**효림** – 드론 GOOD 자율주행 GOOD

자율주행 – 차별점 : CCTV 영상 학습 -> 위험 상황 포착 -> 알림 전송

**경찬** – 7기 A반 4조 PODORI

* 드론 순찰 로봇 -> 폭력 상황 학습 -> 폭력 감지
* 3가지 축 -> 9개 자유도 -> 제어 어려움
* GPS 사용
* 특정 지역에 착륙 + 장애물 회피 기동

정용 – 13기 A반 1조 피하고 / 10기 도로체크

피하고 – 물체 회피 기동

도로체크 – 도로의 파인 곳을 점검하여 중앙에 보고

**피하고**

잿슨나노 이용

구성 = 잿슨 나노 + 카메라(ZED) + 모터 드라이브(모터 제어)

ZED와 잿슨 나노의 호환이 좋음

파이썬 지원

ZED는 DEPTH 측정 가능

기술

1. Object detection (YOLO)
2. PSP-Vnet (도로 탐지 모델)

**도로체크**

Classification (사람 – 개 분류)

Object detection (여기에 무언가 있다)

Image segmentation – 1. 같은 물체의 종류를 똑같이 구분 2. 같은 종류의 물체라도 다르게 구분

* 장애물 회피에 사용가능할 듯

Visual relationship

**나희**

자율 주행 음식 서빙 로봇

자율 주행

SLAM 사용

병원에서 환자 이송 시 침대에 자율 주행을 적용해 자동으로 이동

* 간호사 인력 문제 개선 가능
* 챗봇으로 환자의 신원 확인 및 자동 수술방 배치

결론 : 자율주행과 드론을 윤은영교수님께 여쭤봐서 주제 정하기