

devMaxTrauma. Inc. Earnings Call Q1, 2024

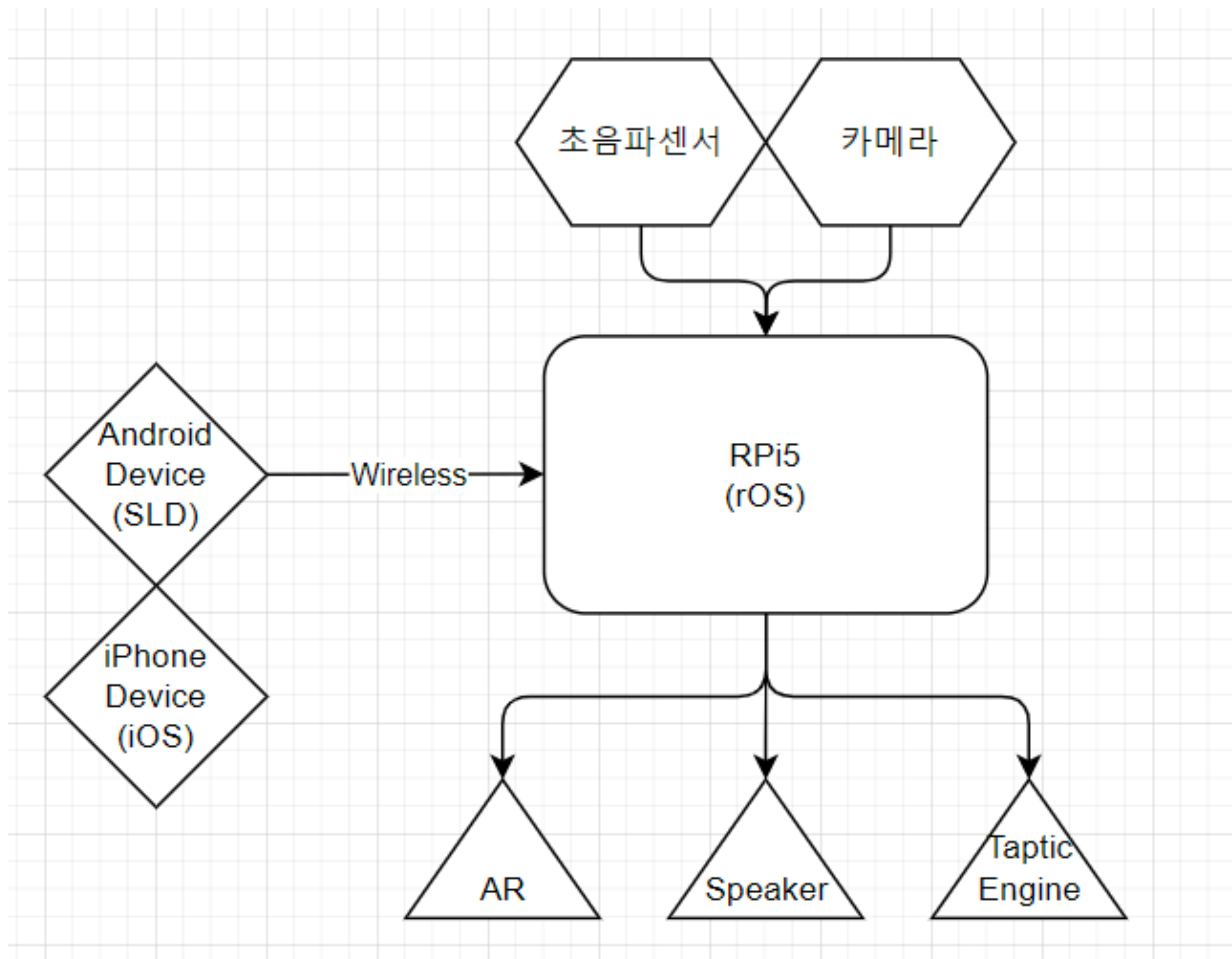
Blind Lumos

devMaxTrauma. Inc.

