초음파 센서: 거리측정

김동훈

시작

• 강의 소개

- 이번 강의에서는 거리측정에서의 평균과 표준 편차에 대한 내용을 다루게 됩니다.
- 측정된 결과로부터 평균과 표준 편차를 구함으로써 측정의 정확도와 정밀도를 알 수 있습니다.
- 측정된 값이 얼마나 정확하게 그리고 정밀하게 측정되었는지를 아는 것은 매우 중요한 일입니다. 여기서 이러한 개념을 정리하고 거리 측정예를 통해 학습을 진행 할 예정입니다.
- 실습 프로그램은 **코드 리딩**을 통해 프로그램의 흐름과 동작을 이해 할 수 있습니다.
- 실습 프로그램은 다음과 같이 진행하기 바랍니다.
 - 먼저 실습에서 주어진 문제를 읽고 이해하시기 바랍니다.
 - 실습코드를 공개 했으니 코드 리딩을 통해 프로그램의 흐름을 파악하시기 바랍니다.
 - 실습 코드의 흐름이 파악되면 그 동작을 이해 할 수 있습니다.
 - 이러한 과정은 프로그램 개발과정의 일부분이니 익숙해 지시는 것이 필요합니다.
 - 실습이 가능해지면 실습을 통해서 동작을 확인할 예정이니 큰 부담 갖지 말고 진행하시기 바랍니다.
 - 코드 리딩에 필요한 주석은 프로그램에 달려 있으니 꼼꼼히 확인하시기 바랍니다.

- 거리 측정 오차
 - 거리 측정에는 다양한 원인에 의해 발생하는 측정 오차를 포함
 - 측정의 불확실성을 포함
 - 측정 오차를 제공 할 수 있는 원인들
 - 센서 오차
 - 센서의 정확도
 - 센서의 view angle 등
 - 환경적 오차
 - 온도, 습도, 그리고 날씨에 의한 오차
 - 측정 환경 주변의 재질
 - 목표물 오차
 - 목표물의 모양 및 구성 재질에 의한 오차
 - 측정 방법 오차
 - 측정의 횟수
 - 측정 도구의 설치 오차
 - 측정을 실시하는 사람에 기인한 오차

• 거리 측정

- 거리 측정에서 측정 오차를 특정 한다는 것은 매우 어려운 일
- 거리 측정의 값을 평균과 표준 편차를 사용하여 표현 가능
 - 다수의 거리 측정 샘플을 획득하여 평균과 표준 편차를 구함

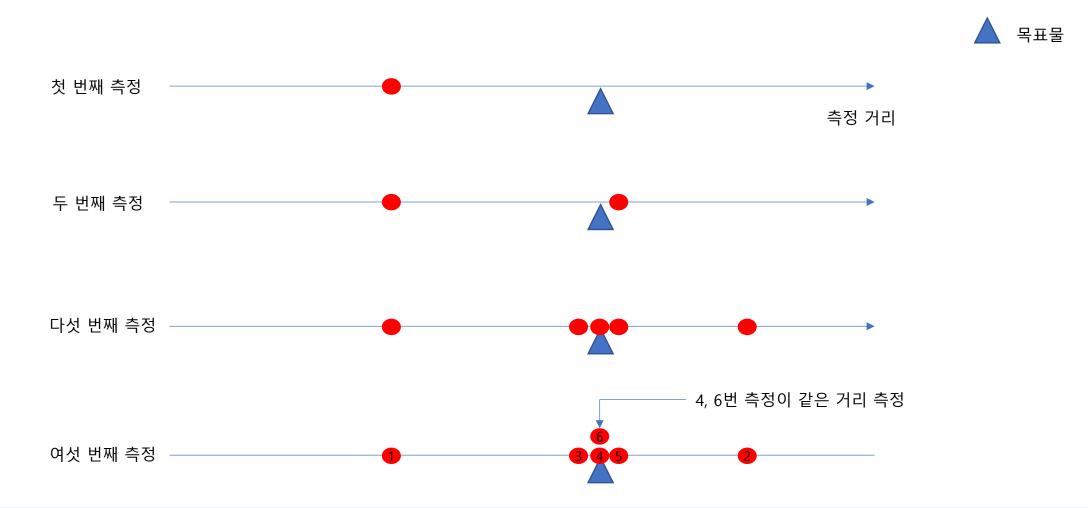
• 평균

- 다수의 측정 샘플을 획득 한 후 산술적 평균을 구하여 하나의 대표 값 산출
- 측정 오차를 구하여 측정의 정확도(accuracy)를 판단하기 위해 사용
- 측정 노이즈를 제거하기 위한 방법으로 사용

• 표준 편차

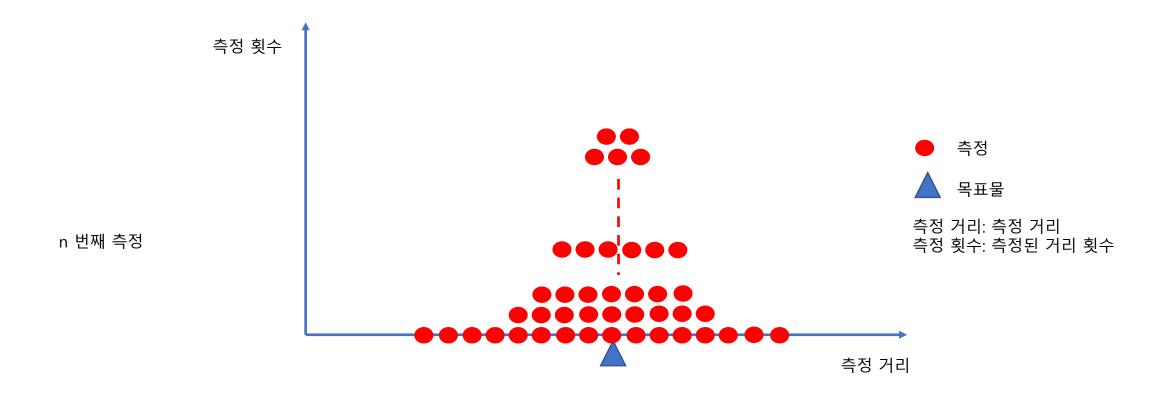
- 측정 샘플들이 평균 값에서 얼마나 멀리 떨어져 분포하는 가를 구함
- 측정에 대한 정밀도(precision)를 나타내기 위하여 사용

