

12. 시정 거리 측정 시스템 및 방법

대분류 **UAM (도심항공교통)** | 분류 **IT** | 응용분야 **자율주행/도심항공모빌리티 등**

기술개요

송신기의 송출각도를 변경하며 레이저 신호를 송출 및 수신하고 수신된 정보에 기초하여 곡선 구간이나 장애물이 있는 경우와 같이 시야 확보가 어려운 환경에서도 원활하게 시정거리를 측정할 수 있는 기술

기술 경쟁력 및 특징

기존 기술 문제점

- 기존 자율주행 시스템용 센서의 경우, 악천후 환경에서는 장애물에 대한 감지도가 떨어져 안전 운전을 위한 기능 수행이 어려움
- 기존 기술은 하나의 송수신기 세트에 이루어져 산악 및 계곡 지역과 같이 장애물이 많은 곳에서는 시정 거리 측정이 불가능함

본 기술의 특징

- 복수의 송신기와 수신기를 통해 곡선 구간이나 장애물이 있는 경우와 같이 시야 확보가 어려운 상황에서도 원활하게 시정거리를 측정할 수 있음
- 수신된 레이저 신호에 포함된 정보를 비교하고, 비교 결과에 기초하여 기후 정보 및 교통량 정보 중 어느 하나를 추정할 수 있음



적용분야

- 자율주행자동차
- 시정거리 측정

TRL 단계

1	2	3	4	5	6	7	8	9
기초연구 단계		실험 단계		시작품 단계		실용화 단계		사업화