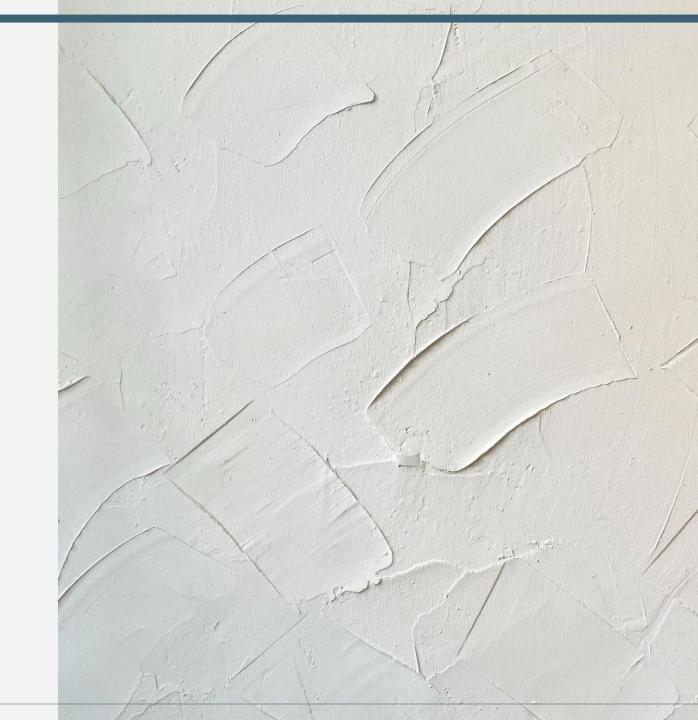
자율주행 자동차를 위한 거리측정 센서

목차

- 1 주제 선정
- 2 시현코드
- 3 시현영상
- 4 한계점 및 해결방안



주제선정

지율주행 자동차란?

전자 또는 승객의 조작 없이 자동차 스스로 운행이 가능한 자동차

자율주행 기술 단계별 분류



시스템이 일부 주행을 수행 (주행 책임:운전자)

Level 0	Hands	운전자 항시 운행
비자동화	On	긴급상황 시스템 보조
Level 1	Hands	시스템이 조향 또는
운전자 보조	On	감/가속 보조
Level 2	Hands	시스템이 조향 및
부분자동화	Off	감/가속 수행

시스템이 전체 주행을 수행 (주행 책임:시스템)

Level 3 조건부자동화		Eyes Off	위험 시 운전자 개입
Level 4 고등자동화		Mind Off	운전자 개입 불필요
Level 5 완전자동화		Driver Off	운전자 불필요
	● 운전자가 수행● 운	전자가 조건	부 수행 ● 시스템이 수행

KBS 😂

장점

- 1. 교통사고 발생률 감소
- 2. 자동차 관련 범죄 감소
- 3. 운전이 어려운 노약자 및 장애인 등의 차량 이용 가능
- 4. 운전면허증을 가지고 있지 않지만 차량 운전이 필요하거나, 신체적 조건 등의 이유로 운전이 불가한 경우
- 5. 자율 주행 자동차의 상용화에 따라 기존의 교통체증으로 인한 시간과 에너지 절약

단점

- 1. 운전중 일반 운전자가 대처할 수 없는 프로그램 오류
- 2. 악의적 프로그램 해킹으로 자동차의 오작동을 불러올 가능성
- 3. 경제적인 부담이 가중될 경우 소비자 선택의 다양성이 제한될 수밖에 없음

Part 1 자율주행자동차 상용화의 실태







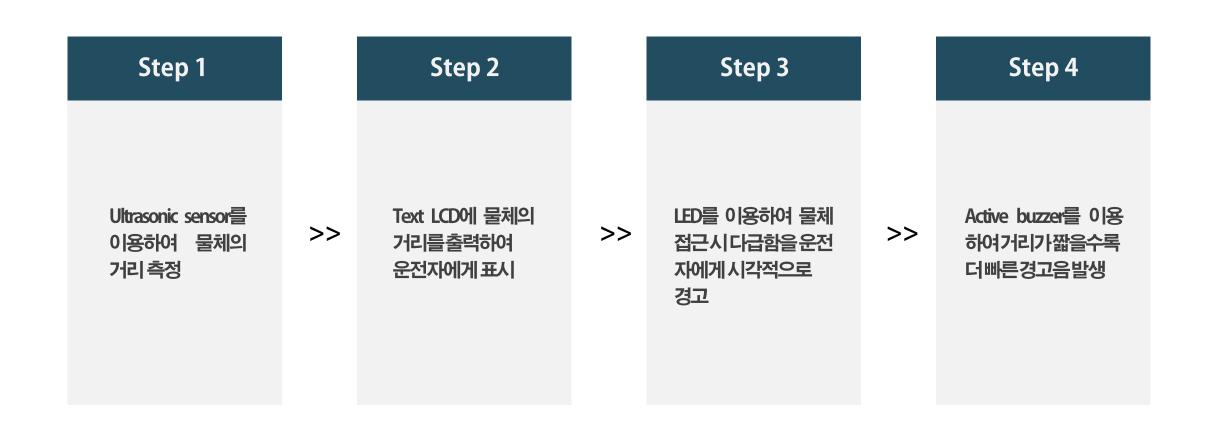
Part 1 자동차 센서의 중요성

한밤중 후진하다 아이 '갑툭튀'...그래도 걱정말라고?