• 거리 측정의 예

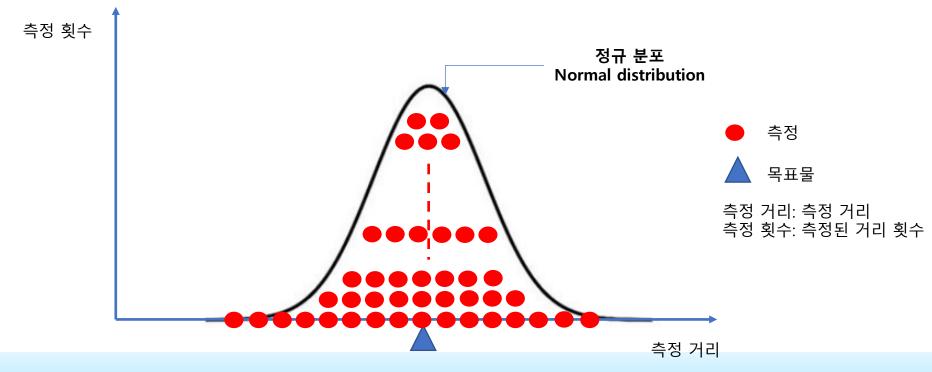


측정

- 거리 측정의 예
 - n 번의 측정



- 정규 분포(normal distribution)
 - 다수의 거리 측정을 수행하면 측정 샘플들이 일정한 분포를 형성함
 - 정규 분포 또는 가우시안 분포(Gaussian distribution) 칭함
 - 측정 거리에 대해 측정된 거리의 횟수 분포

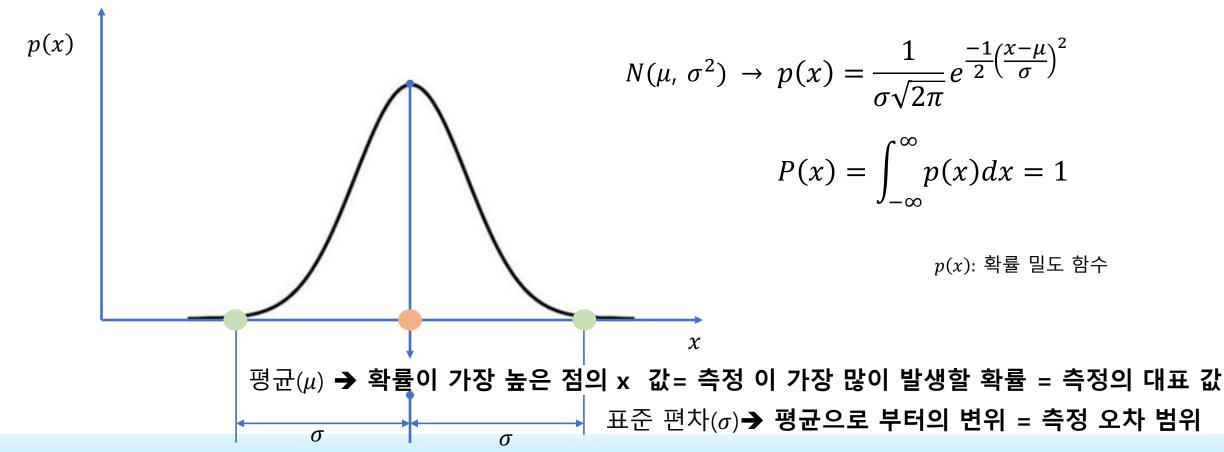


• 정규 분포(normal distribution)



참고: https://www.youtube.com/watch?v=4HpvBZnHOVI

- 정규 분포(normal distribution)
 - 평균 (μ) 과 표준 편차 (σ) 에 의해 표현되는 확률 분포
 - 수집된 자료 또는 측정된 샘플을 사용하여 확률 분포를 근사화 하기위해 사용



1) 2)

114日時

6014532

p(i)+ pro)+ ···+p(6)= ++ ++ ···++ = 1 + 8年 時間は "1"

P(1) + P(2) + P(3) = 3 + 6 + 10 = 1

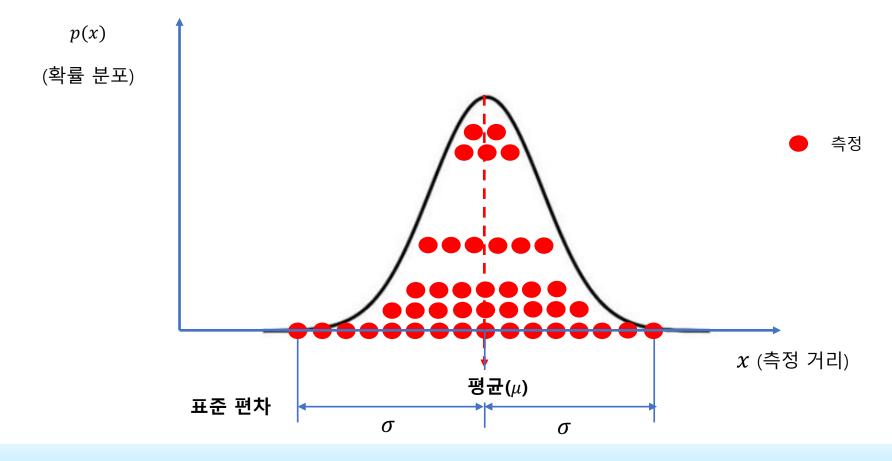
 $P(2) = \frac{6}{10}$

3) Im 1.24 1.3m

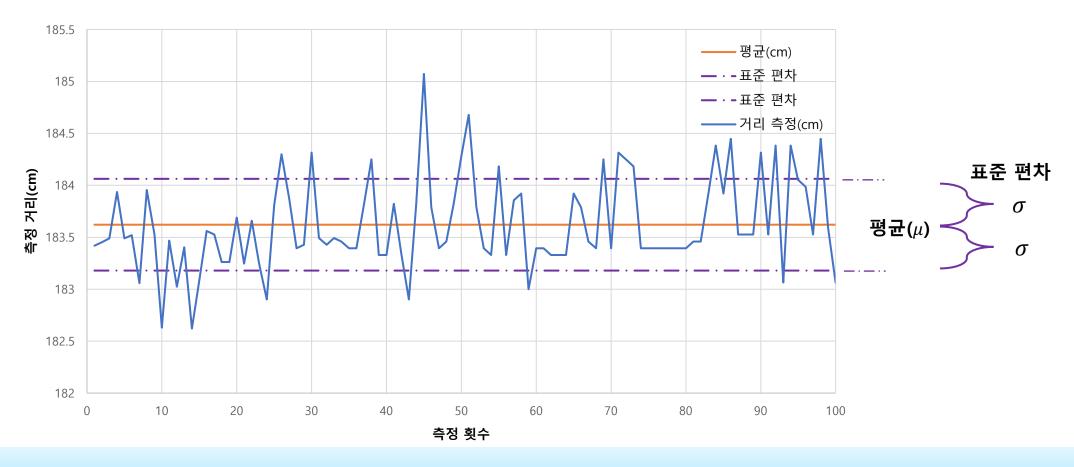
 $P(1.2) = \frac{6}{10} P(1.3) = \frac{2}{10}$ P(1) = 2 pci) + p(=)+ p(1.1)= 1

PAT 1.2 1.3

- 거리측정
- ◆ 거리 측정 확률 분포
 - 측정된 거리 데이터로부터 거리 측정 확률 분포를 **정규 분포로 근사화 가능**
 - 거리 측정 데이터로부터 평균(μ)과 분산(σ)을 구해서 확률 분포를 근사화 가능



