행 기술

프로젝트 개요





"타자를 안 치고 간단하게 책을 찾는 방법은 없을까?"



"책 코드가 822. 33 B3이네. 어디로 가야하지?"





✓ AI적용

✓ 효과

자율주행





음성으로 검색하여 사용자 편의 도모



도서 위치를 찾아주고 로봇이 직접 안내

관련 최신 논문

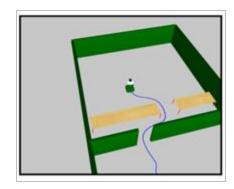
GOOGLE Speech API

노희경, & 이강희. (2017). 구글, 네이버, 다음 카카오 API 활용 앱의 표준어 및 방언 음성인식 기초 성능평가. *예술인문사회 융합멀티미디어논문지*, 7,819-829.

- 상업적 목적이 아닌 편리함을 제공하기 위한 목적이기 때문에 지속적인 서비스 제공을 위해 인식률이 조금 낮더라도 무료 Open API를 사용
- 포항에 위치한 도서관 특성상 표준어이해에 대한 인식률이 조금 더 높은 타Open API가 있으나 방언의 인식률이더 높은 GOOGLE Speech API를 사용
- 음성인식의 개념 설명과 부가적인 설명을 제공한 곳은 Google이 유일

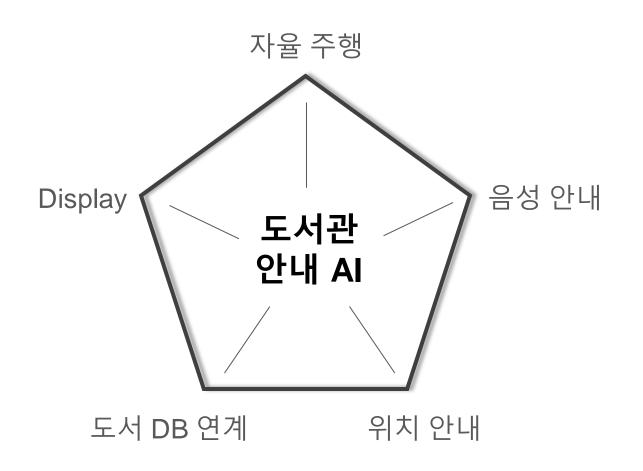
ROS Navigation

Marder-Eppstein, E., Berger, E., Foote, T., Gerkey, B., & Konolige, K. (2010, May). The office marathon: Robust navigation in an indoor office environment. In 2010 IEEE international conference on robotics and automation (pp. 300-307). IEEE.



- Line Detection 없이 Lidar만 사용하여 자율주행 구현
- 도서관에 Line을 그리기 힘들기에 ROS의 Navigation 기술이 적합하다 판단

목표설정



프로젝트 목표 설정



ROS를 통한 자율주행 구현



Display와 음성을 통한 도서 위치 안내



DB와 연계해 <mark>음성 인식률 향상</mark>

Project Overview







Google APIs











입력받은 음성을 텍스트로 변환하여 도서 DB와 대조



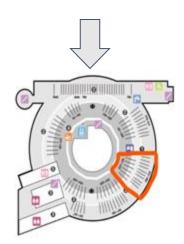












해당 도서 위치 정보 검색 Display에 위치 표시







음성안내



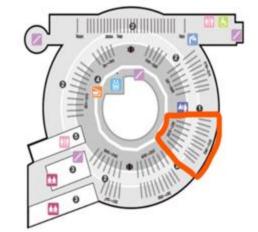


해당 도서 위치 정 보 검색

도서 정보 검색



도서 위치를 음성 으로 안내



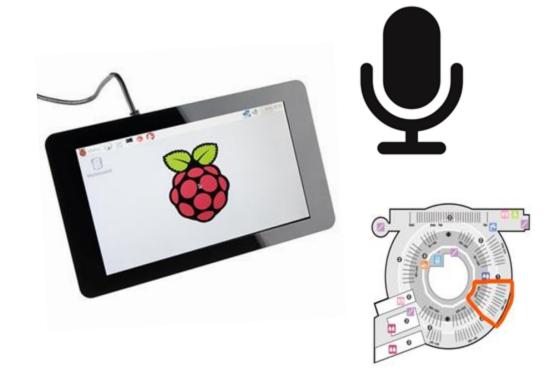
로 변환하여 도서 DB와 대조

입력받은 음성을 텍스트

방문객의 음성 인식

방문객이 요청한 도서정보를 검색해 음성, 디스플레이, 직접 안내로 위치 안내

음성안내 시연



라즈베리파이의 라즈비안 OS에 음성 안내 기능, 지도 디스플레이 기능 탑재

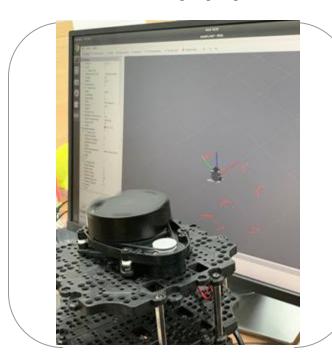
음성 안내 구현 결과



- 위치 등의 정보를 알려주는 <mark>음성 안내 기능</mark> 구현
- 실시간 위치를 보여주는 지도 디스플레이 기능 구현

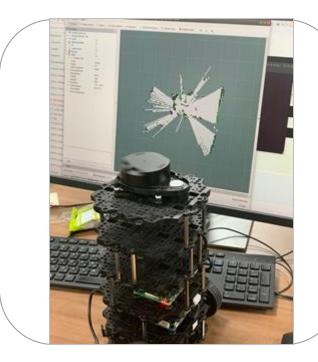
ROS 구현

3D 시각화



- Turtlebot3에 RViz을 구현하여 실 시간으로 주위를 3D로 시각화

Mapping



- SLAM을 통해 동시적 위치추정 및 Mapping 구현
- 임의 공간에서 이동하면서 주변을 탐색하고, 그 공간의 지도 및 현재 위치를 추정

자율주행



- Navigation 기능을 통해 로봇과 충돌 가능한 장애물을 회피하면 서 목표지점까지 빠르게 다다를 수 있는 최적 경로를 계산하고 주행

디자인

디자인 시안



완성된 디자인





- 포스텍의 상징을 담아 포닉스를 닮은 외형으로 디자인
- 눈썹, 눈, 부리 같은 섬세한 작업은 3D 프린트로 구현
- 디스플레이 장착

활용 분야



실내 순찰 로봇

-자율주행 기술로 업무능력 향상 -음성인식을 이용하여 안내 사항 전달



공항 수하물 배달 및 안내 로봇

-공항 이용객의 수하물을 배달 -음성인식을 통해 공항 이용사항 안내



박물관 큐레이터 로봇

-관광지 해설 및 안내 가이드 -전시실 순찰 및 관리 가능

음성인식 및 자율주행 기술 동시 활용 다양한 분야 활약 기대

시연 영상

