



Elaborate Localization System Architects

정교한 위치 추정 시스템 설계자들

위치 판단
안내 로봇 개발

ELSA

Team 11

개발 동기



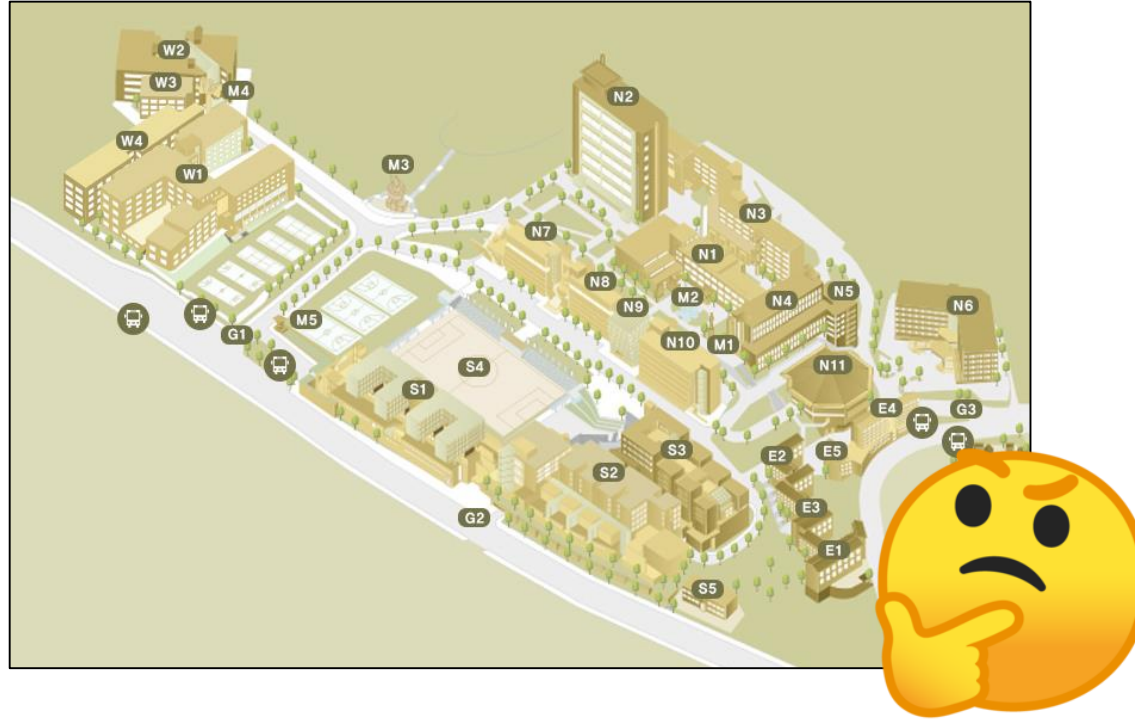
우리는 낯선 장소로 이동할 때 지도 애플리케이션을 사용합니다.

