35 UWB 기반 실내 위치 추적과 비전기술을 활용한 로봇 운행 시스템

소속 정보컴퓨터공학부

분과 C

팀명 scv

참여학생 윤석원, 한재안, 구태헌

지도교수 유영환

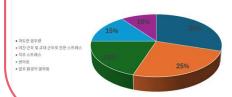
프로젝트 배경



✓ 최근 간호사의 사직률

사직률의 원인을 보면 과도한 업무량으로 인해 직장을 그만두는 현상이 급증하고 있다.

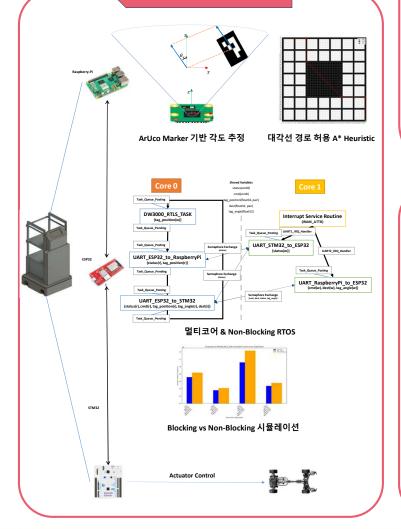
사직률 원인 비율



✓ 프로젝트 목표

로봇이 간호사의 업무적 부담을 경감시키고, 이를 통해 간호 업무의 효율성을 극대화하며, 환자 돌봄의 질적 향상을 도모하는 데 있다.

로봇 제어부



전체 흐름 구성도



√ 간호사

GUI를 통해 사용자의 명령을 전송



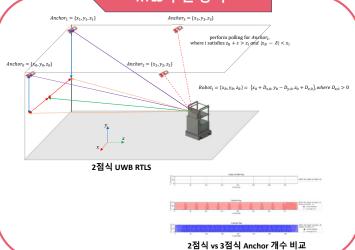
√ 서버

사용자의 명령을 로봇에게 변환 및 전송



입력된 정보를 바탕으로 명령 수행

RTLS 구현 방식



결과 화면

✓ 로봇을 통해 살균세트 3개를 수령해서 3명의 환자들에게 나누어 주려면?





3. 목적지 별 도착 메시지 기입



2. 원하는 목적지 및 경유지 선택



[이동중 화면]