

글꼴 : 궁서, 18pt, 진하게, 가운데 정렬,
책갈피 이름 : 자율주행 닷말 넣기

자율주행

문단 첫 글자 장식 기능
글꼴 : 돋움, 면색 : 노랑

도로위의 혁신 스스로 운전하는 자율주행차

머리말 기능
굴림, 10pt, 오른쪽 정렬

자율주행 자동차란 운전자의 개입 없이 주변 환경을 인식하고, 주행 상황을 판단하여 차량을 제어(制御)함으로써 스스로 주어진 목적지까지 주행하는 자동차를 말한다. 최근에는 이러한 자율주행 자동차가 교통사고율을 줄이고, 교통 효율성을 높이며, 연료를 절감하고, 운전을 대신 해줌으로써 편의를 증대시킬 수 있는 미래의 개인 교통수단으로 주목(注目)받고 있다.

각주

자율주행 자동차 기술로는 운전자 보조 기술, 자동주행 기술, 무인자동차 또는 자율주행 기술이 있다. 운전자 보조 기술은 종방향 또는 횡방향 중 한 가지에 대해서 운전자에게 경고하거나 제어를 도와주는 기술을 말한다. 자동주행 기술은 종횡 방향 모두에 대해 제어를 도와주는 기술을 말한다. 단, 항상 운전자가 주변 상황을 계속 모니터링하고 있다가 언제든지 개입할 수 있다는 가정을 가지고 있다. 자율주행과 자율주행의 차이는 운전자가 항상 개입을 할 수 있도록 준비해야 하는지 아닌지에 따라 구별한다. 자율주행 차량의 경우 운전자가 신문을 보거나 잠을 자도 상관없이 차량이 자율로 주행하는 개념이다.



★ 자율주행 프로세스

글꼴 : 굴림, 18pt, 하양,
음영 색 : 파랑

① A. 인지

- ① 각종 센서를 이용하여 차선 및 차량에 관한 정보 인지
- ② 경로 선택, 차량 간 통신을 통해 주변 도로 및 상황 정보 획득

B. 판단 및 제어

- ③ 주행상황 판단 및 주행전략 결정, 주행경로 생성
- ④ 목표 조향각/토크, 목표 가속속

★ 자율주행 진행 단계

글꼴 : 굴림, 18pt, 기울임,
강조점

단계	특징	내용	모니터링
1단계	운전자 지원	조향 또는 가속 및 감속 중 하나를 수행	운전자
2단계	부분 자동화	조향 또는 가속 및 감속 모두 수행하는 주행보조 기술	
3단계	조건부 자동화	차량 제어와 주행환경을 인식하지만 운전자가 적절하게 제어	자율주행 시스템
4단계	고도 자동화	모든 측면을 시스템이 수행하지만 전적으로 제어하는 것은 아님	

그림위치(내 PCW문서WITQ
WPictureW그림4.jpg,
문서에 포함),
자르기 기능 이용,
크기(40mm×35mm),
바깥 여백 왼쪽 : 2mm

문단 번호 기능 사용
1수준 : 20pt, 오른쪽 정렬,
2수준 : 30pt, 오른쪽 정렬
줄 간격 : 180%

글꼴 : 굴림, 24pt, 진하게,
장평 95%, 오른쪽 정렬

한국전자통신연구원

각주 구분선 : 5cm

표 전체 글꼴 : 돋움, 10pt, 가운데 정렬,
셀 배경(그라데이션) : 유행(왼쪽 대각선),
시작색(하양), 끝색(노랑)