ELSA

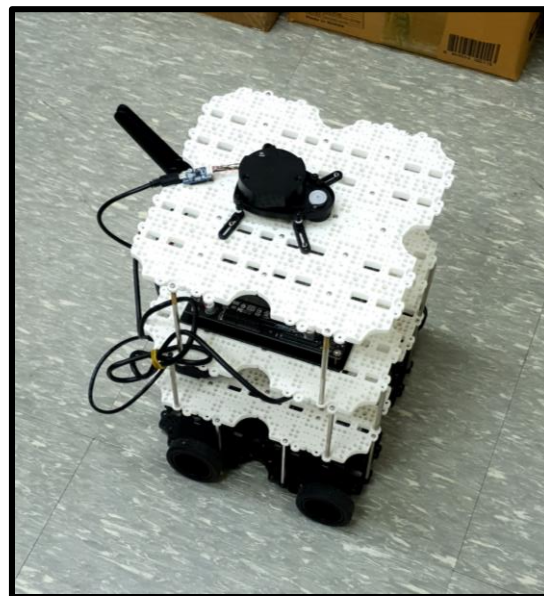
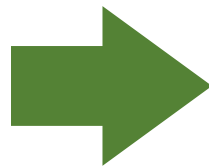
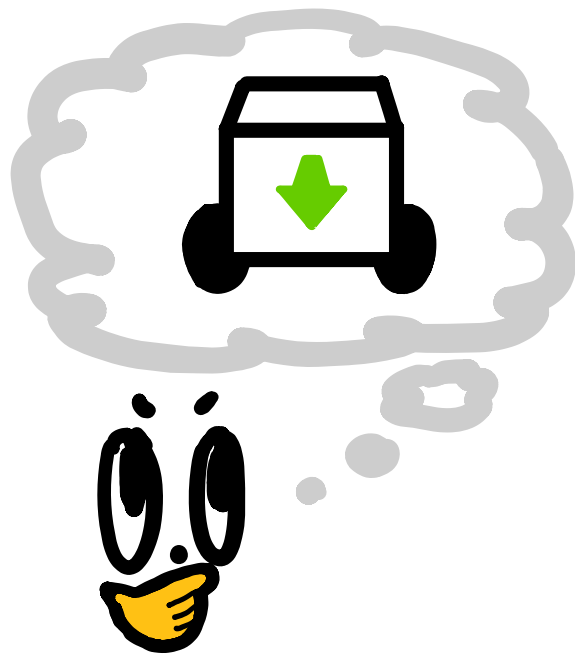
Team 11



다양한 지도 애플리케이션들이 서비스 되고 있지만, 목적지의 건물 내부는 안내해주지 못합니다.



특히 대학교와 같이 매우 크고 복잡한 건물에서 초행자는 길 찾기에 어려움을 겪을 수 있습니다.



그래서 저희 팀은 건물 안에서 길을 안내해주는 로봇을 생각했습니다.

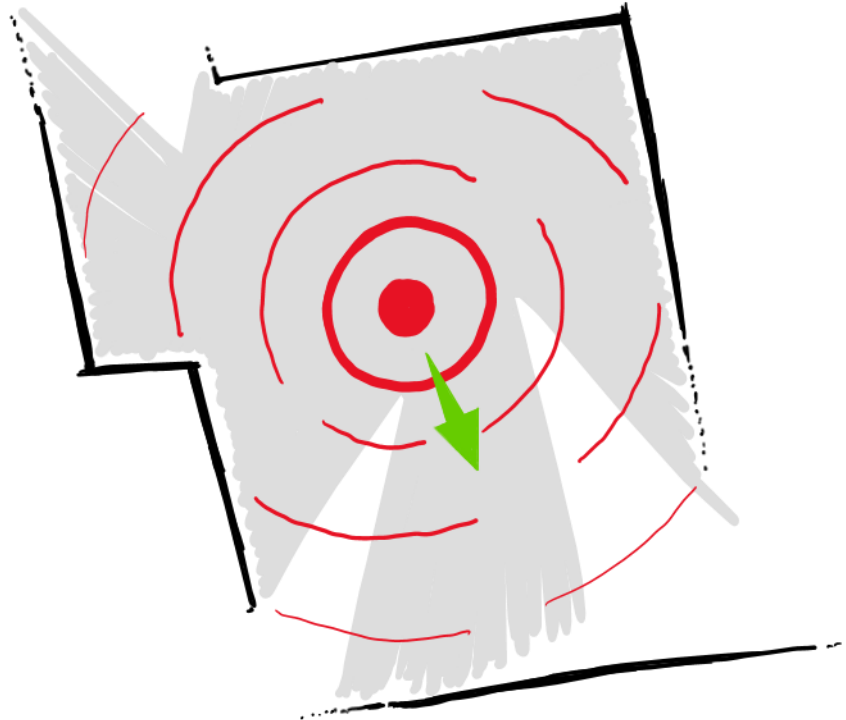
ELSA

Team 11



넌

로봇의 이름은 Olaf입니다. 저희 팀이 제작 중입니다.



