

로봇·첨단소재 분야

28

자율주행 이동로봇의
주행 경로선 검출방법



기술개요

- 이동로봇이 자율주행 시 컬러 카메라를 시각센서로 사용하여 바닥에 설치된 로봇 경로선을 주변 환경에 강건하고 정확하게 검출할 수 있는 주행방법

기존 문제점

- 기존 이동로봇의 경로선 추종주행 방식은 카메라를 이용하기 때문에 주변광과 같은 주변 환경조건에 민감
- 이를 균질하게 제어하지 못하는 상황에서는 시각센서를 경로선의 추종주행을 위해 활용하기 어려움

기술 특징점

- 기존 이동로봇 주행기술과 달리 임계치를 주변 조건의 변화에 따라 계속 변화시킬 필요가 없어 실제 적용에 있어 모호성이 적어짐
- 이후 실제 이동로봇의 주행 중에는 기결정된 임계치를 이용함으로써 임계치를 주변 조건의 변화에 따라 계속 변화시킬 필요가 없음



적용분야

- 자율이동로봇의 시각센서

기술 완성도
(TRL 단계)

- 4단계

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



기술이전
문의

대구TP 기업지원단 | 주임연구원 배성현 | 053-757-3784 | bsh@ttp.org
대구대학교 산학협력단 기술사업화센터 | 파트장 김아름 | 053-850-5576 | arkim@daegu.ac.kr