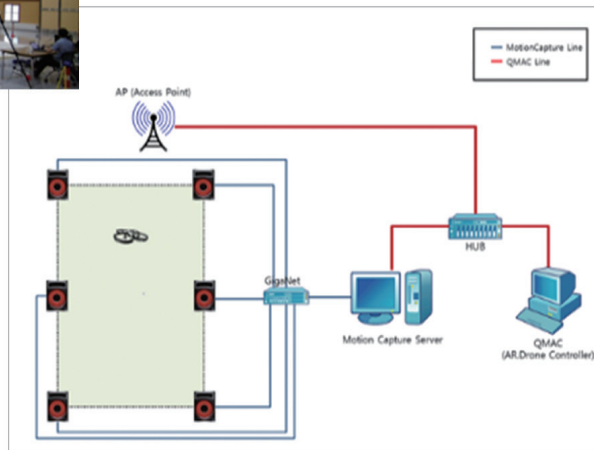




발명자 문성태 선임연구원 (인공지능연구실)

- \* 실내에서 모션캡처를 사용하여 다수의 비행체들의 정밀 제어 기술
- \* 다수 비행체들 간 충돌을 최소화할 수 있는 충돌 회피 궤적 기술
- \* 시나리오 기반으로 다수 비행체를 하나의 컴퓨터에서 제어하는 지상국 시스템 기술



전체 시스템 구조

### 기술의 특징 및 장점

- \* 모션캡처의 고정밀 위치 인식 기술을 통한 실내 다수 비행체 동시 제어 기술
- \* 문화 산업과의 융합을 통한 신시장 개척
- \* 다수 비행체 동시 제어 가능
- \* 시나리오 기반의 다수 군집 비행 시연 가능(XML 기반의 시나리오 제작을 통한 다양한 군무 가능)
- \* 다수 비행체간의 충돌 없이 동작 가능한 제어 시스템
- \* 다양한 시연 경험을 통한 안정화된 시스템(ADEX 2013 시연 외 50회 이상의 시연)

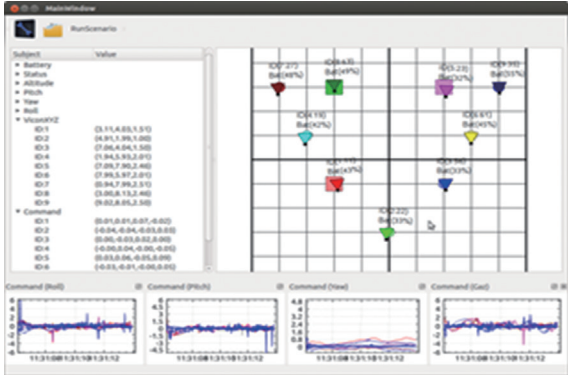
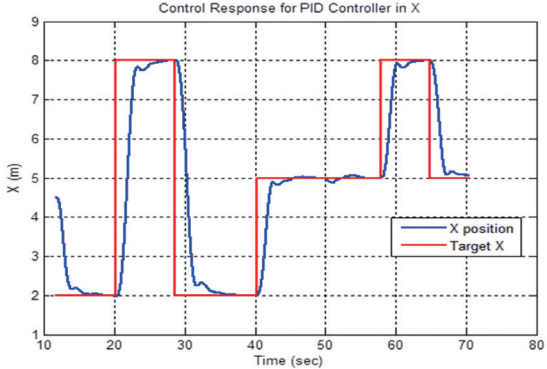
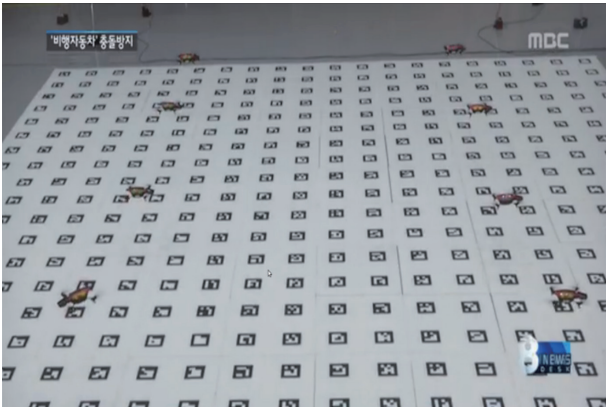
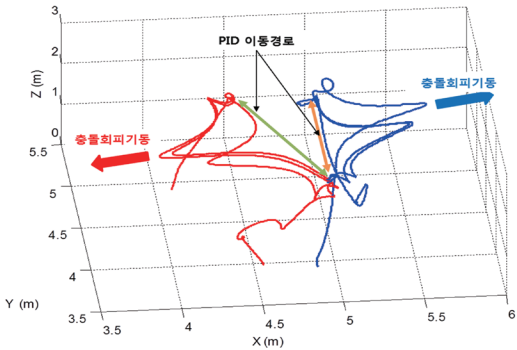
기술사업화 관련 문의

담당자 : 사업전략실 조문희 선임

이메일 : moonyxp@kari.re.kr

연락처 : 042-860-2272

기술내용

<p style="text-align: center;"><b>실내 군집 비행용 지상국 시스템</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 군집 비행용 지상국 시스템 소프트웨어</li> <li>• 각각의 비행체 상태 정보 확인 가능</li> <li>• 형상 정보 가시화(현재 위치 및 목표 위치)</li> <li>• 시나리오 기반으로 음악에 맞춰 운영 가능</li> <li>• 다양한 군무 제작을 통한 활용 극대화</li> </ul>	<p style="text-align: center;"><b>정밀 비행 제어</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 정밀 비행 제어 가능</li> <li>• 최대 1000 Hz 로 1mm 이하의 정밀도로 위치 측정 가능</li> <li>• 목표 위치 비행 오차 5cm 미만</li> </ul>
	
<p style="text-align: center;"><b>충돌 방지 시연</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 비행체간 충돌 회피 알고리즘 적용을 통한 충돌로 인한 비행 파손 최소화</li> </ul>	<p style="text-align: center;"><b>충돌 회피 궤적</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• 기타 기능</li> <li>• 안정적인 통신을 위한 내부 통신량 관리 알고리즘 적용</li> </ul>
	
<p style="text-align: center;"><b>등록(출원)번호</b></p> <p style="text-align: center;">KR : 10-1634878</p>	<p style="text-align: center;"><b>특허명</b></p> <p style="text-align: center;">무인 비행체의 군집 비행을 이용한 항공 영상 정합장치 및 방법</p>