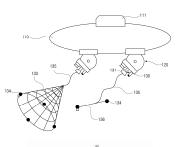
# 포획장치가 구비된 무인비행시스템 및 포획방법

K/ IRI 기술분류: 항공 분야 거래유형: 추후 협의 기술 가격: 별도 협의

연구자 정보: 장종태 선임 / 인공지능연구실

기술이전 상담 및 문의 : ㈜에프엔피파트너스 | 김은애 선임 | 02.6957.3144 | kimea0309@fnppartners.com





## 기술개요

• 자동으로 포획대상을 추적하여 포획하도록 구성하여 포획성공률을 향상 시킬수 있는 포획장치가구비된 무인비행체및이를이용한포획방법에관한기술임

## 기술개발배경

- 이생동물의개체수증가에 따른각종 피해증가와함께 다양한예방대책 및정부지원이증가하고 있음 → 농가경영안정을 도모하기위한 **포획시설설치신규지원**할계획
- -농작물피해규모는 2018년 117억 6,700만원으로나타났으며 특히 멧돼지에 대한 피해가기장 큰 것으로 조사됨 (단위: 백만원)

| (유해 야생동물별 농작물 피해 실태) |        |       |       |     |       |     |     |        |
|----------------------|--------|-------|-------|-----|-------|-----|-----|--------|
| 연도                   | 계      | 멧돼지   | 고라니   | 꿩   | 까치    | 청설모 | 오리류 | 기타[주2] |
| 2014                 | 10,883 | 4,202 | 2,309 | 458 | 1,710 | 94  | 475 | 1,635  |
| 2015                 | 10,672 | 4,701 | 2,055 | 300 | 1,588 | 138 | 353 | 1,537  |
| 2016                 | 10,911 | 5,648 | 2,460 | 259 | 1,263 | 79  | 276 | 926    |
| 2017                 | 12,676 | 7,850 | 2,269 | 259 | 1,276 | 62  | 260 | 700    |
| 2018                 | 11,767 | 6,509 | 2,593 | 404 | 1,021 | 59  | 394 | 787    |

[주2] 기타: 멧비둘기, 어치, 참새 등

(출처: 한국농기자재신문, 2019)

# 기술완성도

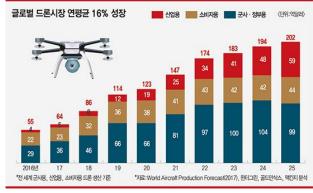
| TRL1       | TRL2                             | TRL3                | TRL4                         | TRL5            | TRL6                    | TRL7                      | TRL8           | TRL9 |
|------------|----------------------------------|---------------------|------------------------------|-----------------|-------------------------|---------------------------|----------------|------|
| 기초이론<br>실험 | / 실용목적<br>아이디어/<br>특허 등<br>개념 정립 | 연구실<br>규모의<br>성능 검증 | 연구실<br>규모의<br>부품/시스템<br>성능평가 | 시제품 제작<br>/성능평가 | Pilot 단계<br>시작품<br>성능평가 | Pilot 단계<br>시작품<br>신뢰성 평가 | 시작품 인증<br>/표준화 | 사업화  |

※TRL3:연구소규모의성능검증완료

## 기술활용분야

• 드론을 이용한 야생동물 포획장치에 활용 가능 (수요처:지자체, 환경보호단체등)

## 시장동향



- 세계 드론시장은**2025년까지약 200억달러**규모로커질전망
- 국내드론의상업적활용은 농업 용위주에서최근 영상촬영,건축 물하자/안전진단측량등활용 **영역확대 및 규모증가**추세
- →정부정책과관련하여**유해야생** 동물로인한농작물피해예방 사업에 드론포획장치활용가

**능**할것으로판단됨



## 개발기술 특성

#### 기존기술 한계

- 일반적인소형무인항공기의요격방법은아래와같음
- ① 요격준비단계,
- ② 요격체가지상통제부에의해자동유도되면서비행체로접근하는단계,
- ③ 요격체가자동비행을수행하며비행체를 요격하는 단계,
- ④ 요격실패시,자동복귀하면면서착륙수행,새로운 요격체이륙시켜 요격할수 있도록수행하는추가 요격단계
- → 요격실패시,**새로이륙한 요격체가다시 무인항공기를추적하는 것은 불가능**
- →포획대상을포획하거나,요격에대한성공률을높일수있는장치및 방법에대한 개발이필요한실정임



#### 개발기술 특성

- 포획장치가구비된 무인비행시스템은 드론,구동부,포획장치,인식부,제어부로구성
- → **인식부에서얻은 포획대상의 특징 값을 제어부에서 미리 설정한 포획대상 특징 값과 비교**하여 포획대상 여부를판단할수있음
- →**지상에서의조정없이도자동으로포획대상추적하여포획가능**하기때문에지상과의무선통신이원활 하지않은상황에서도 포획성공률을 향상시킬수 있음

# 기술구현

#### 포획장치가 구비된 무인비행시스템 및 포획방법

(포획장치가 구비된 무인비행시스템을 통해 포획하는 모습 도시)

(무인비행시스템을 이용한 포획방법) 인식부를 통해 인식된 포획대상의 특징값을 추출하는 단계 제어부에서 인식부를 통해 인신된 포획대상의 특징값과 미리 설정된 포획대상의 특징값을 비교하여 포획대상 여부를 판단하는 단계 제어부에서 포획대상으로 판단한 경우 드론 및 구동부를 제어하여 포획대상을 추적하면서 포획장치로 하여금 자동 조준하고 격발하도록 제어하는 단계

# 지식재산권 현황

| No. | 특허명              | 특허(등록)번호   |
|-----|------------------|------------|
| 1   | 비행체 및 비행체 충전 시스템 | 10-1768325 |

(포획장치의 구성)