應用六足機器人於危險 場域之傷患搜救

搭配數位孿生平台 - RGB與熱像圖融合辨識

第22屆育秀杯創意獎數位應用類

第13組

編號: SA229138

隊名:智蛛探索者



財團法人育秀教育基金會

機器人技術之應用範疇

- 本作品展示了結合六足機器人、多模態感測技術、深度學習演算法與數位孿生平台的應用,以提升危險場域中 搜救任務的效率與安全性。
- 透過先進技術的整合,能有效強化生命救援能力,並降低救援人員面臨的風險。



揮手



擺動



害怕捲縮



熱身蹲起



創作理念與市場分析

財團法人育秀教育基金會

• 我們使用相同品牌的鏡頭,不直接購買熱像儀成品加裝進機器人。







機器人開發流程

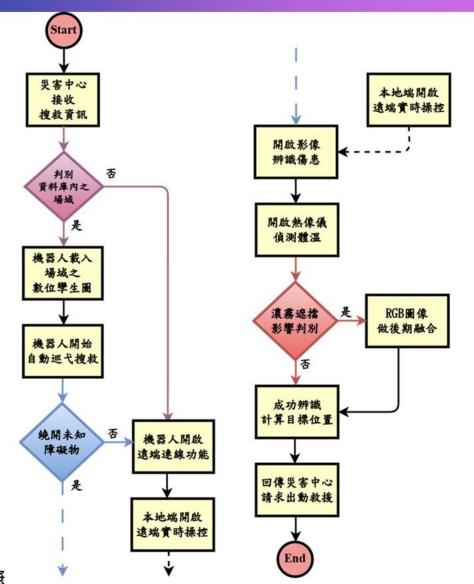
• 我們使用3D列印技術替熱像儀製作支架,以便與色彩相機對齊。





財團法人育秀教育基金會

機器人開發流程

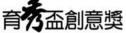


• 無煙霧場景



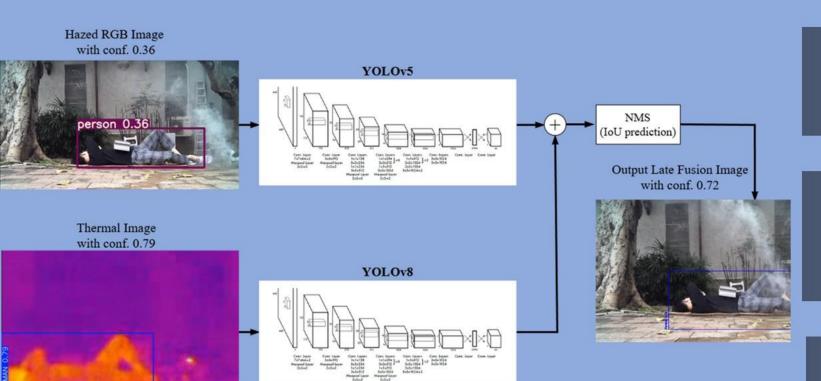
• 煙霧遮擋場景





多模態後期融合技術





RGB影像

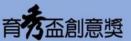
· 使用YOLOv5模型辨識人體。

熱像儀鏡頭

· 當目標被濃霧遮擋時,開啟熱像儀鏡頭 輔助偵測,使用YOLOv8模型。

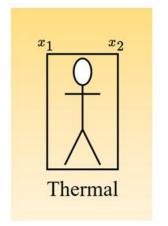
後期融合辨識 (Late Fusion)

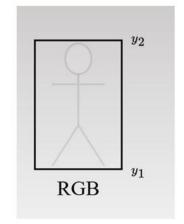
根據熱像儀辨識結果,對先前的RGB影像做後期融合辨識 (Sensor Fusion)。

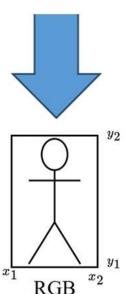


影像辨識優化









网 演算法優化

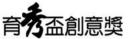
透過設計專門針對影像候選區域的優化演算法,進行影像權重調整, 並運用均值平滑技術(Mean Smoothing)提升熱影像與可見光影像的融 合效果,進而優化辨識精度。

❷ 模型互補

針對單一模型存在的侷限性,導入多模型互補機制, 透過不同模型間的特徵互補,有效提升整體系統在不同資料下的辨識能力 與穩健性。

₡ 模型整合

本系統設計整合機制,可將任意兩個針對同一目標物進行偵測的學習模型進行融合。透過結合各自優勢,進一步提升影像辨識的準確率與一致性。



數位孿生

財團法人育秀教育基金會

1 障礙物判定

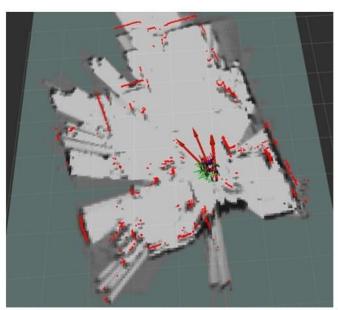
透過與事先建構完成之數位孿生模型進行比對分析,可提前辨識現場存在的潛在障礙物,提升救援行動的應變效率與安全性。

②事前工具準備

根據數位孿生環境預測結果,救援單位能夠事先準備適用的救援工具與設備,大幅縮短緊急應變所需的時間。

3 精準救援

藉由數據支援與環境判定,能實現更具精準度的救援部署, 有效降低不必要的人力消耗,提升整體行動效率。







應用價值





利用AI融合技術提升搜救任務效率 熱像儀也提供了辨別生命跡象的功能



根據數位孿生的建構減少救援人員於危險場域的風險



使用熱像感測模組降低系統建置成本

