loT 회로구성 설계서

과제명 : 쓰레기 자동 수거를 위한 라인 트레이싱 기반 자율주행 쓰레기통

2023. 08. 17. (발표회날짜로 작성)

I. 개요

- 1. 아이디어 주제
 - : 쓰레기 자동 수거를 위한 라인 트레이싱 기반 자율주행 쓰레기통
- 2. 개발 목표
 - : 쓰레기통의 용량이 100%가 되면 자율주행으로 복귀포인트로 이동하는 쓰레기통
- 3. 개발 내용
 - : 쓰레기 자동 수거를 위한 라인 트레이싱 기반 자율주행 쓰레기통 하드웨어 개발:

자율주행을 위한 로봇 기반 쓰레기통 개발: 쓰레기통은 바퀴와 센서가 탑재된 로봇 형태로 제작됩니다. 로봇은 주행 가능한 바퀴를 가지며, 환경을 감지할 수 있는 센서 (예: 초음파 센서, 카메라 등)를 장착합니다.

통신 기능: 쓰레기통은 복귀포인트와 통신할 수 있는 무선 통신 기능을 갖춥니다. 이를 통해 상태 정보를 전송하고 명령을 수신할 수 있습니다.

소프트웨어 개발:

센서 데이터 처리: 쓰레기통은 탑재된 센서를 통해 주변 환경을 감지합니다. 이 데이터를 실시간으로 처리하여 장애물을 피하고 주행 경로를 결정합니다.

자율주행 알고리즘: 자율주행을 위한 알고리즘을 개발하여 쓰레기통이 안전하게 복귀포인트로 이동할 수 있도록 합니다. 경로 계획, 충돌 회피, 정지 등의 기능이 포함됩니다.

용량 감지 알고리즘: 쓰레기통 내부에 용량 감지 센서를 설치하여 쓰레기통이 가득 찼는지 여부를 확인하는 알고리즘을 개발합니다.

Ⅱ. 제품별 회로도 명세서

제품명	Smart Bin			
제품 설명	쓰레기통이 가득차게 되면 자율주행으로 복귀하는 쓰레기통			
사용 대상	쓰레기통을 이용하는 고객과 관리하는 관리자			
1. 기능/센서 정의				
정의	기능명	관련 부품		
	자율주행	적외선 센서		
	충돌방지	초음파 센서		
6-1	쓰레기용량 체크	라즈베리파이 카메라		
2. 회로도 설계				
	모터 회로	서브모터 회로		
회로도	앞 병항			
	초음파센서 회로	라인트레이싱센서 회로		
	라즈베리카메라	오 방향		

Ⅲ. 부품 세부 스펙 및 기능

라즈베리파이 카메라모듈 V2, 8MP			
스펙	전압: 3.3v~5v 전류: 2A 출력: 0.1~0.3V /5V 핀 구성: 15-pin ribbon cable, to the dedicated 15-pin MIPI Camera Serial Interface (CSI-2).		
용도	쓰레기의 양을 측정하는 카메라 모듈		
DC 모터			
스펙	모터 속도: 100RPM /min 토크: 4.5kg.cm 전압: 3-6V 전류: 3V: 150mA / 6V: 200mA		
용도	자율주행 쓰레기통을 이동		
아두이노 서보모터 SG-90			
스펙	작동 속도 : 0.12초/60도 (4.8V) 토크 : 1.8kg/cm (4.8V) 동작 밴드 폭 : 5μs 동작전압 : DC 3.5V~6V		
용도	초음파 센서 각도 조절		
초음파 센서			
스펙	동작전압 : DC 5V 대기 전류 : 2mA 레벨 출력 : 하이신호 : 5V / 로우신호 : 0V 센서 각도 : 15도 감지거리 : 2cm-450cm		
용도	자율주행 쓰레기통 충돌방지		
	IR전외선 송수신 센서모듈 (HAM5226)		
스펙	정격 전압 : 3.3VDC ~ 5VDC 적외선 반사 센서 : TCRT5000 센서 감지 범위 : 1mm ~ 25mm		
용도	자율주행 쓰레기통 라인트레이싱		

IV. 부품 및 기타 물품 구매 목록

센서명	구매 링크	
라즈베리파이 카메라모듈 V2, 8MP	https://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=1077951	
DC 모터	https://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=37852	
아두이노 서보모터 SG-90	https://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=1330873	
초음파 센서	https://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=1312774	
IR전외선 송수신 센서모듈 (HAM5226)	https://www.devicemart.co.kr/goods/view?no=1362013	