가축생장관리 서비스참조모델 소개

정보통신산업진 형원 김 재 욱 수석

2015.5.12



CONTENTS

개요

현황분석

비즈니스 참조모델(BRM)

기술 참조모델(TRM)

시험결과





1. 개요- ARP 및 시험규격 개발

현황분석, 시험분석 및 사용자 협의회를 통해 응용분야별 유망 서비스 참조모델 (BRM/TRM) 도출 및 산업 내 요구되는 주요 기술기준(안) 마련

조사분석

- 표준/특허/규격 등 조사
- 시장 및 도입현황 조사
- 현장확인 및 니즈 분석

시험분석

- 적용기기/시료 수집
- 성능/표준 시험분석
- 요구사항 연계 검토

ARP 및 규격개발

- 기준 BRM 및 TRM 도출
- 개발/도입 가이드 마련
- 시험항목 및 절차 마련
- 기술기준(안) 제시

사용자 협의회

- (구성) 응용분야별 공급/수요기업 및 관련 기관/협회 전문가로 구성
- (목적) 시장ㆍ기술동향 공유, 산업 현장의 애로/요구사항 등 의견수렴을 통해, ARPㆍ시험규격의 전문성 및 활용도 제고

| 가축생장관리 | 실내위치 측 위 | 사회약자보호 | 스마트방범 | 스마트홈제어 |
|---------------------|---------------------|-----------------------|---------------------|-------------|
| 축산물품질평가원 듕 10 개사 | SK텔레콤 등 11개사 | 한국보건복지정보개발원 등 11개사 | 전원주택 라이프 듕 11 개사 | 카이언스 등 14개사 |

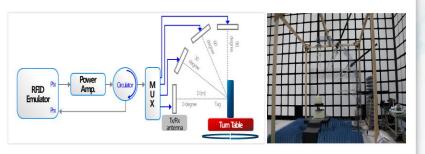
2. 현황분석 - 가축생장관리시스템 구축[안]

(추진범위) 가축의 출생·사육·출하·도축까지 스마트 가축생장관리 서비스 참조모델 및 기술기준 개발

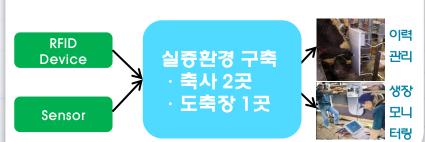


시험환경 구축 계획

· UHF RFID 귀표 태그의 인식 감도 및 방향성 시험 환경 구축



· RFID 귀표 기반 이력관리 및 센서 기반 실시간 생장관리 실증환경 구축



2. 현황분석 - 국내 가축이력관리 시스템

- 구제역, 광우병 발생으로 인한 소비자들의 식품위생 및 안전성에 대한 관심 증가.
- loT기술 기반 식품(축산) 안전체계의 구축과 유통 투명성 확보.
 - * 가축생장관리 서비스는 먹거리의 위생 · 안전에 문제가 발생할 경우 신속한 대처를 위한 안전체계의 기반
 - * 2004년 4만두의 한우 대상 서비스로 시작, 2007년 [소 및 쇠고기 이력추적에 관한 법률] 제정ㆍ공표
 - * IoT 기술기준 제시로 관련제품 품질향상과 농림부 [RHD기반 소고기이력제 고도화 사업] 성공적 추진

소고기 이력제 추진현황

사육/도축/포장처리/판매단계에 적용 중

→ 운영기관수: (10~12년) 시 · 군별 위탁기관 145개소 지정 운영

→ 대상사육두수: (10~13년) 도축장 21, 기공장 24, 판대장 93개소 21.4만투

돼지고기 이력제 추진현황 사육/도축/포장처리/판매단계에 적용 준비중

- → 시범시업 : 12년 시범시업 참여 브렌드 및 영농조합 16개소 선정
- → 12년 10월 사육 및 유통단계 시행
- → 14년 말 전면시행



