

과제명 : GNSS와 가속도 정보 융합방법을 통한 정밀 위치추적이 가능한 보급형 수중드론 개발

참여기업 :  **삼영기술**

과제책임자 : 김현용 교수

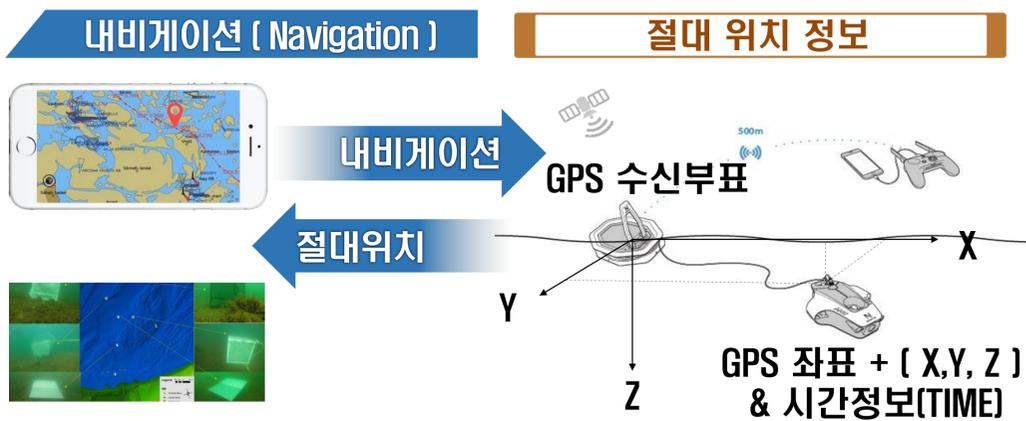
개발목표

- GNSS를 설치한 부표(Bouy)를 통하여 수중드론 출발점 GPS 좌표를 획득하고, 수중드론 센서(자이로센서, 가속도계, 수압계 등) 제어 파라미터 값을 누적을 통해 구한 상대위치와 결합하여 수중에서의 절대위치를 구하는 알고리즘 개발 및 구현
- 고가의 소나센서를 장착하지 않은 보급형 드론의 영상과 절대위치 결합을 가능한 보급형 수중드론 개발

개발내용

- 고가의 소나센서 없이도 위치추적이 가능한 보급형 수중드론 개발

산업분야 수중드론의 절대 위치

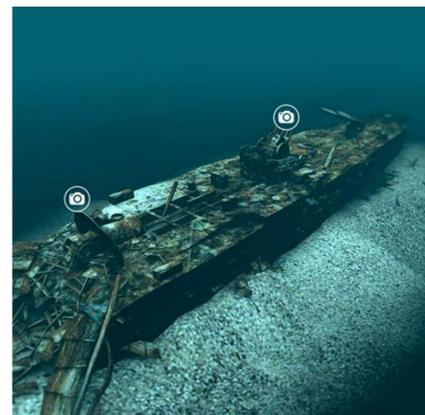
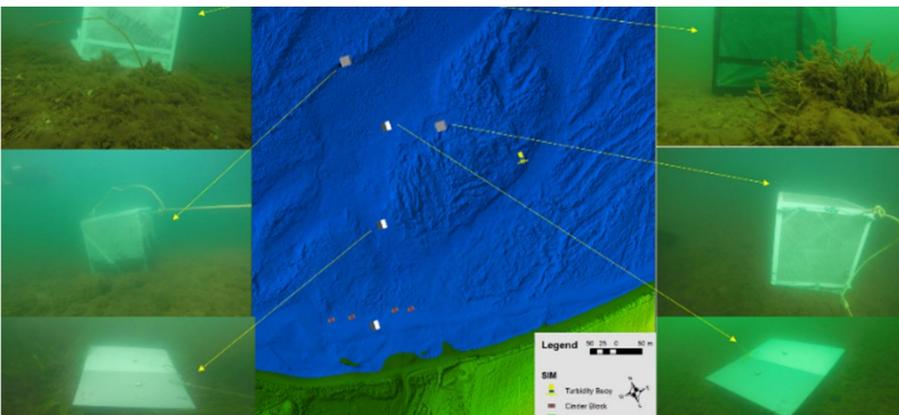


정밀 위치 추적 알고리즘 개발

개발내용 및 기대효과

< 개발결과 >

- 촬영위치별 이미지 분류 및 데이터 DB가 구현
 - 촬영위치와 촬영영상의 매핑 기능 및 분류기능 구현
 - 이미지와 위치정보 결합을 통한 수중 3D 이미지 구현기능



< 기대효과 >

정밀 위치 추적이 가능한 수중드론 개발을 통하여 보급형 수중드론의 산업분야 활용 활성화