- 거리 측정
 - 측정된 데이터로부터 평균 (μ) 과 표준 편차 (σ) 를 구할 수 있음



- 평균과 표준 편차 정의
 - 평균(μ)
 - 평균(mean) 또는 기대 값(expectation value)이라고 함
 - 모든 측정 값을 합계(sum)한 다음 시도 횟수(n)로 나누어 구한 값

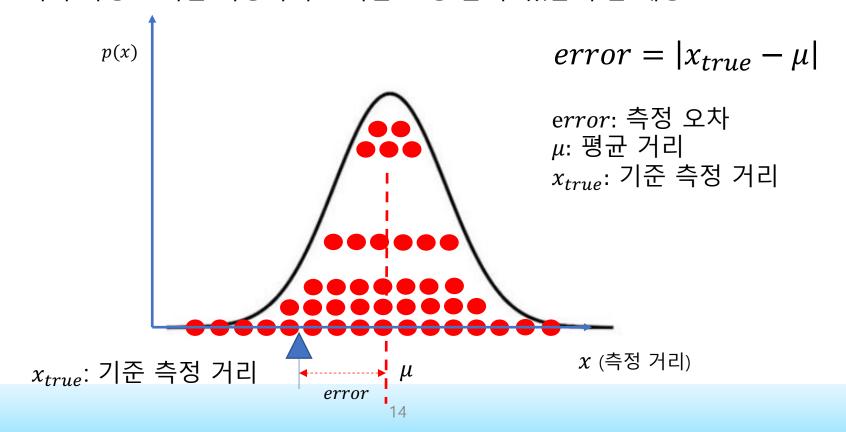
$$\mu = \frac{\sum_{i=1}^{n} x_i}{n}$$

 x_i : 거리 측정 샘플 i: 측정 샘플 index i = 1,2,...,n n: 거리 측정 시도 횟수

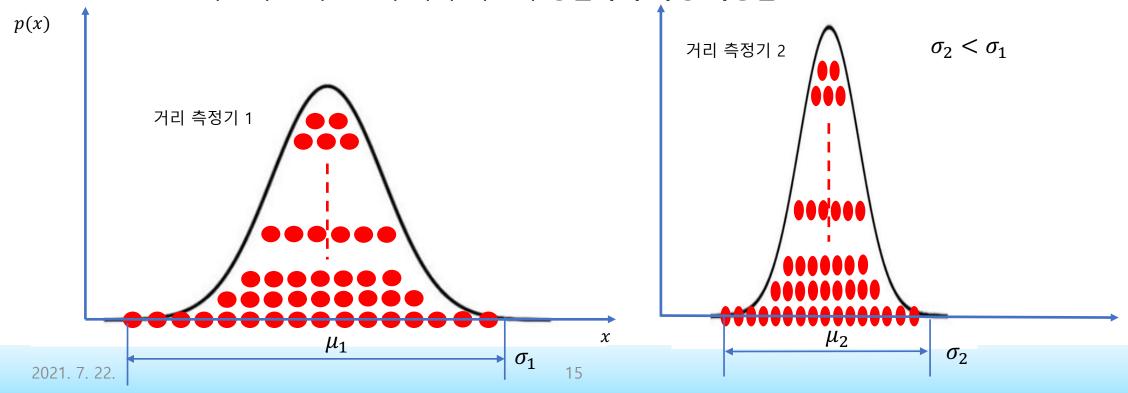
- 표준 편차(σ)
 - 측정 샘플들이 평균 값에서 얼마나 멀리 떨어져 있는지를 나타내는 값

$$\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n} (x_i - \mu)^2}{n-1}}$$

- 평균-거리 측정 정확도
 - 거리 측정 결과의 평균을 사용하여 거리 측정의 정확도를 판단
 - 거리 측정 오차(error)
 - 기준 측정 거리 (x_{true}) 와 거리 측정의 평균 (μ) 사이의 차이
 - 거리 측정 오차를 사용하여 오차를 교정 할 수 있는 수단 제공

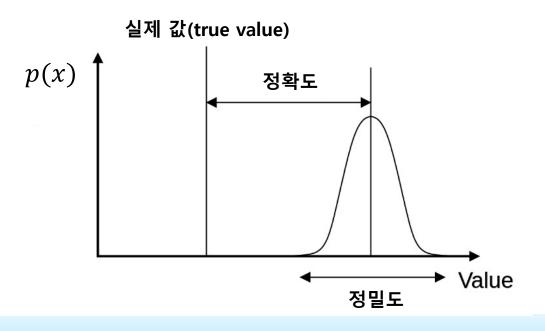


- 표준 편차-거리 측정 정밀도
 - 표준 편차는 반복적으로 측정 했을 때 측정된 값들의 편차를 의미
 - 표준 편차가 작음은 정밀하게 측정함을 의미
 - Ex) 같은 횟수로 거리 측정을 수행한 두 개의 다른 결과 비교
 - 표준 편차의 값이 작음은 측정의 변위폭이 작아 안정적으로 측정 할 수 있음을 의미
 - 측정의 불확실성이 적기 때문에 정밀하게 측정 가능함



• 측정의 정확도 및 정밀도

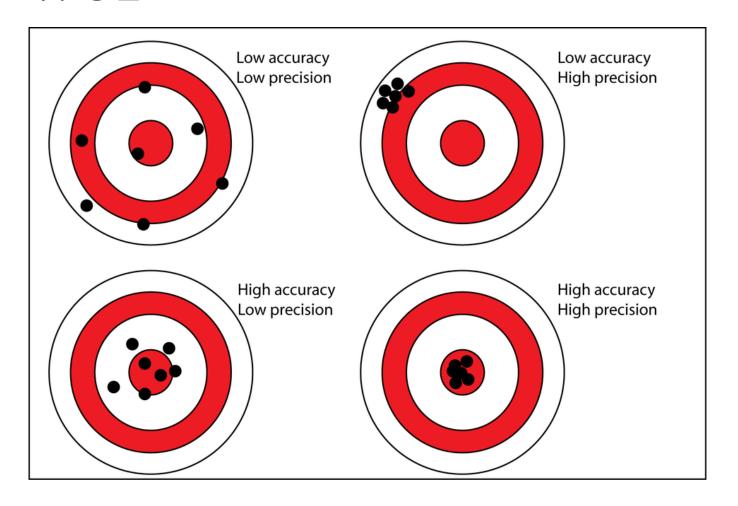
- 정확도(accuracy)
 - 측정된 값이(측정된 값의 평균)이 얼마나 실제 값(true value)과 같은지를 의미
- 정밀도 (precision)
 - 반복해서 측정했을 때 그 결과가 서로 얼만큼 가까운지를 나타내는 기준을 의미
 - 측정의 균질성을 나타내며 관측된 값의 편차가 적을수록 정밀함





- 정확도은 낮으나 정밀도는 높음
- 정확도: 실제 값과의 거리는 멀지만
- 정밀도: 편차가 적게 비슷한 곳에 반복적으로 발생

• 측정의 정확도 및 정밀도



• 실습 1 & 실습 2

• 실습 1

- 평균과 표준 편차를 구하는 프로그램 작성
 - 임의로 측정한 데이터를 입력을 받아 평균과 표준 편차를 구하는 함수 작성
 - 임의로 측정한 데이터는 후반부에 제공