2. 현황분석 – 축산업 현황분석 및 도입 필요성

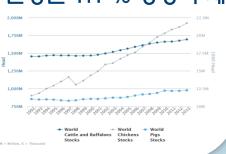
축산업 현황조사 및 분석을 통한 주요 이슈, 시사점 및 RFID 도입 필요성 도출

축산업

• 시장현황 (국내) 육류소비증가에 따른 가축시장 확대



(해외) 92년 이후 연평균 1.1 % 성장 추세



주요이슈

시장개방(FTA)에 따른 선진화된 이력추적 및 가축방역 체계 정립요구

> 농림축산식품부 '가축 및 이력관리에 관한 법률 시행' (' 14년 12월)

기존의 바코드 및 LF 이력관리시스템의 기술적 문제점 발생

RFID 도입 필요성

[경재/산업 측면]

시장개방(FTA) 상황에서 질병 발생시 이력추적에 기반한 방역시스템으로 피해 최소화

[공익 측면]

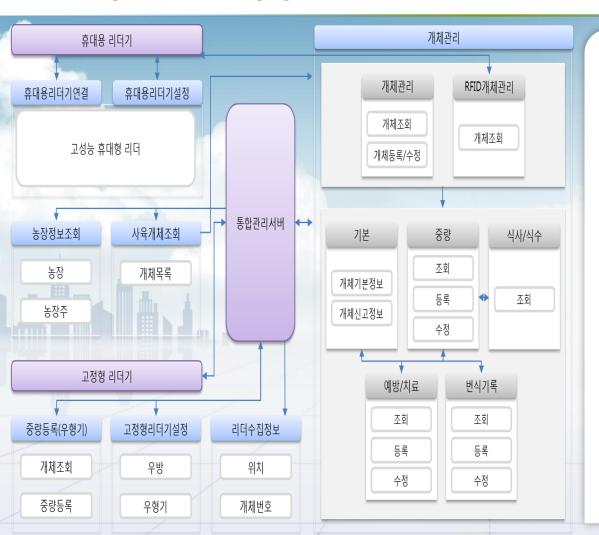
구제역 등 각종 질병발생에 대비한 국민 안심먹거리 체계 구축

[축산농가]

질병예방관리, 번식관리, 체중관리 서비스에 기반한 농가 소득증대 기대

3. 비즈니스 참조모델(BRM) - 가축생장관리

농림축산식품부의 "축산물 이력제"와 연계, 축산 농가의 가축생장관리 세부 프로세스별 RFID 적용방안 및 도입효과 제시



농림축산식품부의 "소 및 쇠고기 이력관리 시스템"과 연계

- (중량관리) 우영기를 이용한 월
 1회 체중관리로 개체의 발육상
 태 점검 및 육질 관리
- (식사·식수관리) 개체에 대한 음식 및 식수섭취 횟수를 모니 터링(질병감염 여부 판단)
- (치료관리) 백신접종 정보 및 예 방이력 정보 관리
- (번식관리) 관리개체의 발정일, 인공수정일, 임신 여부 관리로 출산을 증가

4. 기술 참조모델(TRM) - 전체 프로세스

세부 프로세스(개체관리-우방관리-우영기관리)별 주요 RFID 기기의 설치조건 및 요구 성능 등 기술기준 제시



세부 프로세스별 주요 RFID 기기 기술기준

• 귀표태그 성능

- 인식거리(비유전율 30 이상의 매질에 부착하여 3 미터 이상)
- 방향성(각 방향(θ , φ)에서 인 식거리 1.5 m 이상되는 방향 이 전체방향의 50 % 이상(@ 920 MHz))

• 귀표태그 신뢰성

- 고온시험, 저온시험, 온도변화, 고온고습, 인장강도, 비틀림
- → 시험 후 100% 정상작동 보장

• 고정형 및 휴대형 리더

• 인식거리(비유전율 30 이상의 매질에 부착하여 3 미터 이상)

