



2014 TMTS 台灣國際工具機展 產學合作成果發表

專案 / 研究主題

SAF2E 安檢型智慧巡邏機器人

學校系所：世新大學 資訊管理系

計畫主持人：林金玲 博士

合作夥伴：李明翰、阮柏瀚、張琬君、林珈妤、陳英捷 / 學生

計畫重點：

1. 使用者自己設定巡邏範圍的地圖及巡邏路徑的權重
2. 機器人按照使用者的設定進行自主性巡邏，裝備感測器及監視器，當巡邏環境發生異狀時回傳中控端及網頁
3. 網頁即時監控環境狀況以及提供會員服務
4. 平板及手機開啓瀏覽器皆可即時監控

效益 / 特色：

1. 解決台灣面臨高齡化、少子化社會，未來工作人力不足的問題
2. 考量保全工作者安全上的問題
3. 透過自動化和適應性學習，讓巡邏的功能更加進步，不再是以固定的路徑巡邏，而是搭配各個地點而有不同的巡邏路徑以及地圖權重分配，達到防範犯罪的最高效率
4. 機器人活動性利用各種感測器偵測，即時注意不同地點的環境是否異常，把災害和意外發生的機率降到最低，使環境更加安全
5. 當環境狀況異常時，會將影像錄影傳回雲端，讓使用者即時查看

教授專長：智慧系統、資料庫設計與管理、資訊檢索與探勘

