

본 기술은 차선 인식이 가능한 정도의 정확도를 가지는 반송파 기반의 차분된 GPS 정보와 차선의 구분이 가능한 **정밀전** 지도를 이용하는 동시에 자동차의 조향 모델을 이용하여 현재 차량이 주행하고 있는 차선을 더욱 정확하게 판단

기술의 특징 및 장점

- * 차로 내의 차량 진행방향의 벡터 오차 정보 및 차량 진행방향의 수직 방향 벡터 오차 정보를 수신하여 위치 보정 시 사용
- * 현재 주행 중인 차량의 위치 정보를 분석하여 현재 위치를 판단한 후 위치 오차 정보를 반영함

01	신뢰성 높은 현재 위치를 계산	02	차량이 수신 중인 위치 정보를 즉시 보정
03	다양한 기상환경 및 도로상태에 따른 오차시 보정 가능	04	자율주행 차량의 위치 정밀도 향상 기대

기술 응용 분야

V2V	V2I
<ul style="list-style-type: none"> 긴급 브레이크 등 경고, 전방 추돌경고, 교차로 안전지원, 사각지대 및 차선 변경 경고 추월 경고, 제어 불능 경고 	<ul style="list-style-type: none"> 교차로 안전지원, 속도 관리, 차량 합류지점 정체, 도로상태 경고, 실시간 교통상황 돌발상황, 차량 예방 진단, 교통제어상태

기술사업화 관련 문의

담당자 : 사업전략실 조문희 선임

이메일 : moonyxp@kari.re.kr

연락처 : 042-860-2272

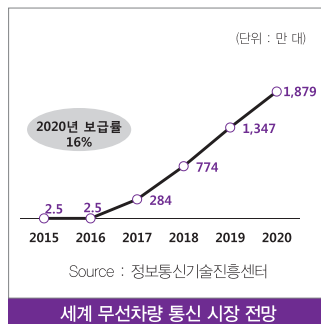
기술내용



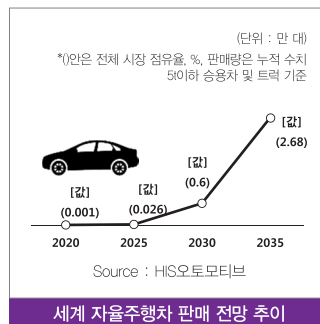
자율 주행 보조 장치

- 01 → 위성항법 정보를 통한 위치 정보를 획득하는 단계
- 02 → 차로 위치 정보를 획득하는 단계
- 03 → 위치 오차 벡터를 획득하는 단계
- 04 → 위치 정보를 보정하고 현재 위치를 입력하는 단계

시장 및 향후전망



세계 무선차량 통신 시장 전망



세계 자율주행차 판매 전망 추이

* 자율주행 기술 발전 전개

- 운전자 Assist 수준의 DAS(Driver Assistance System) 기술 상용화 진행 중
- 제한적 자율주행 기술 선행기술 개발 진행 중

통합능동제어 기술	제한적 자율주행 기술	완전 자율주행 기술
운전자 및 페달 동시에 자동제어 기술	제한적 조건 (자동차 전용 도로)에서 자율주행기술	모든 상황에서 자율 주행 기술
운전자 제어 및 감시 필수	특정 상황, 운전자 개입 필요	운전자는 목격지만 입력
차간거리/차선 자동 유지 기술	구글카 공공도로 시험 평가 중	Fully automated 기술
자율 주행은 '통합능동제어기술', '제한적 자율주행기술', '완전 자율주행 기술'의 3단계 로드맵에 따라 전개될 전망		

등록(출원)번호	특허명
KR : 10-1526826	자율 주행 보조 장치