I. Q1 성과 요약

I. Q1 성과 요약

블럭도 개발



I. Q1 성과 요약

소프트웨어 개발/SLD on Android

- Fragment 를 이용한 슬라이드 화면 구성(색맹보정 기능을 구현함)
- Fragment 마다 버튼을 눌렀을때 핸드폰에서 햅틱 피드백 기능을 구현함

I. Q1 성과 요약

소프트웨어 개발/rOS

- Tensorflow와 OpenCV를 통하여 물체 인식 및 출력 가능함
- 자체 파일 저장포맷 .rKY, .rCL, .rCC등의 포맷을 개발함
- 오로지 카메라 비전만을 이용하여 물체의 거리를 $\pm 5\%$ 이내의 오차로 측정 가능함
- 총합 1500줄의 새로운 코드



I. Q1 성과 요약

tOS에 대해

- tOS의 기존 역할: 라즈베리파이 통신을 통하여 탭틱엔진 제어
- rOS가 tOS를 통합함
- 아날로그 제어를 PWM으로 변경됨

II. Q2 해야할 방향

II. Q2 해야할 방향

SLD on Android

- 라즈베리파이와 소켓통신을 통하여 신호 통신
- 음성인식을 통하여 전화연결(개발 중)
- UI 최적화

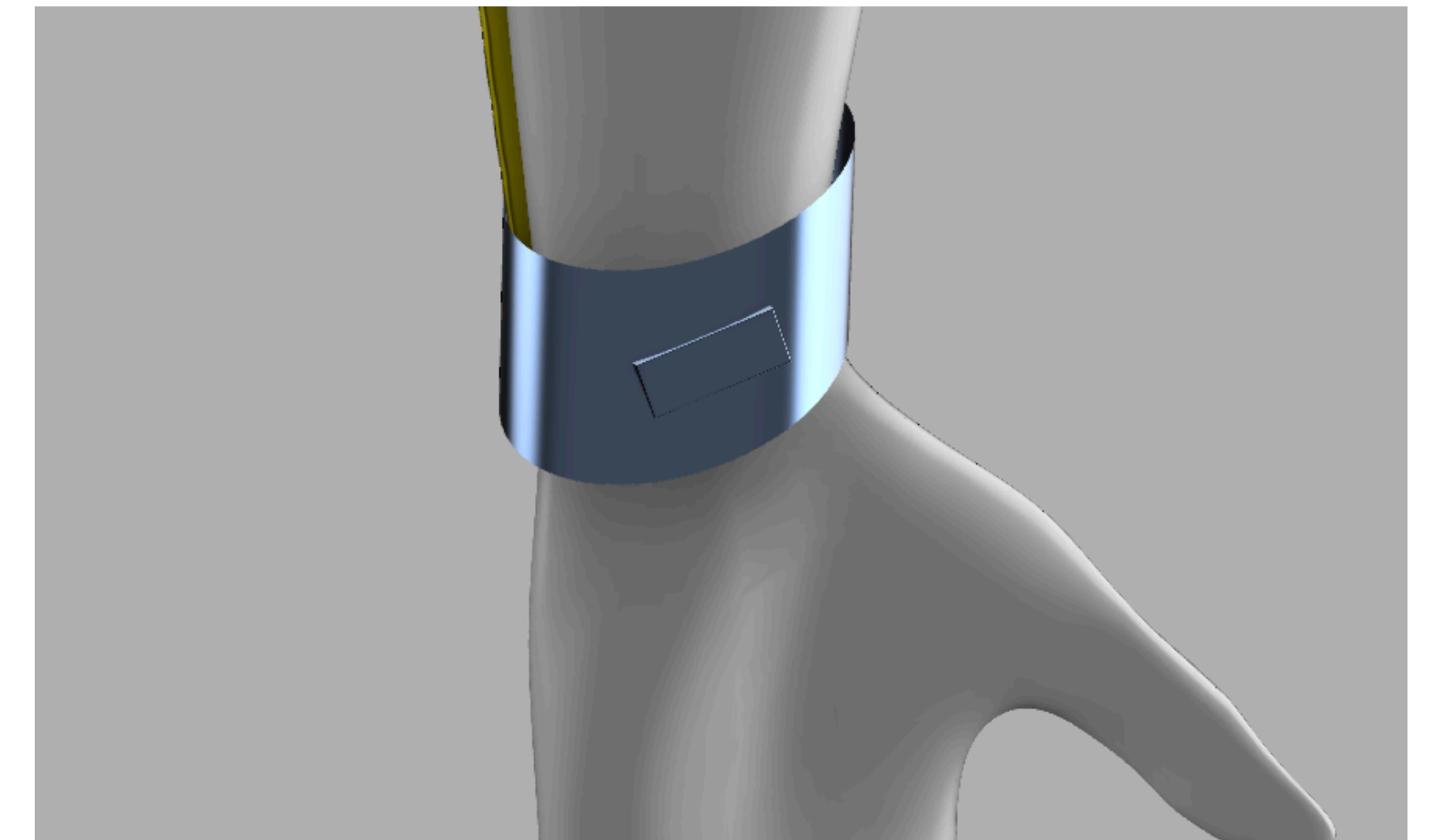
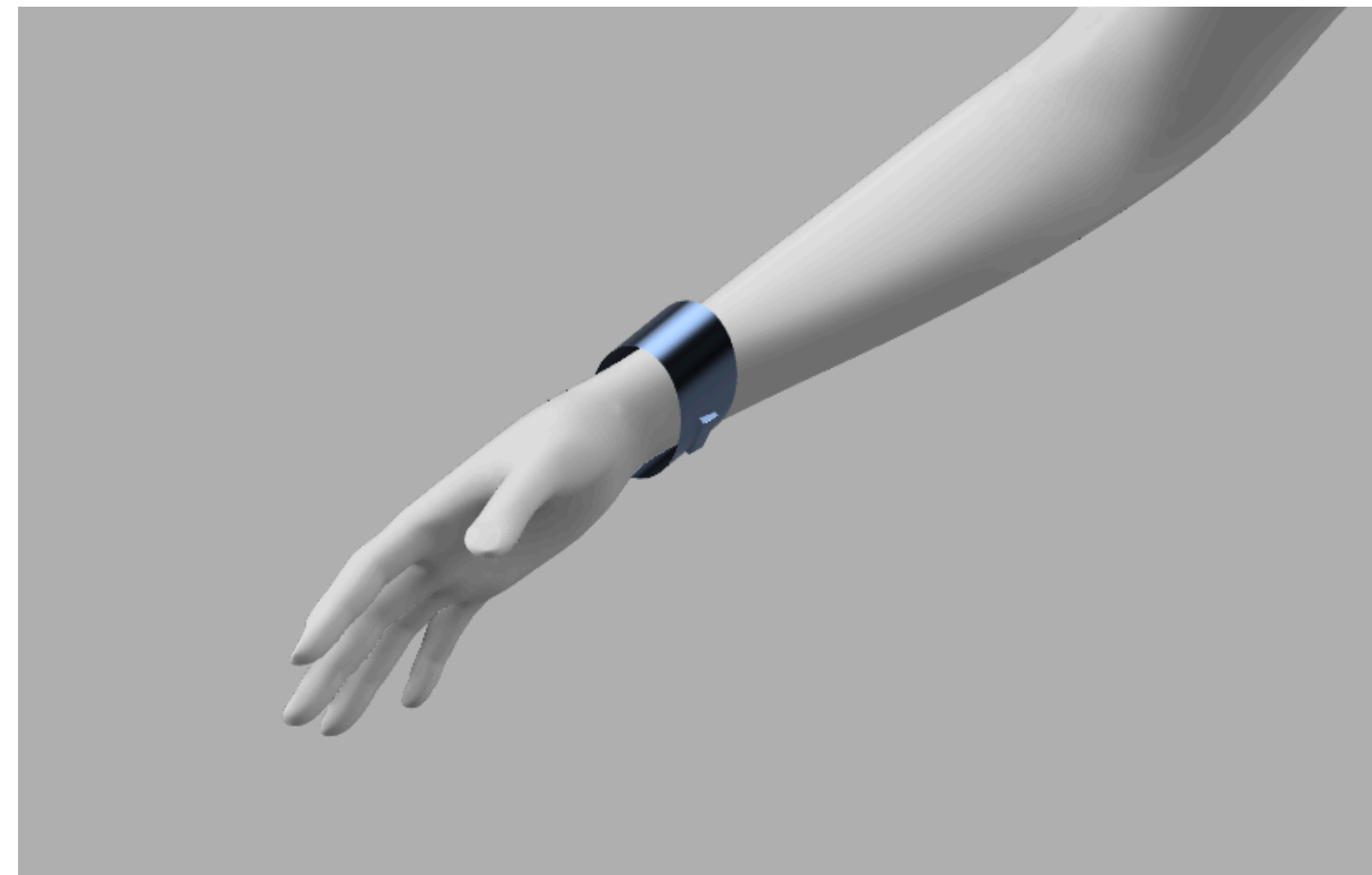
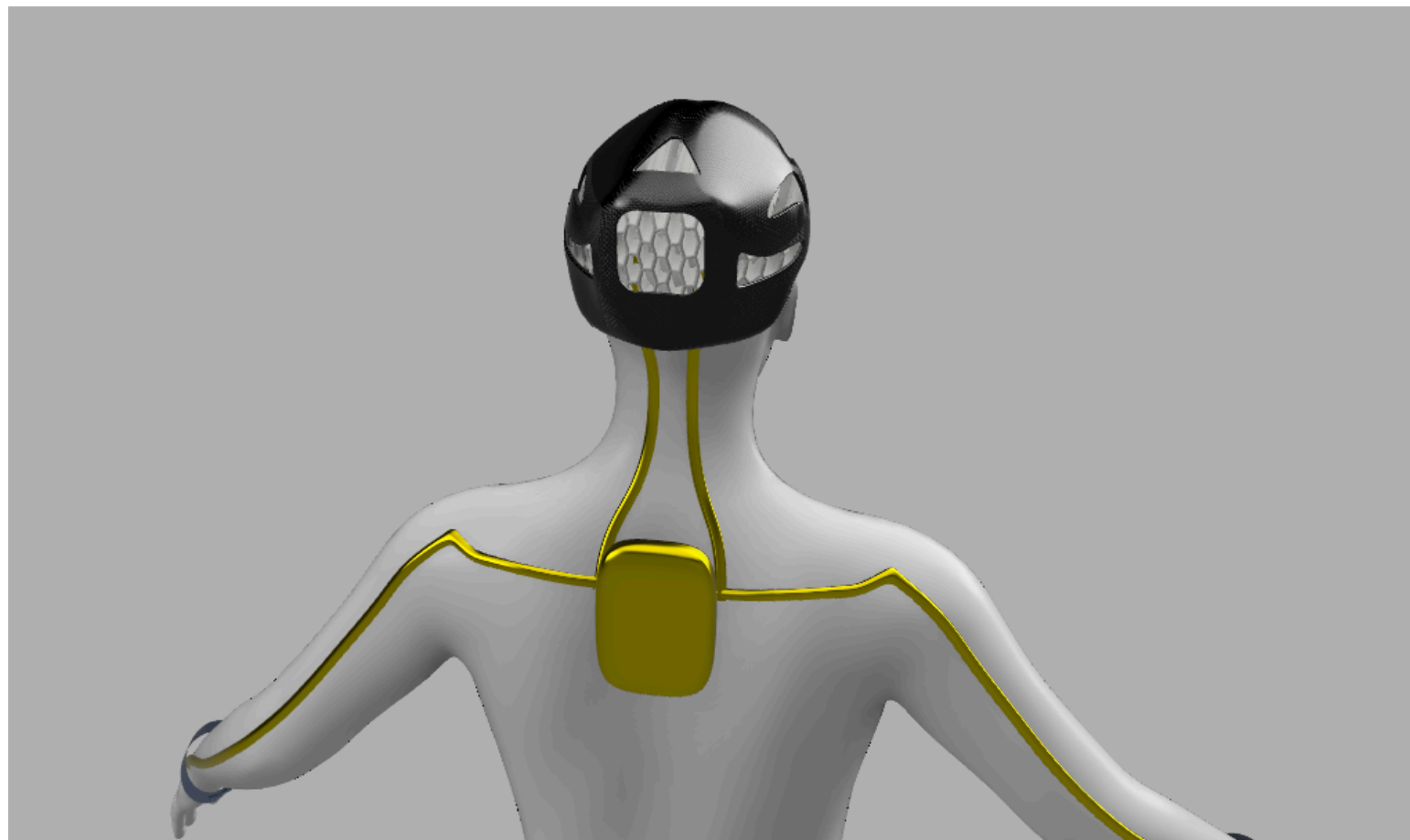
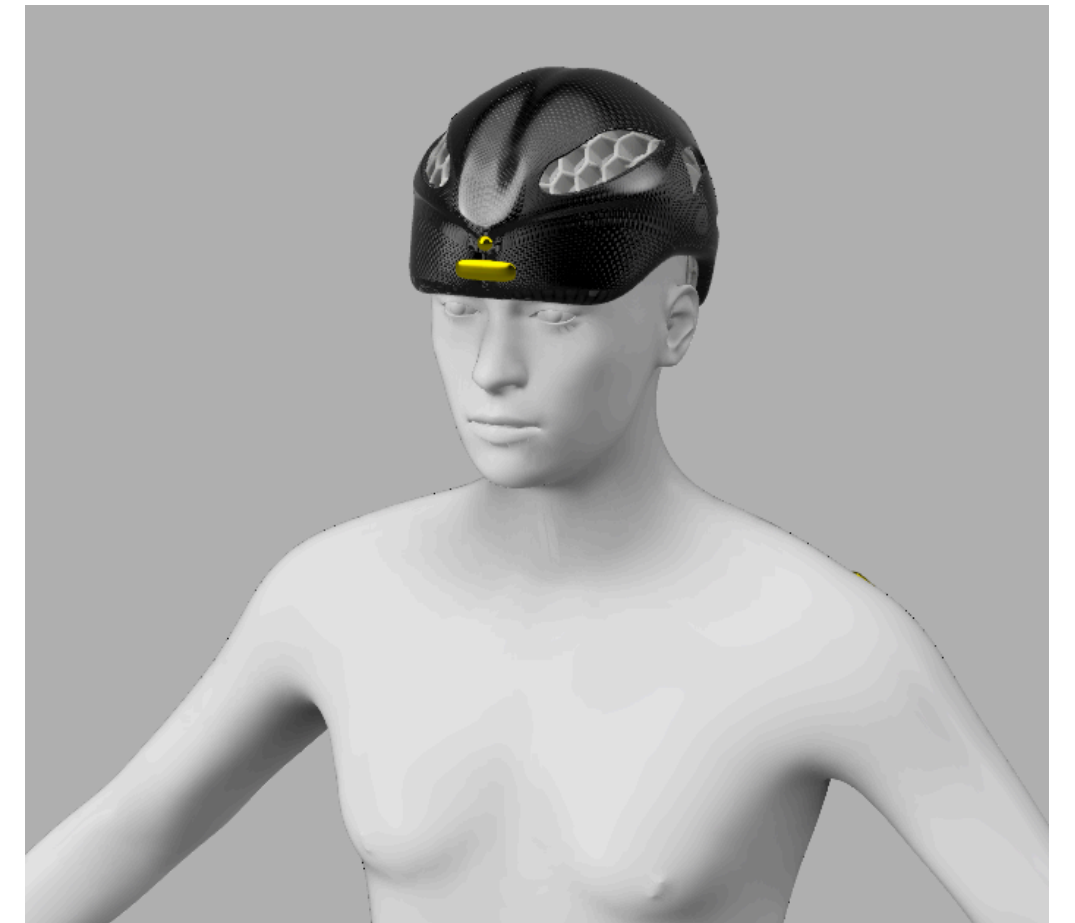
II. Q2 해야할 방향