4. 기술 참조모델(TRM) - 시험규격

RFID 기기 요구사항

RFID 기반 가축생장관리 세부 프로세스별 요구사항

- 개체관리
 - (RFID 귀표태그) 인식거리 5m 이상,
 각 방향(θ,φ)에서 인식거리 3 m이상
 되는 방향이 전체방향의 50 % 이상
 (@ 920 MHz)
 - (휴대형리더) 인식거리 5 m 이상, 복수인식률 10/초 이상
- 우방관리
 - (고정형리더) 인식거리 3 m 이상,
 복수인식성능 10개/초 이상,
 안테나 포트 4개 이상
- 우영기관리
 - (고정형리더) 인식거리 3 m 이상, 복수인식성능 1개/초 이상, 안테나 포트 2개 이상

시험규격

세부 프로세스별 RFID 기기 시험규격

| 시엄기기 | 시험항목 | 측정조건 및 판정기준 |
|-----------|----------|---|
| 태그 | 인식 거리 | 최대인식거리 3.0 m 이상 측정조건 부착매질 : 비유전율 30 이상의 고체 RF 출력 : 30 dBm Antenna Gain : 6 dBi |
| | 방향성 | · 인식거리 1.5 m 이상 되는 방향이 전체방향의 50 % 이상(@920 MHz) |
| 고정형 리더 | 인식 거리 | · 3.0 m 이상 · 측정조건 - 부착매질 : 비유전율 30 이상의 고체 - RF 출력 : 30 dBm - Antenna Gain : 6 dBi |
| 휴대형 리더 | 인식 거리 | · 3.0 m 이상 · 측정조건 - 부착매질 : 비유전율 30 이상의 고체 - RF 출력 : 30 dBm - Antenna Gain : 0 dBi |

4. 기술 참조모델(TRM) - 시험환경 (모사환경)

귀표태그 시험

- 실즁시험 시료
 - ▶ 귀표태그 10종(미국, 중국, 한국)시험













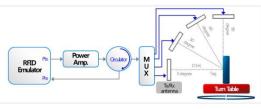




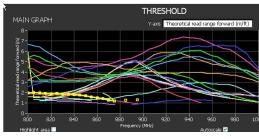


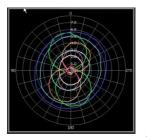


- 가축관리용 귀표태그 시험 환경
 - ▶ 방향별 성늉, 태그감도 분석
 - ▶ 고유전율 제품 부착에 의한 감쇠량 분석





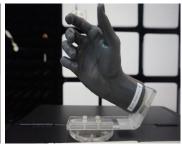




리더시험 시험

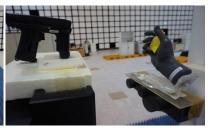
- 가축관리용 리더시험 부착 매질
 - ▶ 유전율에 따라 9종의 부착매질 선정
 - ▶ 각 매질에서의 인식거리 측정





- 축사관리 실증 모사 환경 구축
 - ▶ 태그 10종, 리더(고정3종, 휴대3종)시험









4. 기술 참조모델(TRM) - 시험환경 (실증환경)

우방

■ 우방용 고정형 리더 시험환경





- 안테나
 - ▶ 사료 섭취구 및 식수 섭취구에 설치



우영기

■ 우영기용 리더시험 환경

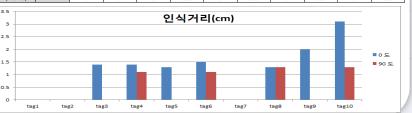


4. 기술 참조모델(TRM) - 시험결과(귀표태그)

인식거리 시험결과

- 매질별 귀표태그 인식거리 측정환경
 - ▶ 측정방향: Elevation 0도, 90도
- 결과
- ▶ 비유전율이 1.5 이하인 Foam에서 가장 좋은 인식성능을 보임
- ▶ 비유전율이 2 ~ 5 사이에서는 매질에 따라 큰 차이를 보이지 않음
- ▶ 비유전율이 30 이상인 Phantom(Hand) 에서는 급격한 성능 저하현상이 나타남

