

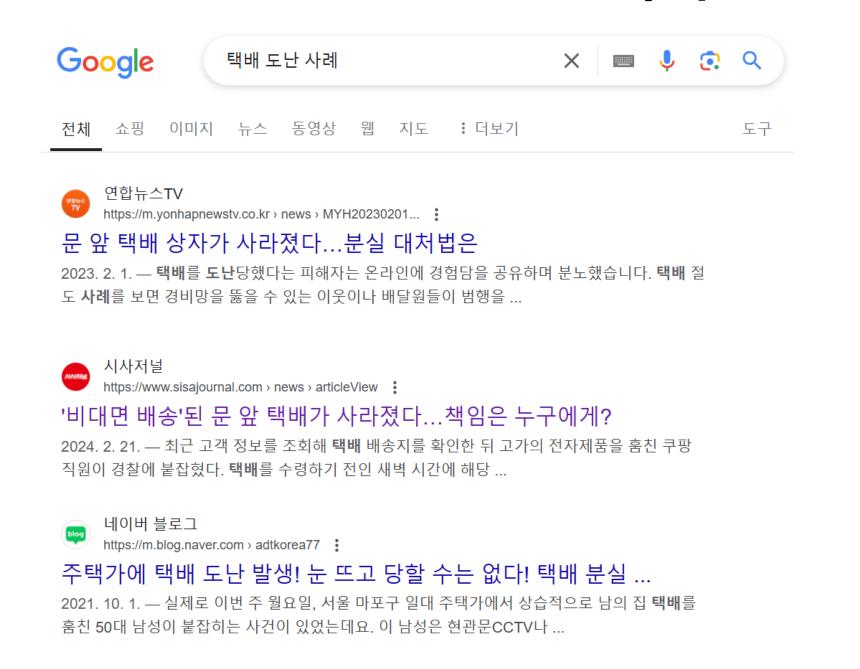
도난 방지 택배 보관함

전자공학부 임베디드시스템 전공 2019146037 홍석영

	01. 프로젝트 소개 02. 개념도 03. 프로젝트 핵심 기술의 공학적 고찰 04. HW 구상도
목차	05. SW 시퀀스 06. 개발 중 문제점 및 기능 구현 07. 구현물
	08. 프로젝트 기획 대비 달성도 09. 결론 및 고찰