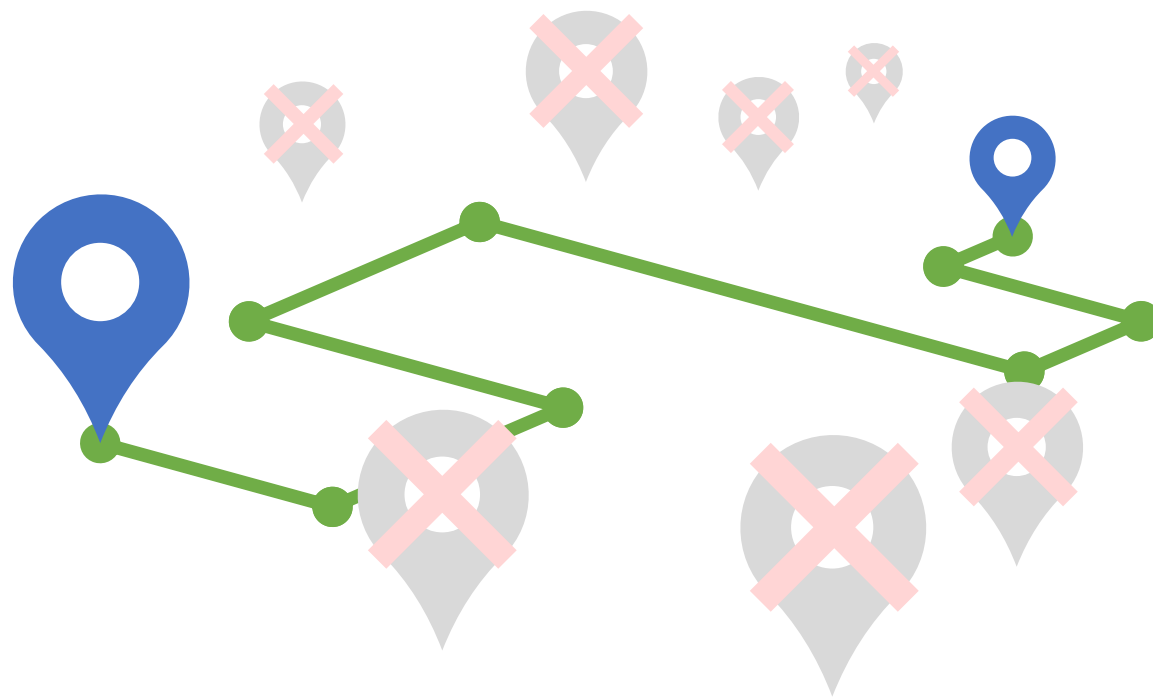
Olaf는 현재 층을 스캔해 지도를 만들고 자신의 위치를 파악합니다.

