# 졸업과제 착수 보고서

(윤석원, 한재안, 구태헌)

## 병원내 위치 인식 기반 의료품 전달 로봇

기술확인	1
로봇설계	2
부속 부품 구매	3
Data Flow	4
향후계획	5

### 1. 기술확인

● ESP32-DWM3000 모듈을 이용한 TWR 기술 확인 및 하이퍼 파라미터 조절

- ESP32-DWM3000 은 UWB 를 활용하여 고대역폭 / 초저지연 데이터 전송을 가능하게 합니다.
- 이와 같은 특성을 이용하여, 고정밀 Time-Stamp 통신을 이용한 Tag-Anchor 간 ToF(Time-of-Flight) 기반 TWR(Two-Way-Ranging)을 구현하여 10cm 미만의 오차로 거리를 구해서 Indoor Positioning 에 활용할 수 있음을 확인하였습니다.

#### - 하이퍼 파라미터 설정 결과

```
#define TX_ANT_DLY 16385
#define RX_ANT_DLY 16385
#define ALL_MSG_COMMON_LEN 10
#define ALL_MSG_SN_IDX 2
#define RESP_MSG_POLL_RX_TS_IDX 10
#define RESP_MSG_RESP_TX_TS_IDX 14
#define RESP_MSG_TS_LEN 4
#define POLL_TX_TO_RESP_RX_DLY_UUS 240
#define RESP_RX_TIMEOUT_UUS 400
#define POLL_MSG_SIZE 12
#define RESP_MSG_SIZE 20
#define DIST_UPDATE_RATE 0.5
```

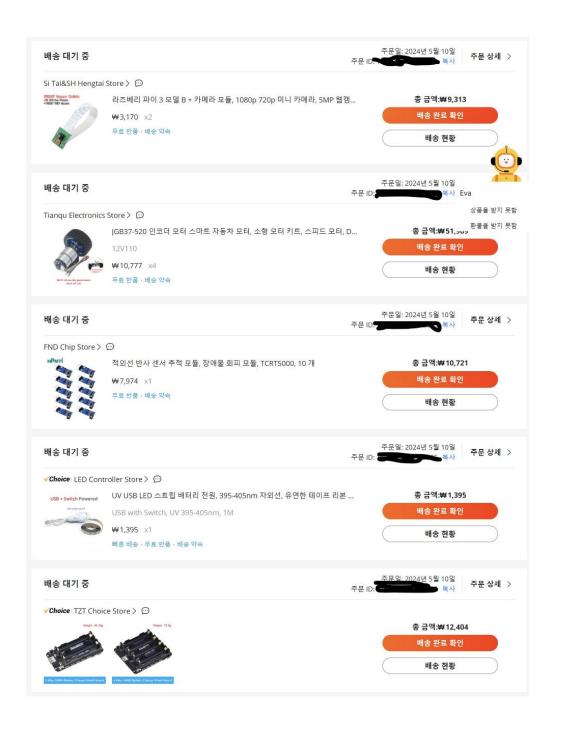
이와 같이 낮은 수준의 오차를 위해 Antenna Delay, Response Delay, Light-Speed 와 같은 하이퍼 파라미터를 실험적인 방법을 이용해 아래와 같이 얻어내었습니다

#### 2. 로봇 설계

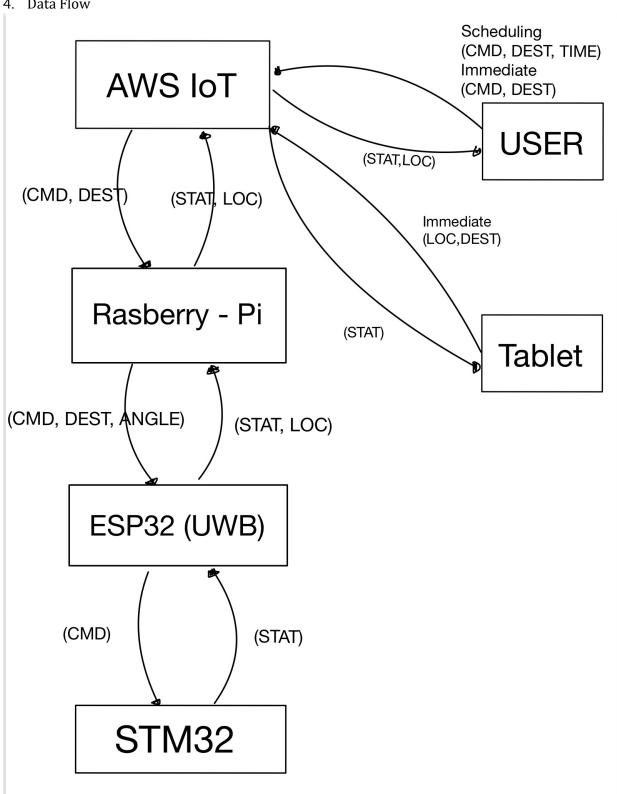
- 모델링



#### 3. 부속구매완료



#### 4. Data Flow



#### 5. 향후계획

- RTLS: Anchor 간 거리를 기반으로 삼각측량을 적용해 RTLS 로의 확장.

- CV: Open CV 를 활용한 Angle Detection 구현

- Robot: 3D 모델링을 기반으로 로봇 H/W 설계 및 조립

- Backend: Robot 스케줄링 반응형 데이터베이스 구현

- Frontend: 사용자 UI 구현