가로등이 없는 한밤중 어느 골목길. 검은 옷을 입은 꼬마 아이가 자동차 5~6m 후방에서 잃어버린 장난 감을 찾기 위해서 서성거린다. 운전자가 주차를 위해 후진 중인데 암흑 속에서 키가 1m 남짓인 아이를 사이드 미러나 룸 미러를 통해 식별하기란 불가능한 상황. 하지만 AI(인공지능) 기반 초정밀 후방 영상 감시 장치가 있다면 걱정할 필요가 없다. 어둠 속에서도 영상을 정밀하게 분석해 이동 물체나 사람을 식별해 경고한다. 기존 초음파 후방센서가 있지만 감지 반경이 1~2m에 불과하다. 정밀 영상분석은 자율주행차 시대의 핵심 기술로 꼽힌다.

시현코드

Part 2 시현 과정



Step 1 Ultrasonic Sensor-물체와의거리측정

```
// ultrasonic
digitalWrite(trigPin, ON);
delay(10);
digitalWrite(trigPin, OFF);

long distTime = pulseIn(echoPin, ON);
long distance = distTime / 58;
```

Step 2 Text LCD-물체와의 거리를 출력

```
// lcd
lcd.setCursor(0, 0);
sprintf(dist_buf, "Distance: %4ldcm", distance);
lcd.print(dist_buf);
```

Step 3, 4 Active Buzzer, LED

```
void ring(unsigned int state, unsigned int ringTime)
 if(state == 1) tone(BUZZER, 800, ringTime);
  else noTone(BUZZER);
void ledBuz35()
 if(ledFlag == 0){
   ledFlag = 1;
   state = 1;
  else{
   ledFlag = 0;
    state = 0;
  if (ledFlag == 0) {
   digitalWrite(LED, 1);
  } else {
    digitalWrite(LED, 0);
 ring(state,50);
```

Step 3, 4 Active Buzzer, LED

```
if(distance < 35) {</pre>
 if(timeFlag50 == 0){
   MsTimer2::stop();
   MsTimer2::set(50, ledBuz35);
   MsTimer2::start();
   timeFlag35 = 1;
   timeFlag60 = 0;
   timeFlag100 = 0;
 else {
   MsTimer2::stop();
   digitalWrite(LED, OFF);
   noTone(BUZZER);
   timeFlag35 = 0;
   timeFlag60 = 0;
   timeFlag100 = 0;
```

RC Car

```
// rc car
if (distance < 30) {
 back();
 delay(300);
 right();
 delay(50);
 stop();
 else {
if(dir_k_flag ==0)
 digitalWrite(rMfwd, ON);
 digitalWrite(lMfwd, ON);
 dir k flag = 1;
 dir flag = 1;
 } else {
 digitalWrite(rMfwd, OFF);
 digitalWrite(lMfwd, OFF);
 dir k flag = 0;
 dir flag = 1;
```

```
void back()
 digitalWrite(rMfwd, OFF);
 digitalWrite(lMfwd, OFF);
 delay(1000);
 digitalWrite(rMback, ON);
 digitalWrite(lMback, ON);
void right()
  digitalWrite(rMfwd, OFF);
  digitalWrite(lMback, OFF);
  delay(1000);
  digitalWrite(rMback, ON);
  digitalWrite(lMfwd, ON);
```

```
void stop()
{
   analogWrite(rMfwd, OFF);
   analogWrite(lMback, OFF);
   digitalWrite(rMback, OFF);
   digitalWrite(lMfwd, OFF);
}
```

3

시현영상



한계점및해결방안

Part 4 한계점 및해결방안

한계점

- 장애물이작을경우ultrasonic sensor의 측정정확도가떨어짐
- Loop 함수에서 delay를 활용한 제어가 어려움

해결방안

- Ultrasonic sensor의 속도를 맞추기 위해 자동차의 속도를 낮춤
- Delay를사용하였을때 delay가모든함수제어에영향을미치므로단독적인타이머기능을구현하 는MsTimer2라이브러리를사용

Q&A

출처

- KT Enterprise
 https://enterprise.kt.com/bt/dxstory/1527.do
- 2. 성큼다가온자율주행차상용화시대, '대중의불안감해소' 가관건 https://www.madtimes.org/news/articleView.html?idxno=16649
- 3. 한밤중후진하다아이 '갑툭튀' ···그래도 걱정말라고? https://news.mt.co.kr/mtview.php?no=2020090409431925874
- 4. "한국전기차경쟁력세계5위·자율주행차도입준비 7위" https://www.yna.co.kr/view/AKR20210614059100002

경청해 주셔서 감사합니다!