ELSA

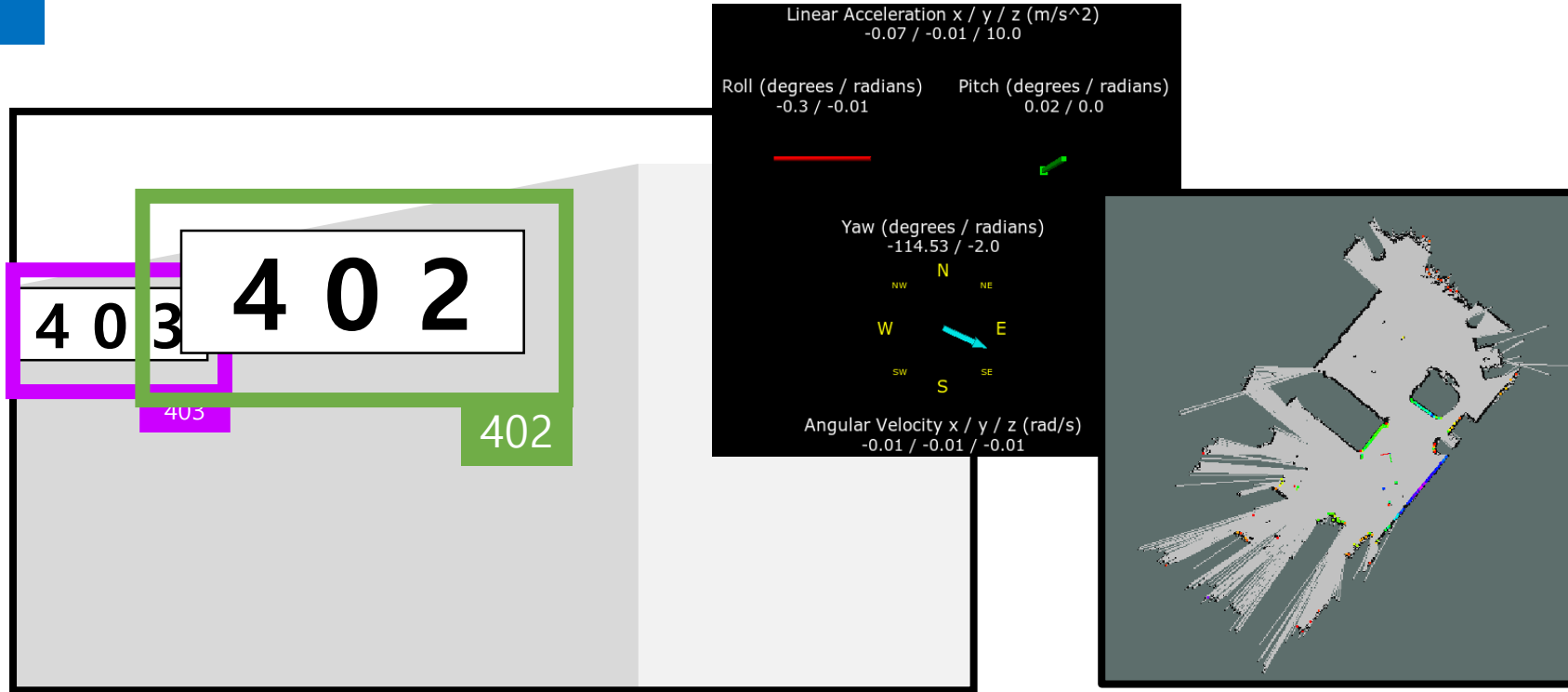
Team 11



사용자는 Olaf에게 가고자 하는 목적지를 알려줍니다.



Olaf는 목적지까지 이동하는 경로를 생성하고 이동합니다.



목적지로 이동하며 스스로 위치를 판단합니다.

ELSA

Team 11



사용자는 목적지까지 얼마나 남았는지 확인할 수 있습니다.

ELSA

Team 11



사용자를 목적지까지 안내하면 Olaf의 임무는 완료됩니다.