01 프로젝트소개

<택배 도난 사례 증가>





코로나 이후 택배 전달 방식이 대면 전달 방식에서 비대면 전달 방식으로 변환되면서 택배 도난 사례 증가

01 프로젝트소개

<택배 기사 변장 범죄 증가>





택배 기사로 변장하여 일어나는 범죄율의 상승

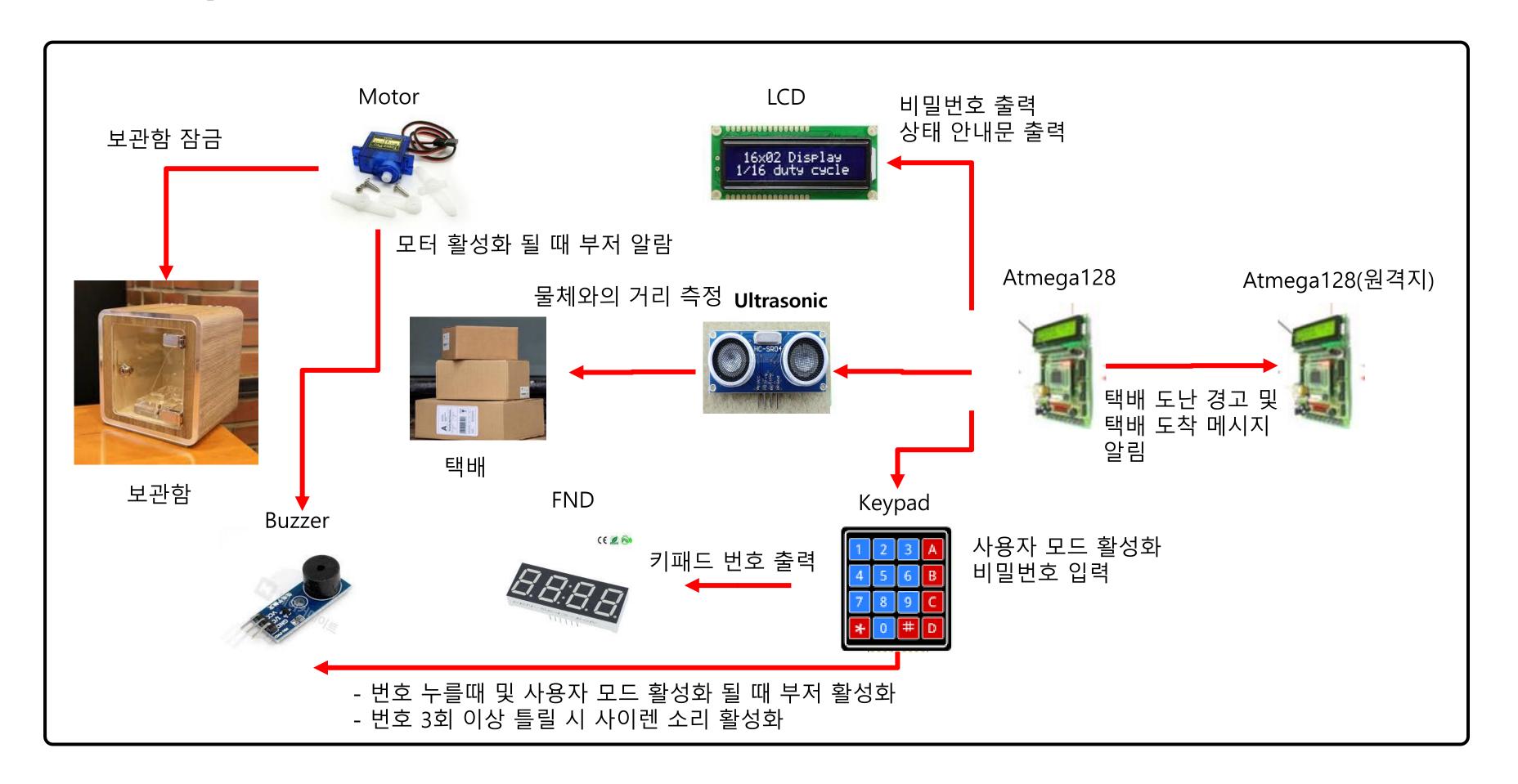
01 프로젝트소개

도난 방지 택배 보관함

- → 택배 기사 및 택배 주인 외 사람은 비밀번호를 알지 못해 보관함을 못 열어 택배 도난을 방지 하는 기능
- → 귀중한 택배인 경우 택배 기사가 직접 택배를 들고 문 안으로 들어오게 되는데 그럴 필요 없이 문 앞 택배 보관함에 택배를 넣고 감으로 택배 기사 변장 범죄를 예방하는 기능

배경 목적 택배 도난률 및 택배기사 사칭 범죄 증가 택배 도난 방지 및 택배기사 사칭 비죄 예방 대해 도난 방지 이용한 범죄 이용한 범죄 예방

02 개념도



03 프로젝트 핵심 기술의 공학적 고찰

- 차별성: 시중에 나와있는 제품들은 택배가 보관되어 있는지 아닌지 판별하는 기능이 따로 없지만, 현재 고안하고 있는 제품은 택배가 보관될 때, 원격지로 알림이 가는 기능이 탑재되어 있습니다.
- 2. 가성비 : 현재 고안하고 있는 제품의 가격은 8~10만원 정도 비용이 들지만, 시중에 나와있는 비슷한 제품들의 가격은 보통 15~20만원 가격대 입니다.