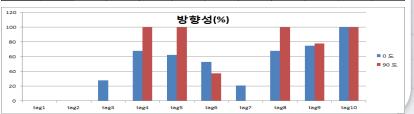
| 매질 | 방향 | 태그1 | 태그2 | 태그3 | 태그4 | 태그5 | 태그6 | 태그7 | 태그8 | 태그9 | 태그10 |
|-----------------|------|-----|-----|-----|------|-------|-----|-----|-----|-----|------|
| Foam | 0 도 | 0 | 0 | 4.1 | 3.1 | 2.7 | 4.9 | 4.2 | 5.8 | 6.4 | 5.7 |
| ruaiii | 90 도 | 0 | 0 | 5.6 | 2.8 | 2.1 | 3.8 | 4 | 1 | 2.7 | 5.4 |
| Glass | 0 도 | 0 | 0 | 3.3 | 2.6 | 1.3 | 2.4 | 1.9 | 6.5 | 6.1 | 4.6 |
| Glass | 90 도 | 0 | 0 | 3.4 | 2.2 | 1.1 | 2 | 1.9 | 1 | 2.8 | 3.5 |
| Rubber | 0 도 | 0 | 0 | 2.8 | 2.6 | 0 | 2.2 | 1.8 | 1.7 | 6.6 | 3.5 |
| Kubbei | 90 도 | 0 | 0 | 4.1 | 2.5 | 0 | 2.2 | 1.7 | 0 | 1.9 | 3.3 |
| ardboard | 0 도 | 0 | 0 | 3.9 | 2.8 | 2.9 | 3.9 | 3.3 | 5.9 | 6.9 | 5.4 |
| aiuboaiu | 90 도 | 0 | 0 | 5.6 | 2.9 | 2.2 | 3.5 | 3.4 | 1.2 | 2.4 | 5 |
| FR4 | 0 도 | - 0 | -0 | 3.5 | 2.8 | 1.8 | 2.9 | 2.4 | 6.8 | 7.4 | 6.1 |
| FR4 90 <u>5</u> | 90 도 | 0 | 0 | 5 | 2.5 | 1.5 | 2.6 | 2.3 | 1.3 | 2.2 | 5.2 |
| PVC | 0 도 | - 0 | 0 | 3.8 | 2.8 | 1.9 | 3.6 | 2.6 | 6.7 | 7.4 | 6.1 |
| PVC | 90 도 | 0 | 0 | 5.3 | 2.5 | 1.6 | 3.3 | 2.5 | 1.1 | 2.7 | 5.3 |
| РОМ | 0 도 | - 0 | 0 | 3.7 | 2.6 | 1.7 | 3.4 | 2.4 | 6.6 | 7.3 | 5.8 |
| POIVI | 90 도 | 0 | 0 | 4.4 | 2.4 | 1.6 | 3.1 | 2.3 | 1 | 2.5 | 4.8 |
| PTFE | 0 도 | - 0 | -0 | 4.4 | - 3 | 2.2 | 4.2 | 3 | 6.5 | 6.5 | 5.5 |
| PIFE | 90 도 | - 0 | - 0 | 5.5 | 2.8 | 2 | 3.5 | - 3 | 1.1 | 3.3 | - 5 |
| hantom | 0 도 | 0 | 0 | 1.4 | 1.4 | 1.3 | 1.5 | 0 | 1.3 | 2 | 3.1 |
| (Hand) | 90 도 | 0 | 0 | 0 | 1.1 | - 0 | 1.1 | 0 | 1.3 | 0 | 1.3 |
| 3 | | , | , | 6 | 민식거리 | 리(cm) | | | | | |



