

제목; 모바일 로봇의 위치인식기술

저자; 이 인옥, (주)나인티시스템 대표이사

내용 요약

1)모바일 로봇의 위치인식기술; 모바일 로봇의 위치인식 방법, 특징, 개발 동향 소개

2)In Door GPS;모바일 로봇의 위치인식기술의 하나인 Active beacon system에 대해 소개하고 이를 구현하기 위한 방법, 특징, 개발 동향 소개 (주)나인티시스템에서 개발한 초음파 및 RF를 이용한 위치인식기술인 iGS 를 소개함

3)iGS의 구현 방법;iGS에 적용된 알고리즘 및 이의 구현 결과 소개

4)적용사례 및 응용분야; iGS의 작용 사례 및 응용 분야 소개

5)문제점 및 개선 방향; iGS의 문제점 및 개선 방향 소개