<시중에 나와있는 비슷한 제품들>

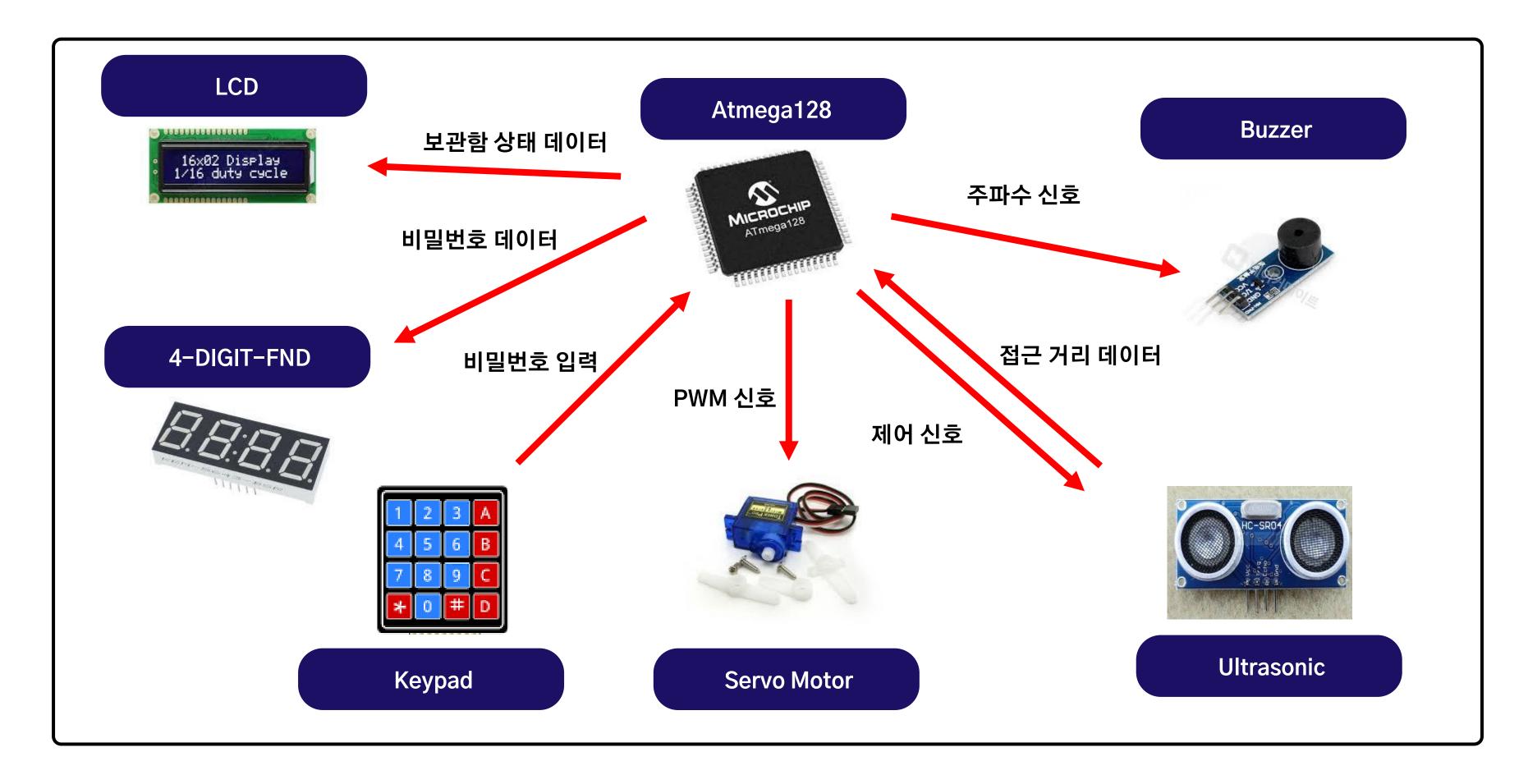




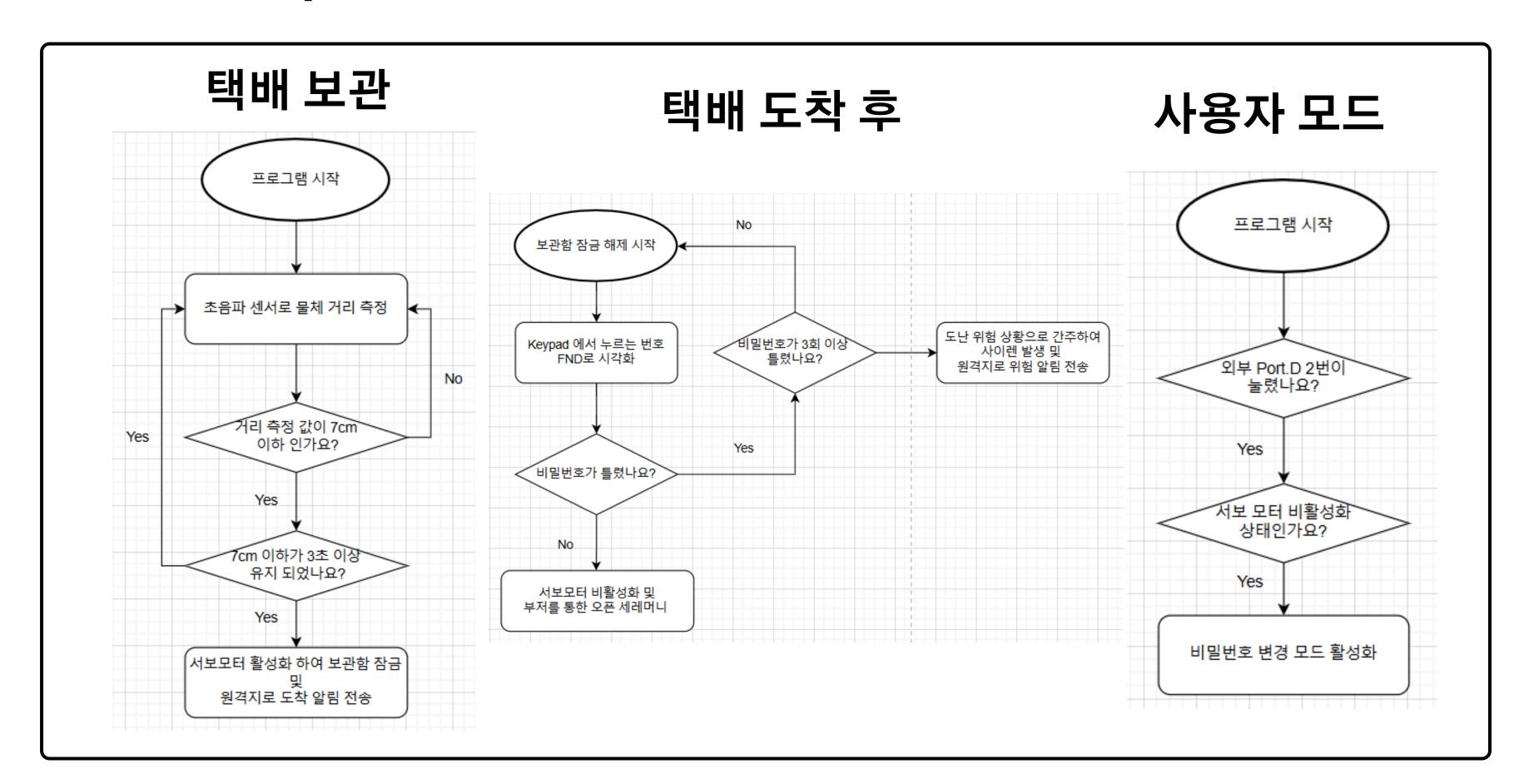
이미지제공 | 쿠팡



04 HW 구상도



05 SW 시퀀스



06 개발 중 문제점: Timer/Count 충돌

- → 서보 모터
 - : 분주비 및 PWM 주기를 설정하기 위해서 Timer/Count 사용
- → 초음파 센서
- : TRIG를 통해 출력신호 발생 시키고, ECHO HIGH LOW 신호 변화를 인지하기 위해 Timer/Count 사용
- → 서보 모터와 초음파 센서 둘다 Timer/Count 1 을 사용하여 충돌하는 문제 점이 발생
- → 문제 해결 : 서보 모터 -> Timer3 이용 / 초음파 센서 -> Timer 1 이용

06 개발 중 문제점: Timer/Count 충돌

센서: 초음파 센서

```
□void Ultrasonic Init(void) {
    DDRE |= (1 << TRIG); // TRIG = 출력
    DDRE &= ~(1 << ECHO); // ECHO = 입력
 // 초음파 거리 측정 함수
□unsigned int measure distance(void) {
     unsigned int distance;
    TCCR1B = 0x03; // Timer/Counter1 클럭 설정: 64분주
    PORTE &= ~(1 << TRIG); // Trig LOW
    delay us(10);
    PORTE |= (1 << TRIG); // Trig HIGH
    delay us(10);
    PORTE &= ~(1 << TRIG); // Trig LOW
    while (!(PINE & (1 << ECHO))); // Echo HIGH 대기
    TCNT1 = 0x0000; // Timer 초기화
     while (PINE & (1 << ECHO)); // Echo LOW 대기
     TCCR1B = 0x00; // Timer 정지
     distance = (unsigned int)(SOUND_VELOCITY * (TCNT1 * 4 / 2) / 1000); // mm 단위 거리 계산
     return distance;
```