방향성 시험결과

- 매질별 귀표태그 방향성 측정환경
 - ▶ 측정방향: Elevation 0도, 90도
 - ▶ 측정각도 : Azimuth 5도 단위로 측정
- 결과
- ▶ 특정 태그의 경우 Glass 와 Rubber 에서 급격한 성능저하 현상
- ▶ 인식거리와 유사하게 비유전율이 30 이상인 Phantom(Hand)에서는 급격한 성능 저하현상이 나타남

| 매질 | 방향 | 태그1 | 태그2 | 태그3 | 태그4 | 태그5 | 태그6 | 태그7 | 태그8 | 태그9 | 태그10 |
|-----------|------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|
| Foam | 0 도 | 0 | 0 | 86 | 81 | 94 | 86 | 86 | 100 | 100 | 100 |
| 1 Gaill | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 58 | 100 | 100 |
| Glass | 0 도 | 0 | 0 | 92 | 75 | 67 | 39 | 65 | 100 | 100 | 88 |
| Glass | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 22 | 100 | 100 | 86 | 100 | 100 |
| Rubber | 0 도 | 0 | 0 | 82 | 78 | 64 | 53 | 60 | 100 | 100 | 86 |
| Rubbei | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 15 | 100 | 100 | 47 | 100 | 100 |
| Cardboard | 0 도 | 0 | 0 | 86 | 75 | 100 | 83 | 78 | 100 | 100 | 90 |
| Carubbaru | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| FR4 | 0 도 | 0 | 0 | 85 | 75 | 100 | 58 | 72 | 100 | 100 | 86 |
| 1104 | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 |
| PVC | 0 도 | 0 | 0 | 85 | 75 | 100 | 82 | 75 | 100 | 100 | 90 |
| FVC | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 97 | 100 | 100 |
| POM | 0 도 | 0 | 0 | 82 | 75 | 100 | 76 | 72 | 100 | 100 | 90 |
| I OIVI | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 92 | 100 | 100 |
| PTFE | 0 도 | 0 | 0 | 88 | 78 | 100 | 85 | 78 | 100 | 100 | 89 |
| FIFE | 90 도 | 0 | 0 | 100 | 100 | 100 | 100 | 100 | 71 | 100 | 100 |
| Phantom | 0 도 | 0 | 0 | 28 | 68 | 63 | 53 | 21 | 68 | 75 | 100 |
| (Hand) | 90 도 | 0 | 0 | 0 | 100 | 100 | 38 | 0 | 100 | 78 | 100 |



4. 기술 참조모델(TRM) - 시험결과(리더)

고정형 리더 시험결과

■ 고정형 리더 인식거리 측정환경

▶ 측정방향 : 정면(4W EIRP)▶ 부착매질 : Phantom hand

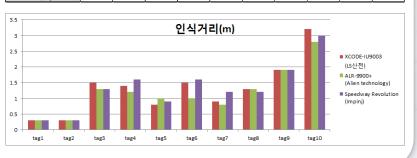
▶ 시험방법 : Phantom hand에 태그를 부 착하고 0.1 m에서 측정시작, 0.1 m씩 뒤로

이동하며 최대 인식거리 측정

■ 결과

▶ 3종의 리더간에는 인식성능의 큰 차이가 없으나, 태그간에는 큰 성능 차이가 발생

| 리더 | 태그1 | 태그2 | 태그3 | 태그4 | 태그5 | 태그6 | 태그7 | 태그8 | 태그9 | 태그10 |
|---------------------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|
| XCODE-IU9003 (LS산전) | 0.3 | 0.3 | 1.5 | 1.4 | 0.8 | 1.5 | 0.9 | 1.3 | 1.9 | 3.2 |
| ALR-9900+ (Alientechnology) | 0.3 | 0.3 | 1.3 | 1.2 | 1 | 1 | 0.8 | 1.3 | 1.9 | 2.8 |
| Speedway Revolution (Impinj) | 0.3 | 0.3 | 1.3 | 1.6 | 0.9 | 1.6 | 1.2 | 1.2 | 1.9 | 3 |



