



(19) 대한민국특허청(KR)  
(12) 등록특허공보(B1)

(45) 공고일자 2012년11월22일  
(11) 등록번호 10-1203816  
(24) 등록일자 2012년11월15일

(51) 국제특허분류(Int. Cl.)  
B25J 13/08 (2006.01) G05D 1/02 (2006.01)  
(21) 출원번호 10-2011-0025921  
(22) 출원일자 2011년03월23일  
심사청구일자 2011년03월23일  
(65) 공개번호 10-2012-0108256  
(43) 공개일자 2012년10월05일  
(56) 선행기술조사문헌  
KR1020060129960 A  
JP2007050490 A  
KR1020110011424 A  
JP2006167844 A

(73) 특허권자  
한국과학기술원  
대전 유성구 구성동 373-1  
(72) 발명자  
명현  
대전광역시 유성구 대학로 291, 한국과학기술원  
건설환경공학과 (구성동)  
이동화  
대구광역시 달서구 학산로7길 69-6 (본동)  
(74) 대리인  
손지원

전체 청구항 수 : 총 11 항

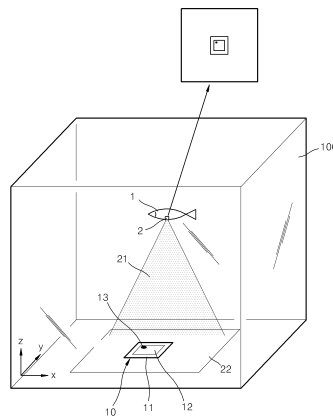
심사관 : 명대근

(54) 발명의 명칭 **로봇 물고기 위치 인식 시스템 및 로봇 물고기 위치 인식 방법**

**(57) 요약**

본 발명은 로봇 물고기 위치 인식 시스템 및 로봇 물고기 위치 인식 방법에 관한 것으로서, 보다 구체적으로는 동일한 물체를 다른 각도에서 보았을 시 물체의 형태를 각각 다른 모습으로 나타나게 되는데, 이러한 형태의 달라짐을 호모그래피 변환으로 표현되어 상대 위치 및 회전 정보를 추정할 수 있도록 하는 기술을 이용하는 로봇 물고기 위치 인식 시스템 및 로봇 물고기 위치 인식 방법에 관한 것이다.

**대표도** - 도3



(72) 발명자

**김동훈**

경상남도 창원시 의창구 북면 단대로475번길 8-6

**김건엽**

서울특별시 양천구 목동서로 38, 목동1단지아파트  
108동 407호 (목동)

이 발명을 지원한 국가연구개발사업

과제고유번호 N02090194

부처명 대전테크노파크

연구사업명 스타기업 첨단기술상용화 지원사업

연구과제명 아쿠아리움용 지능형 로봇물고기 개발

주관기관 한국과학기술원

연구기간 2009.11.01 ~ 2010.08.31

---