Arduino

* 사용된 센서로부터 값을 받아들여 Raspberry Pi로 전송

Raspberry Pi

* Arduino 값을 휴대폰 블루투스 통신을 통해 전송
* 자체적으로 눈동자 및 얼굴인식을 하며 데이트를 전송

Mpu6050

* 가속도 센서와 자이로센서
* 자동차의 실시간 가속도, 자이로 값, 급가속, 급정거 여부 확인

Sw-420

* 진동센서모듈
* 자동차의 외부 충격을 감지하여 충격여부 확인

카메라 거치대

* 9G SERVO 모터, 카메라 팬틸트 프레임 거치대
* 2개의 모터를 이용하여 운전 시작 전 사용자의 얼굴 자동 인식

카메라

* 운전자의 눈동자를 감지
* 졸음 여부 및, 사고 발생 시 운전자 확인

야간 LED 적외선 램프

* 야간 운전시에도 눈동자 및 얼굴 감지
* 야간 운전 시 졸음 여부 및, 사고 발생 시 운전자 확인

버튼( SWITCHES 1, 2), Led 전구, 부저(BUZZER)

* Mpu6050과 Sw-420 센서를 사용하여 사고 여부 판단
* 사고 발생 시 LED 점멸 및 부저(스피커) 사이렌을 통해 10초 내 자동 응급신고 접수
* 응급신고를 취소할때는 취소버튼(SWITCHES 1)을 10초내 누를 시 응급신고 취소
* 운전자 스스로 신고를 원할때는 신고버튼(SWITCHES 2) 누를 시 자동 응급신고