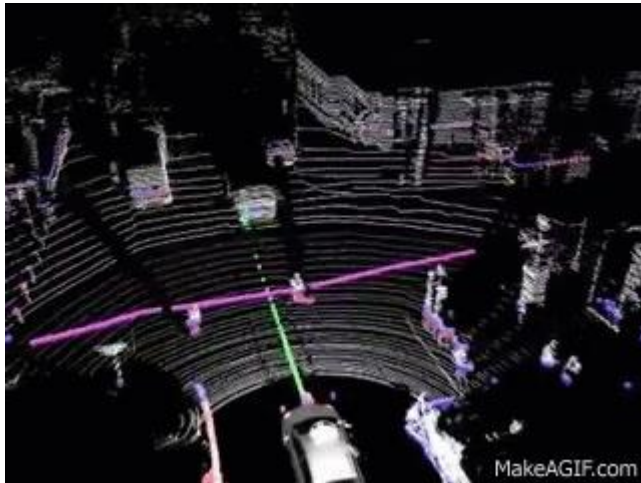
ELSA

Team 11

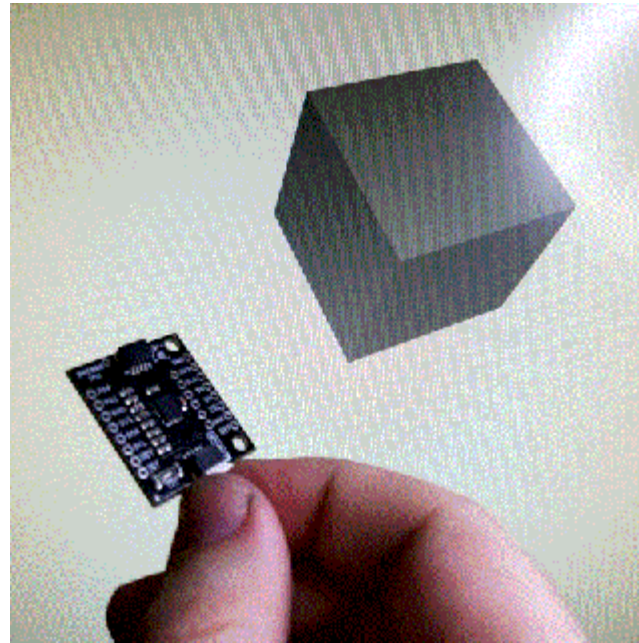
활용 기술

ELSA

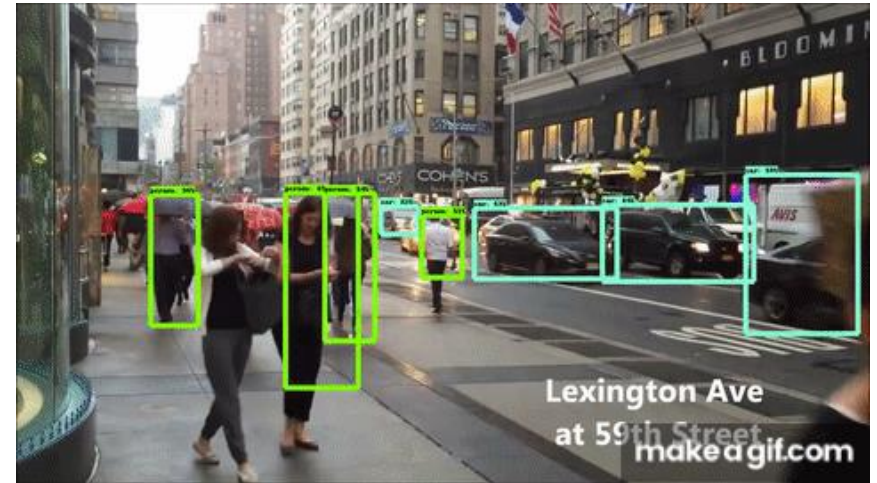
Team 11



LiDAR



IMU



Deep Learning

ELSA

Team 11

팀 구성

ELSA

Team 11



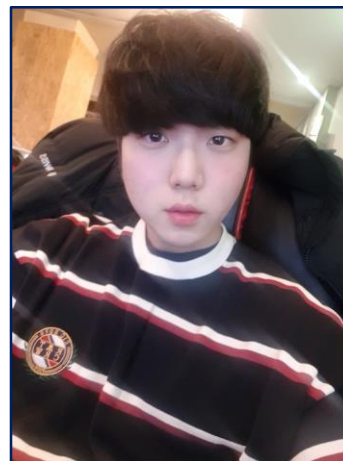
김다훈
20153155



김선필
20143038



김명수
20133199



배한울
20153184



윤찬우
20153202

ELSA

Team 11

Thank you