평균 수식
$$\mu = \frac{\sum_{i=1}^{n} x_i}{n} \quad \begin{array}{l} x_i : \mbox{거리 측정 샘플} \\ i : \mbox{측정 샘플 index} \\ i = 1,2,...,n \\ n : \mbox{거리 측정 샘플 총 개수} \end{array}$$

표준 편차 수식 $\sigma = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^{n}(x_i - \mu)^2}{n-1}}$

- 실습 1
 - 평균 함수

double mean(double* x, int size);

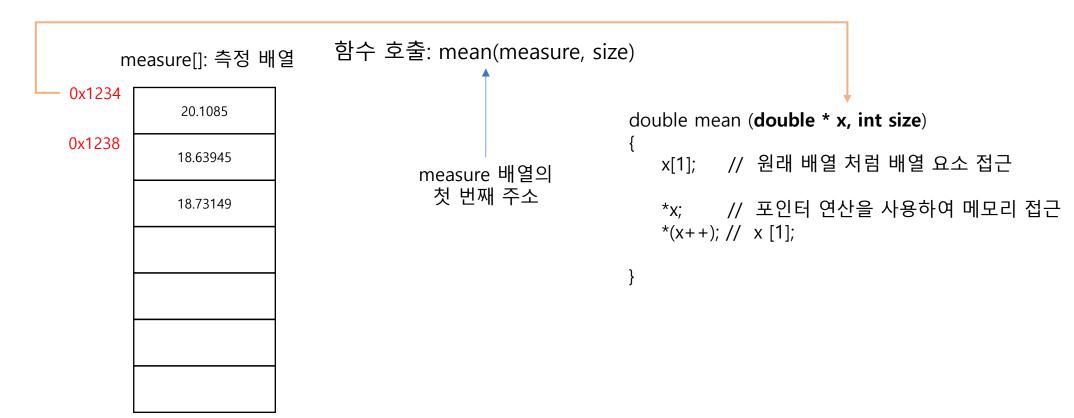
입력:

- x: 측정 값을 저장한 배열의 포인터
- size: 측정 값들을 저장한 배열의 크기

리턴:

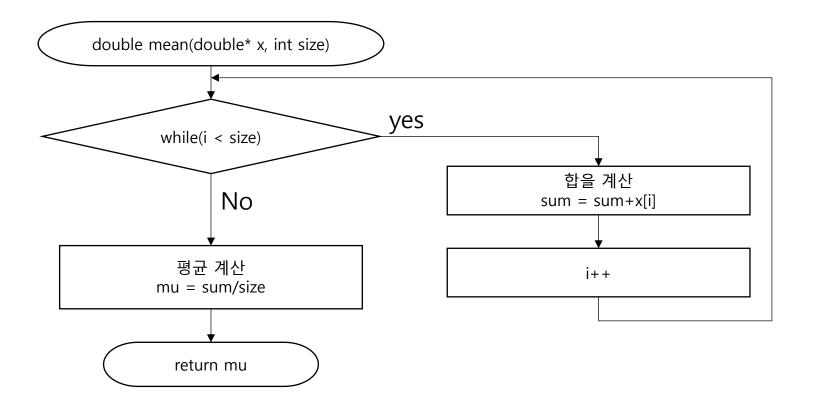
- 측정치의 평균 값

- 실습 1
 - 평균 함수
 - 함수의 인자로 배열을 사용 불가 → 배열의 첫 번째 주소를 함수에 전달



main()함수의 메모리 영역

- 실습 1
 - 평균 함수



- 실습 1
 - 평균 함수

- 실습 1
 - 표준 편차 함수
 - 측정치가 하나 이상일 때만 구한다.

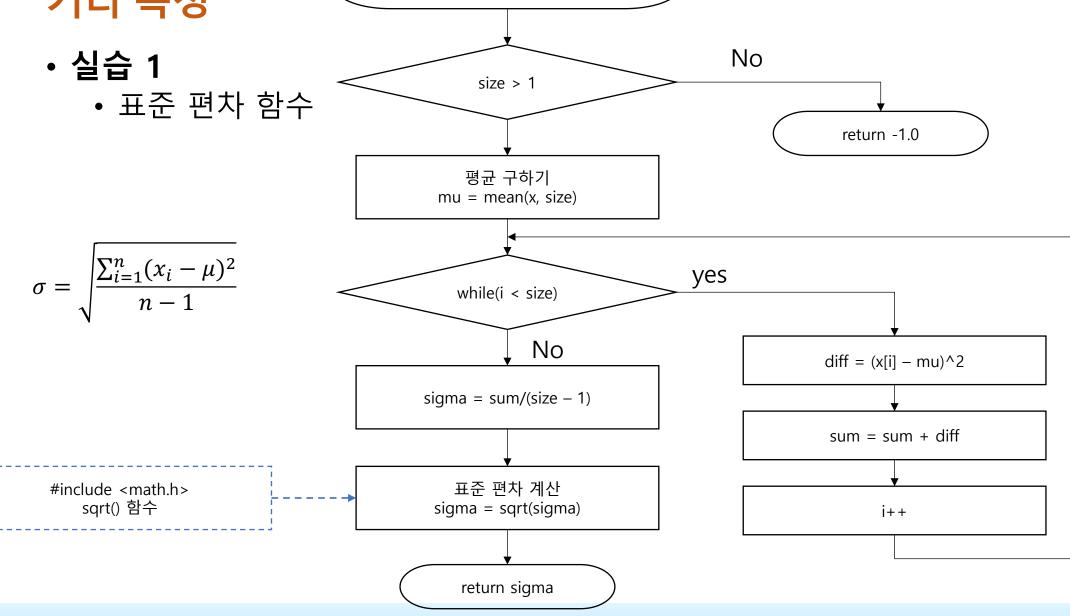
double STD (double* x, int size);

입력:

- x: 측정 값을 저장한 배열의 포인터
- size: 측정 값들을 저장한 배열의 크기

리턴:

- 측정치의 표준 편차



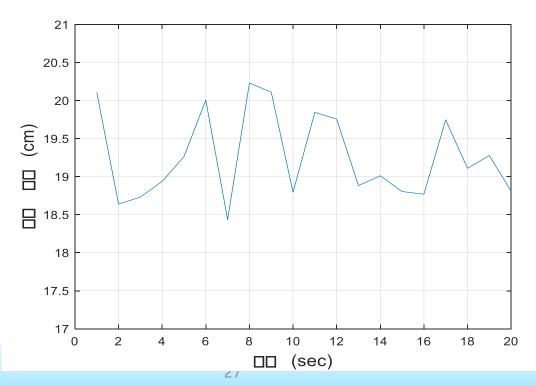
double STD(double* x, int size)