rOS

- Tensorflow Lite로 라이브러리를 변경해서 프레임 향상(rOS Clannad.0 개발중)
- 초음파 센서로 근접할 경우 정밀 거리 측정
- 탭틱 엔진 구동
- SLD와 연동하기

II. Q2 해야할 방향 모델링

- Inventor를 이용하여 모델링을 해야함
- 기본적인 부품생산은 3D프린팅을 위주로 할거기에 3DCAD의 중요성이 요구됨
- 카메라와 초음파 센서의 마운팅을 위한 고글 제작 필요
- 결합시 볼트가 필요없게 끼워 맞추는 디자인



III. SLD on Android && rOSDemo

IV. 라이선스 변경점

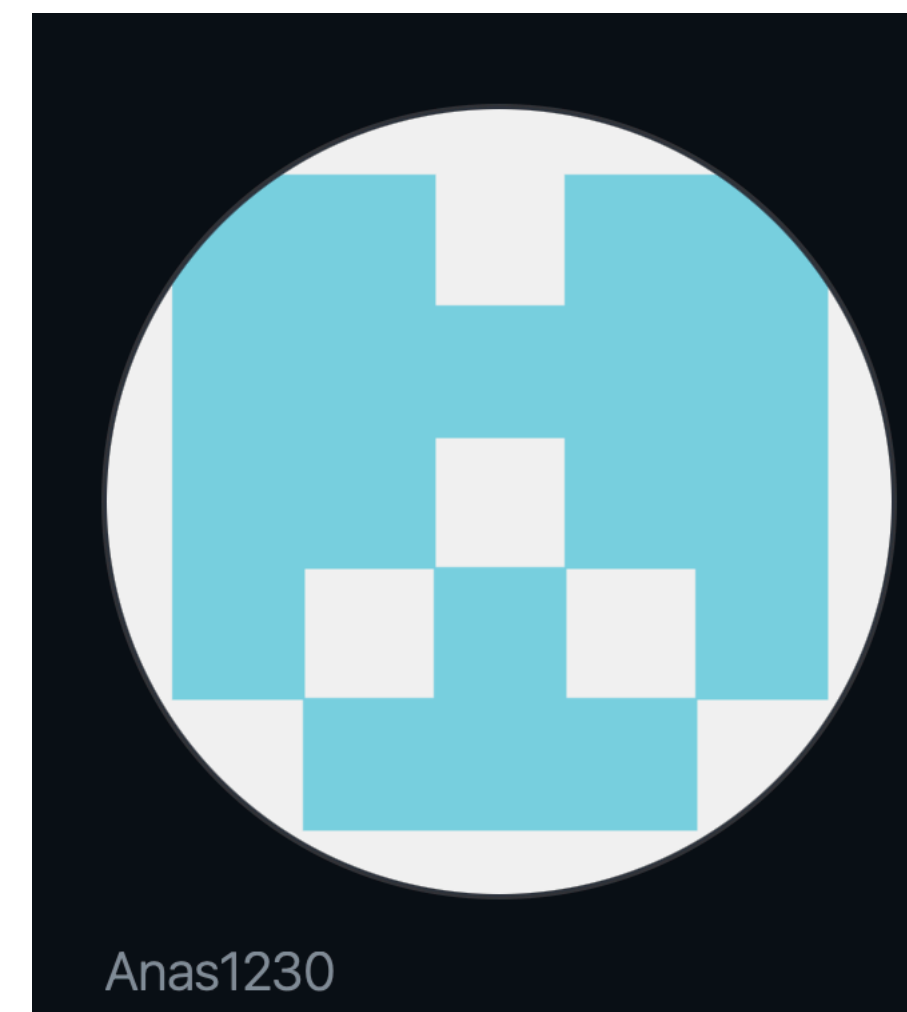
IV. 라이선스 변경점

Source Code Github

- rOS Github: github.com/ellystargram/rOS



- SLD Github: github.com/Anas1230/SLD



V. QnAi

