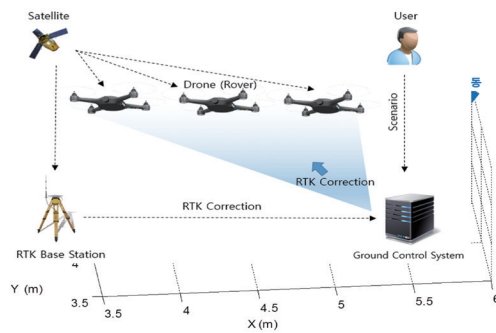




발명자 | 문성태 선임연구원 (인공지능연구실)

- \* RTK-GPS를 포함한 다수 센서 융합을 통한 정밀 위치 인식 기술
- \* 시나리오 기반으로 다수 비행체를 하나의 컴퓨터에서 제어하는 지상국 시스템 기술
- \* 주요 기술 다중화를 통한 실외 군집 비행 안정성 향상 기술



전체 시스템 구조



기존 GPS 방식과 정밀도 비교

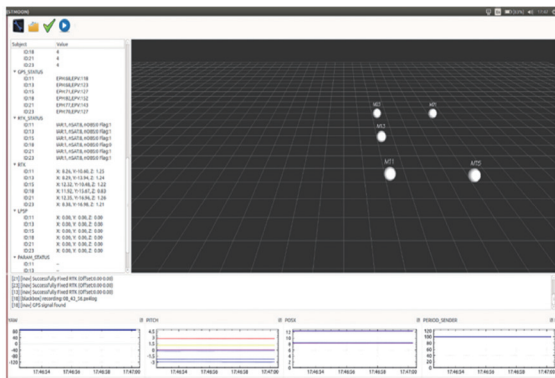
## 기술의 특징 및 장점

- \* 다수의 위치 측정 센서 융합을 통한 정밀 위치 인식 기반의 실외 군집 비행 시스템
- \* 시나리오 데이터 및 센서보정 신호 일원화를 통한 통신량 개선(동시 운영 비행 대수 한계 극복)
- \* 문화 산업과 융합을 통한 신시장 개척
- \* 기존 GPS 기반의 군집 비행 기술과 비교 시 안정적이고 정밀한 비행 가능
- \* 실외 위치 측정 정밀도 10cm 미만으로 측정 가능

기술내용

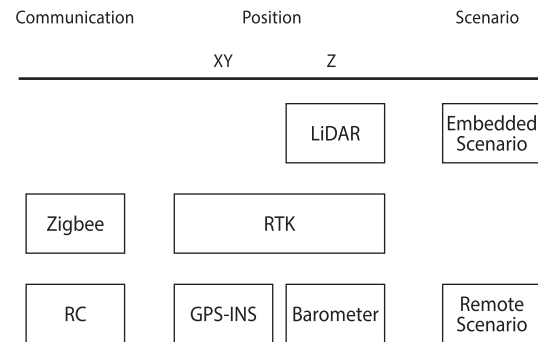
실외 군집 비행용 지상국 시스템

- 군집 비행용 지상국 시스템 개발
- 다수 드론들의 상태 및 위치 정보 실시간 모니터링 기능
- 3차원 위치 확인 가능
- 시나리오 기반의 다수 군집 비행 운용(시나리오 제작을 통한 다양한 응용 가능)



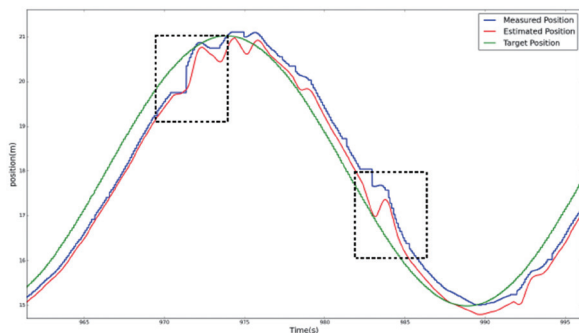
실외 군집 안정성 향상을 위한 다중화

- 비행 안정성 확보를 위한 센서 다중화

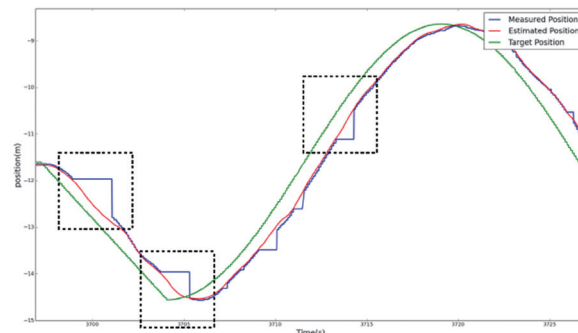


RTK-GPS 위치 측정 에러 보완 알고리즘 적용 전

- 위치 측정 에러 발생 시 보완하여 위치 예측할 수 있는 모드 스위칭 알고리즘 적용을 통한 위치 측정 안정성 향상
- 센서 에러 발생 시 다른 센서로 대체하여 운용



RTK-GPS 위치 측정 에러 보완 알고리즘 적용 후



등록(출원)번호

KR : 10-2015-0143239

특허명

상대위치기반 실외 군집비행 시스템 및 그 제어방법과 이를 실행하기 위한 프로그램을 기록한 컴퓨터 판독 가능 기록매체