- 실습 1
 - 표준 편차 함수

```
double STD(double* x, int size)
          double sum = 0.0; // sum 변수
          double sigma = 0.0; // 표준 편차
          double diff;
          double mu = 0;
          int i = 0;
          // 배열 요소가 1개 이하 일 때는
          // -1로 리턴
          if (size < 2) return sqrt(-1.0);
          // 평균 계산
          mu = mean(x, size);
          while(i < size)
                    diff = x[i] - mu;
                    sum += diff * diff;
                    i++;
          sigma = sqrt(sum / (size - 1));
          return sigma;
```

- 실습 1
 - 거리 측정 데이터
 - 1초 간격으로 20번 거리 측정한 데이터

double measure[] = {20.1085009279365, 18.6394598016467, 18.7314943876017, 18.9377690340056, 19.2632879107021, 20.0065099280603, 18.4349393359215, 20.2300541812547, 20.1110822295729, 18.7961369161676, 19.8453965649874, 19.7562004539821, 18.8828657454277, 19.0116376956973, 18.8041085481254, 18.7700861304889, 19.7469885207948, 19.1094240806558, 19.2778747368023, 18.8087337714446};



• 실습 1

main

```
<파일명>
mean_std.c

<Compile 명령>
gcc mean_std.c -o mean_std.c -lm

<실행>
./ mean_std
```

```
#include <stdio.h>
#include <math.h> // sqrt()
double mean(double* x, int size);
                                // 평균 함수 선언
                                // 표준 편차 함수 선언
double STD(double* x, int size);
double measure[] = {20.1085009279365, 18.6394598016467, 18.7314943876017, 18.9377690340056,
               19.2632879107021, 20.0065099280603, 18.4349393359215, 20.2300541812547,
               20.1110822295729, 19.8453965649874, 19.7562004539821, 18.8828657454277,
               19.0116376956973, 18.8041085481254, 18.7700861304889, 19.7469885207948,
               19.1094240806558, 19.2778747368023, 18.8087337714446};
int main(void)
 // 평균 구하기
 printf("평균: %f cm\n", mean(measure, sizeof(measure) / sizeof(measure[0])));
 // 표준 편차 구하기
 printf("표준 편차: %f cm\n", STD(measure, sizeof(measure) / sizeof(measure[0])));
 return 0;
```

2021, 7, 22.

• 실습 1

<출력>

평균: 19.263628 cm

표준 편차: 0.576327 cm

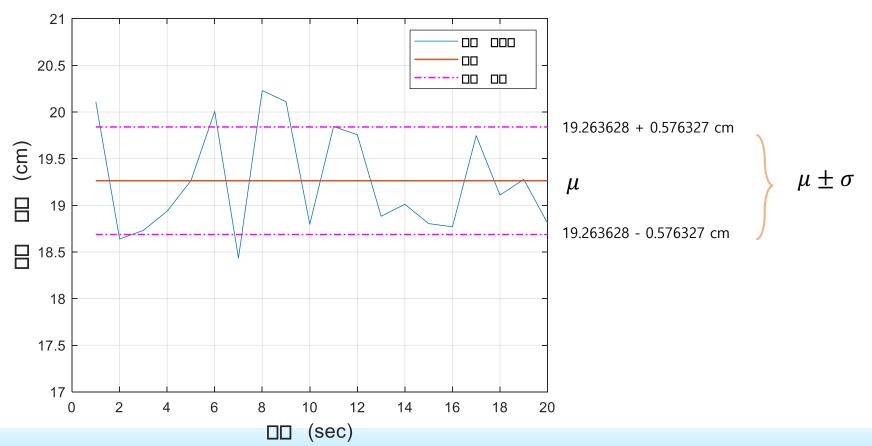
• 실습 1

double measure[] = {20.1085009279365, 18.6394598016467, 18.7314943876017, 18.9377690340056, 19.2632879107021, 20.0065099280603, 18.4349393359215, 20.2300541812547, 20.1110822295729, 18.7961369161676, 19.8453965649874, 19.7562004539821, 18.8828657454277, 19.0116376956973, 18.8041085481254, 18.7700861304889, 19.7469885207948, 19.1094240806558, 19.2778747368023, 18.8087337714446};

<출력>

평균: 19.263628 cm

표준 편차: 0.576327 cm

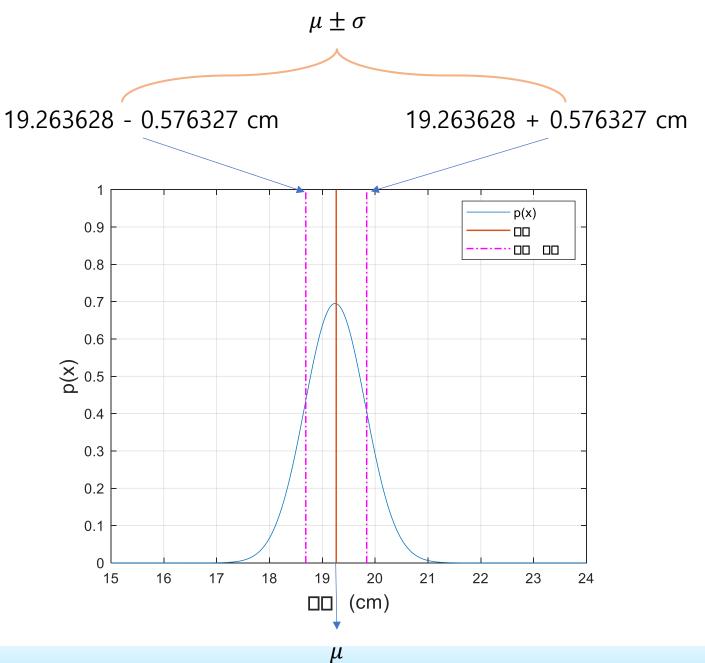


- 실습 1
 - 정규 분포

<출력>

평균: 19.263628 cm

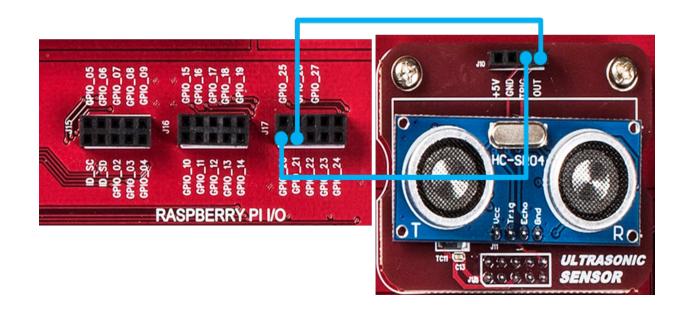
표준 편차: 0.576327 cm



초음파 센서

• Raspberry Pi GPIO 연결

BCM (Raspberry Pi)	wPi (Wiring Pi)	Ultrasonic Sensor	설명
GPIO_20	28	TRIG	Trigger 신호
GPIO_21	29	OUT	Echo 신호



