



(19) 대한민국특허청(KR)
(12) 등록특허공보(B1)

(45) 공고일자 2013년05월14일
(11) 등록번호 10-1262181
(24) 등록일자 2013년05월02일

(51) 국제특허분류(Int. Cl.)
B25J 13/00 (2006.01) G05D 1/00 (2006.01)
A01K 63/00 (2006.01)
(21) 출원번호 10-2010-0041352
(22) 출원일자 2010년05월03일
심사청구일자 2010년05월03일
(65) 공개번호 10-2011-0121863
(43) 공개일자 2011년11월09일
(56) 선행기술조사문헌
JP2001325023 A*
*는 심사관에 의하여 인용된 문헌

(73) 특허권자
한국과학기술원
대전광역시 유성구 대학로 291(구성동)
(72) 발명자
명현
대전광역시 유성구 어은로 57, 119동 804호 (어은동, 한빛아파트)
이동화
대구광역시 달서구 학산로7길 69-6 (본동)
(뒷면에 계속)
(74) 대리인
특허법인 다해

전체 청구항 수 : 총 7 항

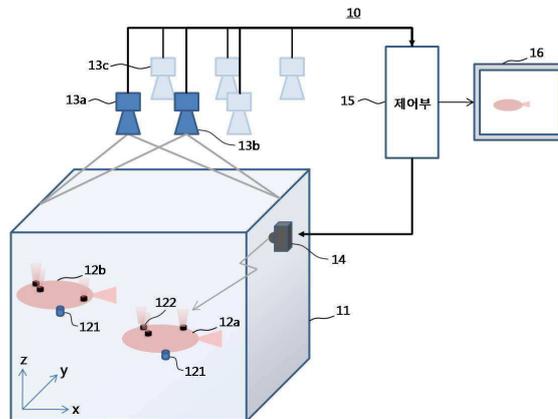
심사관 : 함중현

(54) 발명의 명칭 수족관 내의 로봇 물고기 위치 탐지 방법 및 장치

(57) 요약

본 발명에 따른 로봇 물고기 수족관 시스템은 각각의 로봇 물고기들마다 고유한 패턴으로 부착된 마커를 촬영하는 카메라와, 카메라에 의해 촬영된 영상 내의 마커의 이미지로부터 그 마커가 부착된 로봇 물고기의 위치 및 자세를 판정하고 로봇 물고기의 다음 위치 및 자세에 관한 동작 명령을 생성하는 제어부 및 동작 명령을 로봇 물고기에 송신하는 송신기를 포함할 수 있다.

대표도 - 도1



(72) 발명자

김동훈

경상남도 창원시 의창구 북면 단대로475번길 8-6

김건엽

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

정종대

서울특별시 성동구 왕십리로19길 19-14 (행당동)

이 발명을 지원한 국가연구개발사업

과제고유번호 N02090194

부처명

연구사업명 스타기업 첨단기술상용화 지원사업

연구과제명 아쿠아리움용 지능형 로봇물고기 개발

주관기관 KAIST

연구기간 2009년 11월 01일 ~ 2010년 08월 31일