06 개발 중 문제점: Timer/Count 충돌

센서: 서보모터

```
// Servo_Motor 초기화
□void Servo_Init(void) {
    DDRE |= (1 << PE4); // PORTE4 핀을 출력으로 설정
}

// Timer3 초기화 (서보 모터 제어용)
□void Timer3_Init(void) {
    TCCR3A = (1 << WGM31) | (1 << COM3B1); // Fast PWM 모드, 비반전 출력 TCCR3B = (1 << WGM32) | (1 << WGM33) | (1 << CS31); // 분주비 8
    ICR3 = 36864; // TOP 값 (PWM 주기 20ms, 50Hz)
    OCR3B = 3010; // 초기값 (1.5ms, 0도 위치)
}

// -90도 위치로 이동 (0.8ms)

OCR3B = 1390; // (0.8ms / 20ms) * 36864 ≈ 1390
```

06 개발 중 문제점: 초기화 문제점

외부 인터럽트 PortD.0 -> PortD.1로 변경

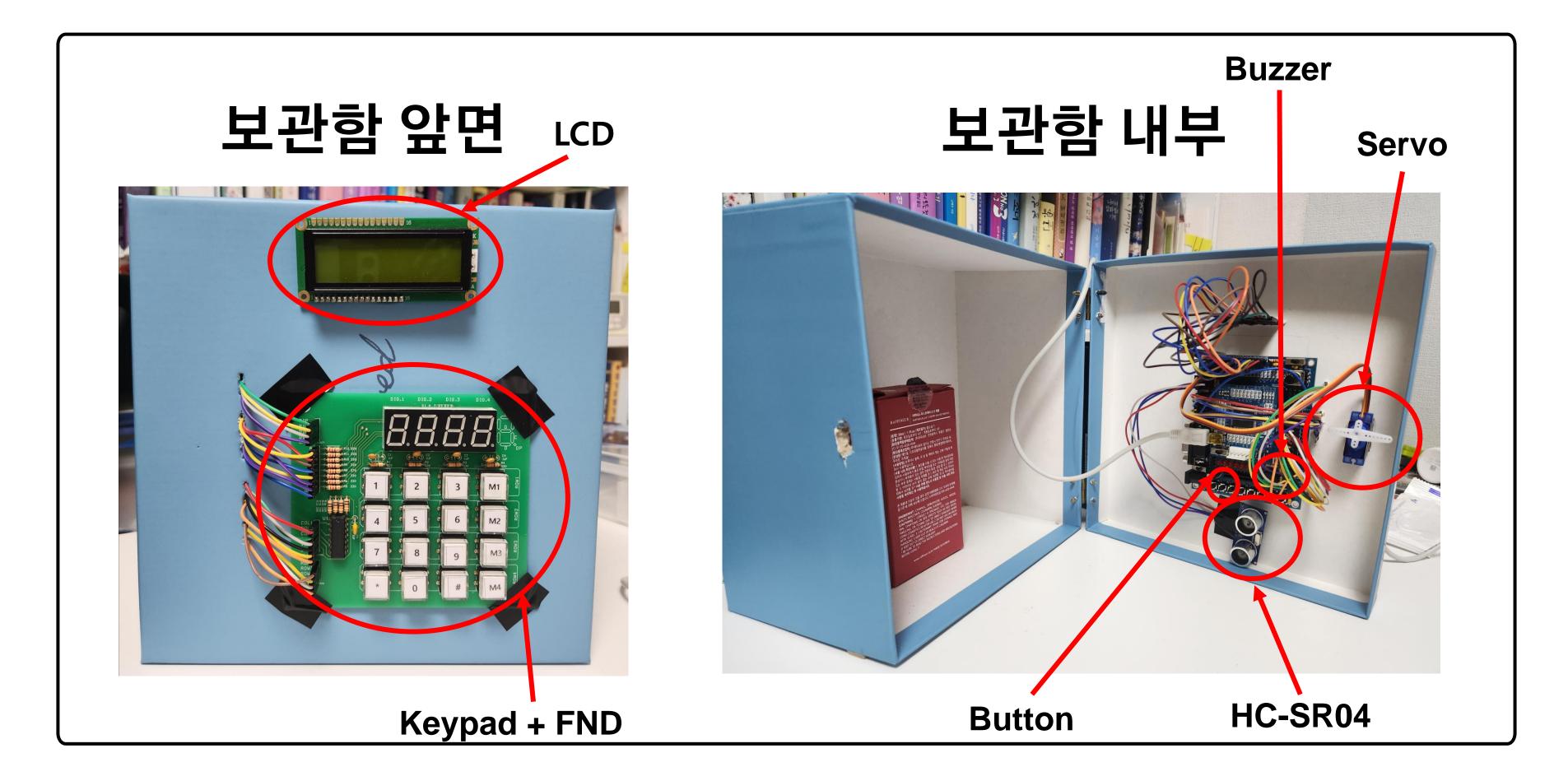
```
// ISR 함수
∃ISR(INT1 vect) {
    if (!password_change_mode) { // 비밀번호 변경 모드가 비활성화된 경우에만 동작
        password_change_mode = 1;
       state = 1; // 비밀번호 입력 활성화
       LCD Clear();
       LCD Pos(0, 0);
       LCD_Str("Set New Password:");
       new_char_count = 0;
       for (int i = 0; i < 10; i++) {
           new_password[i] = 10; // 새 비밀번호 초기화
// 인터럽트 초기화 함수
∃void interrupt init(void) {
    EIMSK = (1 << INT1); // INT1 활성화
    EICRA = (1 << ISC11); // 하강 에지에서 트리거 (ISC11 = 1, ISC10 = 0)
    DDRD &= ~(1 << PD1); // PORTD.1을 입력으로 설정
    PORTD |= (1 << PD1); // 내부 풀업 활성화
           // 전역 인터럽트 허용
    sei();
```