• 실습 2

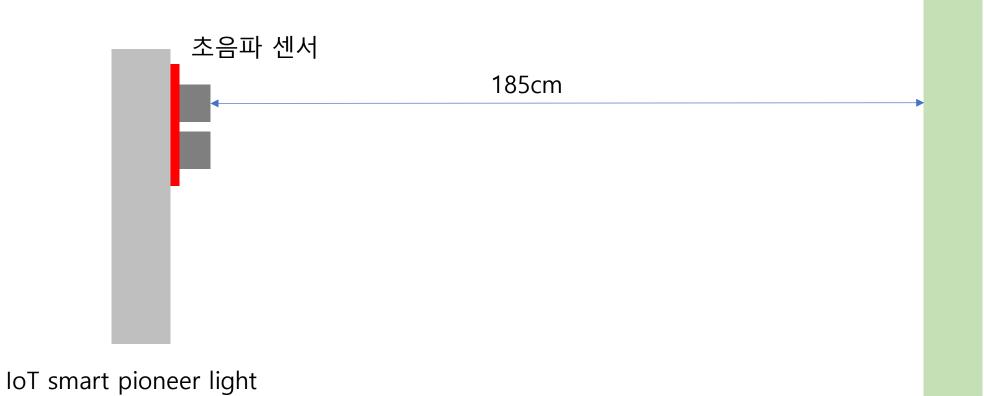
- 초음파 센서를 사용하여 거리를 측정 후 이것의 평균과 표준 편차 산출
 - 초음파 센서를 사용하여 거리를 100회 측정
 - 거리 측정에 대한 프로그램은 " 초음파 센서:거리 측정 강의" 실습 1 코드를 사용
 - 100회 측정을 위해서 측정 결과를 저장 할 수 있는 배열을 선언

double measure[MAX_MEASURE];

- 1회 측정 후 600msec delay
- 100 회 측정이 끝나면 측정에 대한 평균과 표준 편차를 구한다.
 - 평균과 표준 편차를 위한 함수는 실습 1의 코드를 재 사용

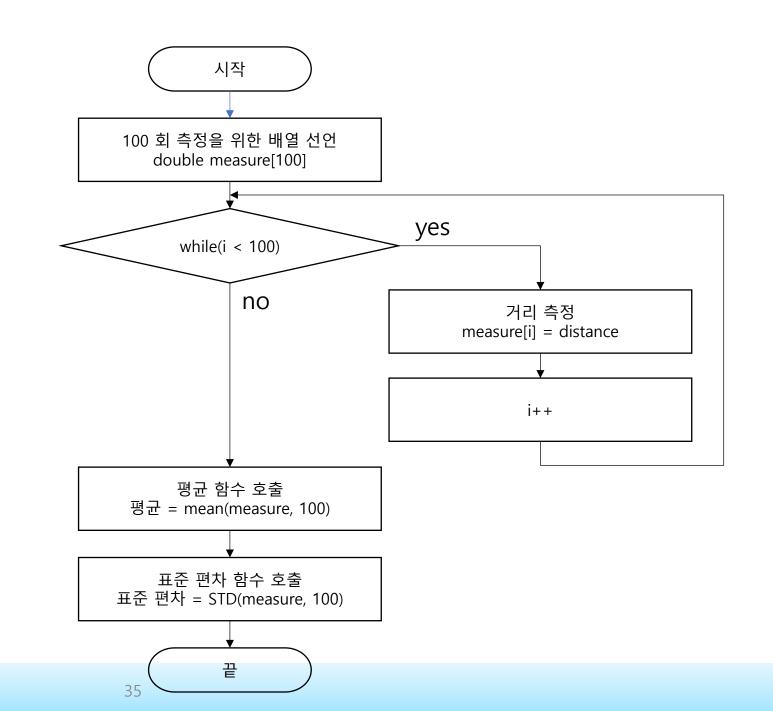
평균 = mean(measure, sizeof(measure)/sizeof(measure[0])); 표준 편차 = STD (measure, sizeof(measure)/sizeof(measure[0]));

- 실습 2
 - 측정 셋팅



벽

• 실습 2



• 실습 2

주의: float형을 double로 변경

```
#include <stdio.h>
#include <wiringPi.h>
#include <unistd.h>
#include <time.h>
#include <math.h> // sqrt()
#define TRIG 28
                                  // Trig 핀
#define ECHO 29
                                  // Echo 핀
#define MICRO SEC 1000000
                                  // Microsecond
                                  // 센치미터
#define CM 100
#define VS 345.0
                                  // 음속 m/sec
                     10 //
100 // 측정 횟수
#define MAX TRY
#define NUM_MEASURE 100
double mean(double* x, int size); // 평균함수 선언
                                 // 표준 편차 함수 선언
double STD(double* x, int size);
int main(void)
           int i = 0:
           double distance =0.0;
           double startTime, endTime;
           double measure[NUM_MEASURE];
           if(wiringPiSetup() == -1)
                       return 1;
           pinMode (TRIG, OUTPUT); // Trig 핀 OUTPUT
           pinMode (ECHO, INPUT); // Echo 핀 INPUT
```

• 실습 2

```
while(i < NUM_MEASURE)
                             // Trigger 신호 생성
                             digitalWrite (TRIG, LOW);
                             usleep(2);
                             digitalWrite (TRIG, HIGH);
                             usleep(10);
                                                     // 10 usec
                             digitalWrite (TRIG, LOW);
                             // Echo 신호 수신 ==> Start time
초음파 센서 거리 측정
                             while(digitalRead(ECHO) == LOW);
                                startTime = ((float)micros())/MICRO SEC; // sec 단위 환산
                             // Echo 신호 수신 ==> End time
                             while(digitalRead(ECHO) == HIGH);
                                endTime = ((float)micros())/MICRO SEC; // sec 단위 환산
                             // 거리 계산
                             distance = (((endTime - startTime)*VS)*(1.0/2.0))*CM;
                             measure[i] = distance;
                             printf("measure:\t%f\n",measure[i]);
                             i++;
                             delay(600);
                 // 평균 구하기
                 printf("평균: %f cm\n", mean(measure, sizeof(measure) / sizeof(measure[0])));
                 // 표준 편차 구하기
                 printf("표준 편차: %f cm₩n", STD(measure, sizeof(measure) / sizeof(measure[0])));
                 return 0;
```