휴대형 리더 시험결과

■ 휴대형 리더 인식거리 측정환경

▶ 측정방향 : 정면(1W EIRP)▶ 부착매질 : Phantom hand

▶ 시험방법 : Phantom hand에 태그를 부

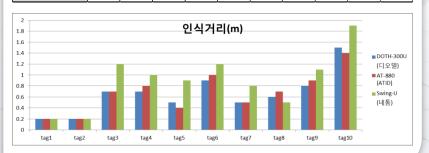
착하고 0.1 m에서 측정시작, 0.1 m씩 뒤로

이동하며 최대 인식거리 측정

■ 결과

▶ 3종의 리더간에 인식성능의 큰 차이가 발생하며, 태그 10종 간에도 차이가 발생

| 리더 | 태그1 | 태그2 | 태그3 | 태그4 | 태그5 | 태그6 | 태그7 | 태그8 | 태그9 | 태그10 |
|--------------------|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|-----|------|
| DOTH-300U (디오텔) | 0.2 | 0.2 | 0.7 | 0.7 | 0.5 | 0.9 | 0.5 | 0.6 | 0.8 | 1.5 |
| AT-870 (ATID) | 0.2 | 0.2 | 0.7 | 0.8 | 0.4 | 1 | 0.5 | 0.7 | 0.9 | 1.4 |
| Swing-U (네톰) | 0.2 | 0.2 | 1.2 | 1 | 0.9 | 1.2 | 0.8 | 0.5 | 1.1 | 1.9 |



4. 기술 참조모델(TRM) - 시험결과(실증시험 리더)

휴대용 리더를 통한 개체인식





1. Test reader: Swing-U

-인식범위: 2 ~ 7M (귀표위치 → 정방향)

> 전체(77)

| No | 개체번호 | 등록일 |
|----|--------------|----------|
| 77 | 002085646094 | 15-01-20 |
| 76 | 002085646086 | 15-01-20 |
| 75 | 002085646109 | 15-01-20 |
| 74 | 002084443958 | 15-01-20 |

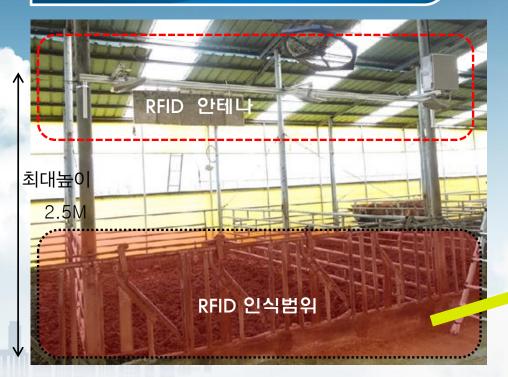
2. Test reader: TSL 1128

-인식범위: 2 ~ 5M (귀표위치 → 정방향)

3. 귀표의 방향별 인식거리 및 인식률 추가시험 진행 중..

4. 기술 참조모델(TRM) - 시험결과(리더)

고정용 리더를 통한 개체인식





| SKT 🚥 | S 4 S - | □ □ ♥ □ □ | 요전 11:50 |
|-------|----------|--------------|----------|
| 10 | 20150120 | 002089070006 | 먹이통(2) |
| 9 | 20150120 | 002089070006 | 물통(4) |
| 8 | 20150120 | 002089070006 | 물통(4) |
| 7 | 20150120 | 002089070006 | 물통(4) |
| 6 | 20150120 | 002089070006 | 물통(4) |
| 5 | 20150120 | 002089070006 | 먹이통(2) |

- ※ 소가 사료 섭취를 위하여 머리를 급이구로 내밀면 RFID귀표를 인식하여 일별 인식횟수 Count
 - 인식범위내 인식률 : OK
 - 일별 Counting data 수집 및 분석 중..

4. 기술 참조모델(TRM) - 시험결과(리더)

우영기용 고정형리더 실증시험





| DOM: | | | | | |
|------|----------|--------------|-----|----------|--------|
| NO | 측정일 | 개체식별번호 | 중량 | 등록일 | 측정자 |
| 1 | 20150213 | 002085646094 | 550 | 20150213 | farm01 |
| 7 | 20150213 | 002085646086 | 543 | 20150213 | farm01 |
| 13 | 20150213 | 002085646109 | 520 | 20150213 | farm01 |
| 19 | 20150213 | 002084443958 | 600 | 20150213 | farm01 |
| 25 | 20150213 | 002084446997 | 578 | 20150213 | farm01 |