06 기능 구현

UART 구현

```
// USART 초기화 함수
□void USART_Init(unsigned int ubrr) {
     UBRR1H = (unsigned char)(ubrr >> 8); // 상위 8비트 설정
     UBRR1L = (unsigned char)ubrr;
                                 // 하위 8비트 설정
     UCSR1B = (1 << RXEN1) | (1 << TXEN1) | (1 << RXCIE1); // 송수신 허가 및 수신 인터럽트 활성화
     UCSR1C = (1 << UCSZ11) | (1 << UCSZ10); // 8비트 데이터, 1 스톱 비트
 // UART 데이터 송신 함수
□void USART_Transmit(unsigned char data) {
     while (!(UCSR1A & (1 << UDRE1))); // 송신 가능 대기
     UDR1 = data; // 데이터 전송
 // 문자열 송신 함수
pvoid USART_TransmitString(const char* str) {
     while (*str) {
        USART_Transmit(*str++);
     USART_Transmit('\n'); // 엔터 전송
 // UART 수신 인터럽트 핸들러
∃ISR(USART1_RX_vect) {
      unsigned char received = UDR1; // 수신 데이터 읽기
```

07 구현물



08 프로젝트의 기획 대비 달성도

2024.11.17 ~ 2024.12.21

일	월	화	수	목	급	토
17	18	19	20	21	22	23
24	25	26	27	28	29	30
1	2	3	4	5	6	7
8	9	10	11	12	13	14
15	16	17	18	19	20	21

도난 방지 택배 보관함

24.11.17 ~ 24.12.21

1 WEEK (11.17~11.23) 프로젝트 구상도 구체화 ☑



2 WEEK (11.24~11.30) Atmega128 보드 - 센서 연결 구상

3 WEEK (12.1~12.7) 센서 동작 제어 SW개발 ▲

4 WEEK (12.8~12.14) 하드웨어 제작 ▼

5 WEEK (12.15~12.21) 최종 구현 준비 및 레포트 작성 ☑



08 프로젝트의 기획 대비 달성도

구현 미구현 보관함 잠금 / 인터페이스 기능 해제 기능 원격지 제어 기능 소리 알람 기능 원격지 알림 기능 관리자 모드 기능 도난 알림 기능

09 결론 및 고찰

이번 '도난 방지 택배 보관함' 프로젝트를 통해 ATmega128의 GPIO 제어, 센서 간 인터페이스, UART 통신, 하드웨어 설계 등 이론으로만 배웠던 내용을 실습을 통해 구현하며 임베디드 개발자로서의 역량을 키울 수 있었습니다. 이 과정에서 실제 시스템 설계와 디버깅을 경험하며 실무에 필요한 문제 해결 능력도 향상되었습니다.

다만 MCU 간 통신을 처음 다루다 보니 UART를 이용한 메시지 전송 기능에만 그쳤고, 다른 통신 방식이나 추가 기능을 구현하지 못한 점이 아쉬움으로 남습니다. 만약 다양한 통신 방식과 추가 기능(예: IoT 연동, 보안 강화)을 구현했더라면 프로젝트의 완성도가 더 높아졌을 것으로 생각됩니다.

이번 경험을 바탕으로 향후 프로젝트에서는 보다 복합적인 기능과 고도화된 시스템을 설계할수 있도록 지속적으로 역량을 개발해 나가겠습니다.

THANKYOU 감사합니다