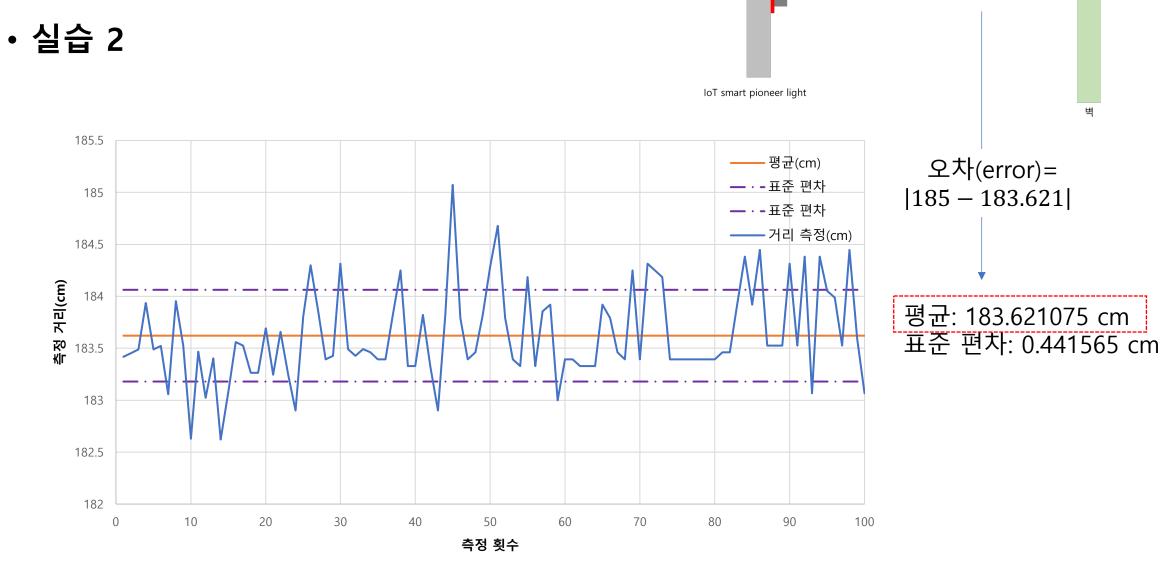
- 실습 2
 - 100번 측정 결과

```
<파일명>
ultra measureX100.c
<Compile 명령>
gcc ultra_measureX100.c -o ultra_measureX100 -lwiringPi -lm
<실행>
./ultra measureX100
```

<출력>

183.460236 measure: 183.920860 measure: 184.381485 measure: 183.920860 measure: 184.447289 measure: 183.526039 measure: 183.526039 measure: 183.526039 measure: 184.315681 measure: 183.526039 measure: 184.381485 measure: 183.065414 measure: 184.381485 measure: 184.052467 measure: 183.986664 measure: 183.526039 measure: 184.447289 measure: 183.591843 measure: 183.065414 measure:

평균: 183.621075 cm 표준 편차: 0.441565 cm

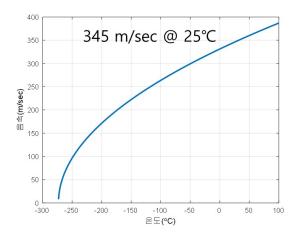


초음파 센서

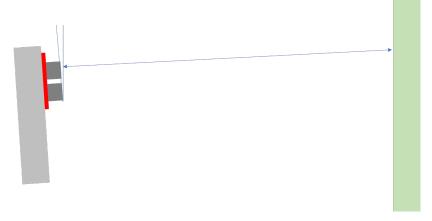
185cm

• 실습 2

- 어디서 약 1.4cm의 오차를 발생 시켰나?
 - 오차를 발생 시킨 예상 원인
 - 온도
 - 온도에 따라 음속 변화
 - 각도 오차
 - 설치 각도에 의한 길이 측정 오차 발생
 - 벽의 재질
 - 벽면이 고르지 못 하면 측정 오차 발생

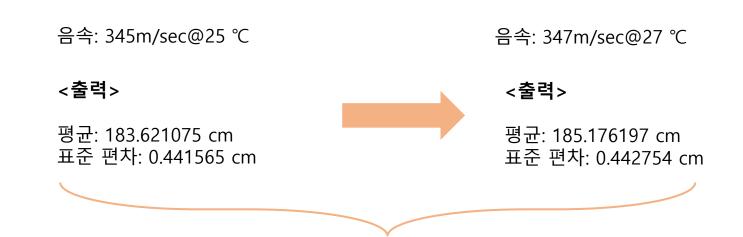


온도에 따른 음속의 변화



설치 각도에 따른 측정 오차

- 실습 2
 - 오차를 발생 시킨 원인
 - 온도에 따른 음속 변화
 - 345m/sec → 357m/sec
 - 345m/sec 방안의 온도 25℃ 가정 → 약 27℃ 측정



정밀한 측정을 위해서는 오차 요인 고려!

- 실습 2
 - 그래프

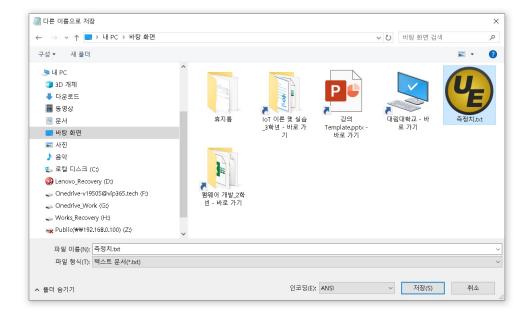
Putty 화면을 마우스로 긁어 복사

183.460236 measure: 183.822155 measure: 184.282780 measure: 184.677601 measure: 183.789253 measure: measure: 183.394432 183.328629 measure: 184.184074 measure: measure: 183.328629 measure: 183.855057 183.920860 measure: measure: 182.999611 183.394432 measure: 183.394432 measure: 183.328629 measure: 183.328629 measure: measure: 183.328629 measure: 183.920860 183.789253 measure: measure: 183.460236 measure: 183.394432 measure: 184.249878 183.394432 measure: 184.315681 measure: 184.249878 measure: measure: 184.184074 183.394432 measure: 183.394432 measure: 183.394432 measure: 183.394432 measure: 183.394432 measure: 183.394432 measure: measure: 183.394432 measure: 183.460236 183.460236 measure: 183.920860 measure: 184.381485 measure: 183.920860 measure: 184.447289 measure: measure: 183.526039 measure: 183.526039 measure: 183.526039 measure: 184.315681 measure: 183.526039 184.381485 measure: 183.065414 measure: 184.381485 measure: 184.052467 measure: 183.986664 measure: measure: 183.526039 184.447289 measure: 183.591843 measure: 183.065414

파일(F) 편집(E) 서식(O) 보기(V) 도움말 184.471506 measure: 184.126496 measure 184.523374 measure: 183.694661 measure: 183.641195 measure measure: 184.558332 measure 184.110045 184.973717 measure 184.110045 measure: measure: 184.060693 184.093595 measure: 183,649421 measure measure: 184.036016 184.052467 measure: measure: 184.447289 183.591843 measure: measure: 185.269833 184.842110 measure measure 184.266329 184.216976 measure: 184.266329 measure: 184.792757 measure measure: 183.904409 183.739901 measure: 184.628248 measure 184.216976 measure: measure: 183.756351 184.644699 measure: 184.151173 measure 184.677601 measure: 183.822155 measure 184.611797 measure 184.216976 measure: 183.756351 measure: 184.644699 measure: 183.822155 measure: 183.789253 measure: 183.328629 measure measure: 184.513092 183.591843 measure: 184.019566 measure 183.624744 measure 183.723450 measure:

🤳 제목 없음 - 메모장

메모장에 붙여 넣고 저장

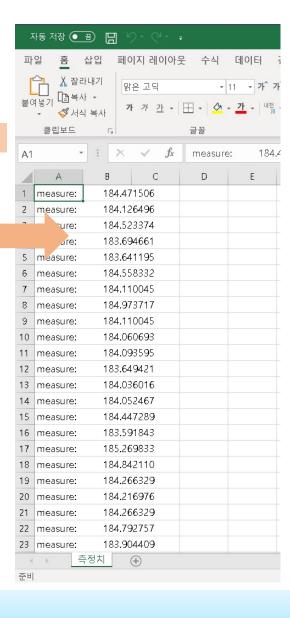


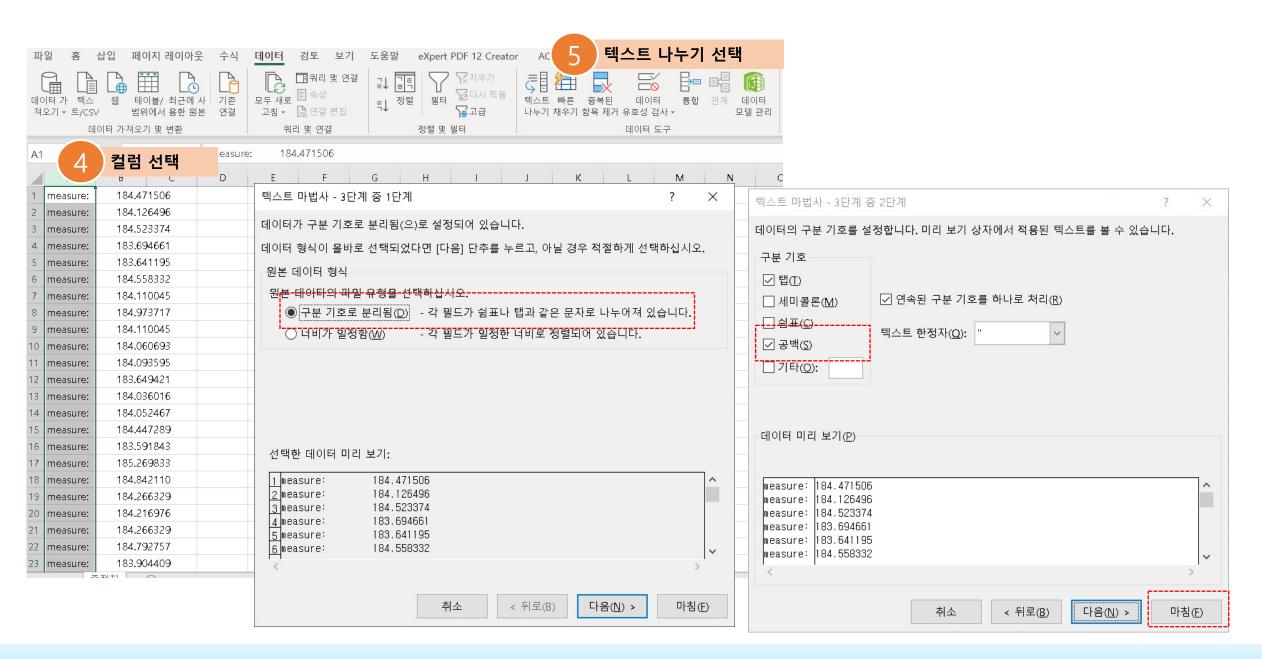
2021, 7, 22, 42

measure:

3 엑셀을 열고 저장된 파일을 drag-drop

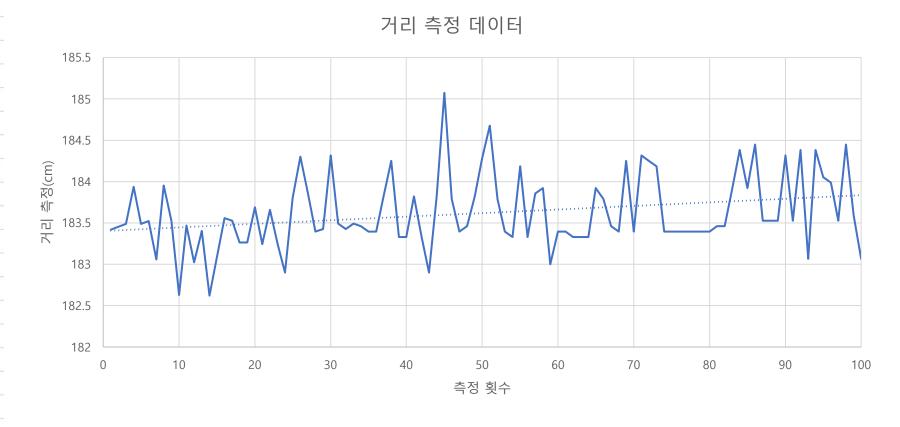






4	Α	В
1	measure:	184.4715
2	measure:	184.1265
3	measure:	184.5234
4	measure:	183.6947
5	measure:	183.6412
6	measure:	184.5583
7	measure:	184.11
8	measure:	184.9737
9	measure:	184.11
10	measure:	184.0607
11	measure:	184.0936
12	measure:	183.6494
13	measure:	184.036
14	measure:	184.0525
15	measure:	184.4473
16	measure:	183.5918
17	measure:	185.2698
18	measure:	184.8421
19	measure:	184.2663
20	measure:	184.217
21	measure:	184.2663
22	measure:	184.7928
23	measure:	183.9044

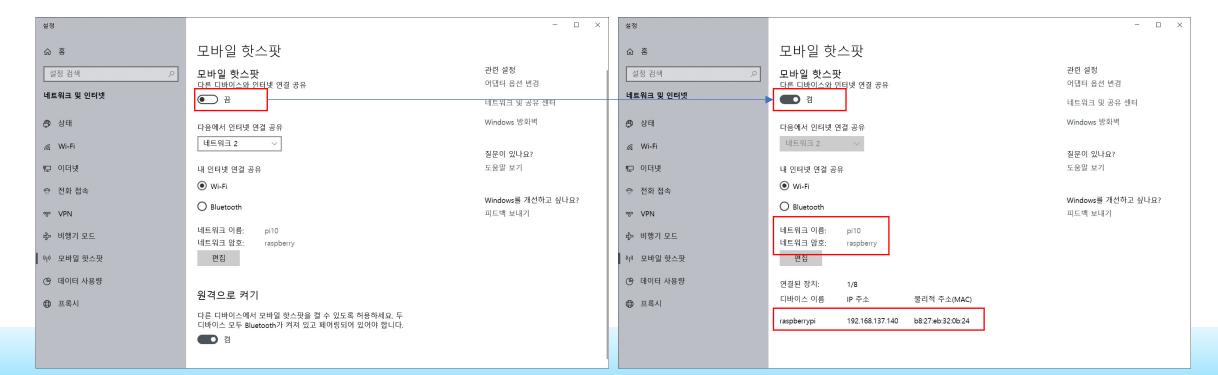
6 B 컬럼 전체 선택 후 삽입 -> 차트 -> 분산형



참고 사항

• 수업 전 확인사항

- 무선랜 카드를 PC에 설치 및 SD card를 Raspberry Pi에 삽입
- PC의 모바일 핫스팟을 **켬**으로 설정
 - Raspberry Pi의 전원을 켬
- 네트워크 이름 및 네트워크 암호 설정 확인
- 연결된 장치의 IP 주소 확인



참고 사항

• Raspberry Pi 끌 때

