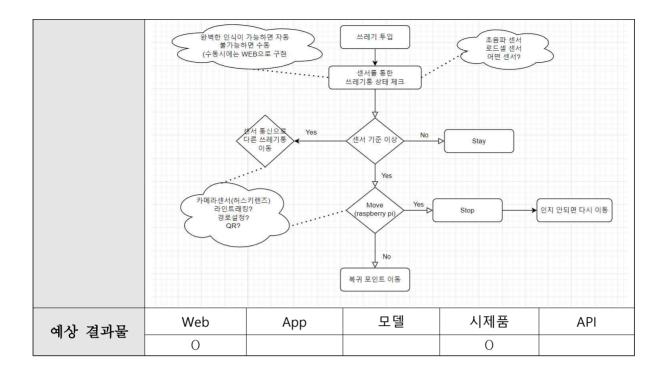
## 프로젝트 개요서



## 1. 프로젝트 정보

	구분	세부내용		
참여 프로젝트 정보	프로젝트 주제	쓰레기 자동 수거를 위한 라인 트레이싱 기반 자율주행 쓰레기통		
	개발 목표	효율적인 쓰레기통 관리		
	예상 수행 기간	약 20일 (2023년07월27일 ~ 2023년08월18일)		
	수행 내용	센서를 통해 쓰레기통 상태를 확인하여 내부가 다 찼을 경우 자동으로 수거 위치로 이동, 넓은 공간의 쓰레기 처리를 효율적으로 관리한다. 특히 여러 쓰레기통의 실시간 쓰레기양과 위치를 데이터베이스화하여 중앙 통제가 가능한 프로그램을 활용한다.		
		1. 라즈베리파이를 활용하여 카메라 센서를 통해 쓰레기양을 측정한다.		
		2. 라인트레이서 센서를 통해 쓰레기통의 이동을 수행하고 특정 = 거 위치에 배치한다.		
		3. 마스터-슬레이브 관계를 통해 통신 구조를 설정하고 메인 컴퓨터 와 통신한다.		
		4. 메인 컴퓨터에서는 전체 쓰레기통을 관리하는 APP을 활용하여 실시간 확인 및 이동을 담당한다.		
		[App 서비스 개발]		
		DB architecture 설계 사용자 UI 설계		
		Web Server 개발 App - Server - DB 연동		
	사용 기술	[FrontEnd]		
		Web - HTML		
		[Backend]		
		Database		

	개발환경	아두이노 스케치, 라즈베리파이 4			
	쓰레기통 모듈:				
	쓰레기 용량 센서: 라즈베리파이 카메라 센서를 이용해 쓰레기통 내부의 쓰레기 용량을 확인합니다.				
	통신 모듈: Wi-Fi, MQTT 등을 이용해 쓰레기통 간 또는 중앙 서버와 통신합니다.				
	자율주행 모듈: 라인트레이서 등을 이용해 위치 파악 및 이동 경로 계획합니다.				
	배터리 모듈: 배터리 상태를 감지하고 중앙 서버에 알립니다.				
	중앙 서버: 쓰레기통의 개수를 늘렸을 때 데이터를 저장하고 열람할 수 있는 네트워크를 구성합니다.				
	쓰레기통 모니터링: 각 쓰레기통의 상태를 실시간으로 모니터링합니다.				
	경로 계획: 쓰레기통 교체가 필요한 경우, 이동할 경로를 계획하고 해당 쓰레기통에 명령을 전달합니다.				
시스템	예외 처리: 배터리 부족, 장애물 감지 등 예외 상황을 처리합니다.				
아키텍처& 서비스 흐름도	서비스 흐름도				
	: 쓰레기통이 가득 찼는지를 라즈베리파이 카메라 센서로 감지합니다.				
	가득 찼을 경우, 쓰레기통은 중앙 서버에 알립니다.				
	중앙 서버는 이동 가능한 빈 쓰레기통을 찾아 교체 경로를 계획하고 명령을 전달합니다.				
	   빈 쓰레기통은 경로를 따라 이동하여 가득 찬 쓰레기통과 위치를 교체합니다.				
	가득 찬 쓰레기통은 중앙 서버의 명령에 따라 쓰레기 처리장으로 이동하거나, 교체를 위해 대기합니다.				
	모든 쓰레기통은 배터리 상태를 주기적으로 체크하고, 배터리 부족 시 중앙 서버에 알립니다.				
	중앙 서버는 배터리 부족 알림을 받으면 충전소로 이동하도록 명령을 내립니다.				
	위의 설명은 간략화된 것으로, 실제 구현 시에는 다양한 예외 상황을 처리하거나 특정 상황에 맞게 수정해야 할 수 있습니다.				



## 2. 필요 기반지식 및 활용 데이터

	프로젝트 진행 전 미리 알아두면 좋은 기반 지식에 관한 내용입니다.					
필요 기반지식	라인트레이서		MQTT통신	Flask		
	프로젝트 진행 시 활용할 데이터에 관한 내용입니다.					
	수집할 데이터		쓰레기통 용량 데이터			
활용 데이터						
	관련 URL					