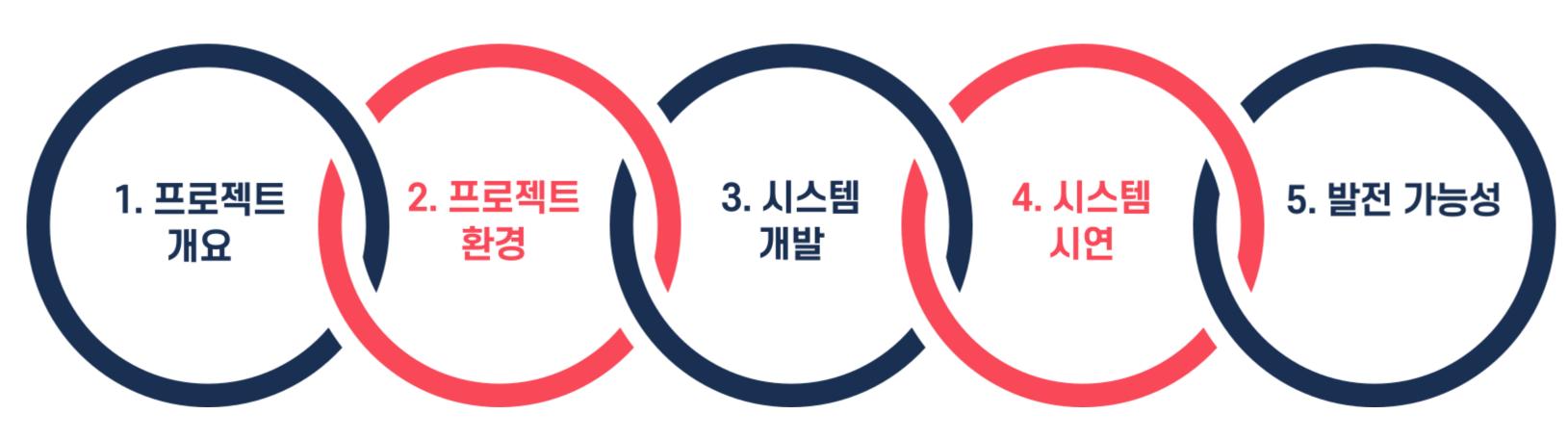
드론 신속 배송을 위한 Al 기반 최적 하늘길 구축 시스템

하늘길을 활용한 병원 응급 물품 배송

목차



- · 주제 선정 배경
- · 주제 선정
- · 활용 시나리오
- ·기대가치

- ㆍ 시스템 구성
- ㆍ개발 환경
- · 활용 데이터

- · 드론 공항 설치
- · 하늘길 구축

- · 최종 서비스
- ㆍ 코드 설명

ㆍ시스템 개선 방향

1. 프로젝트 개요 주제 선정 배경

골든타임 사수의 필요성



혈액원에서 한 시간 이상 거리 위치 병원, 수혈 지체 시 응급환자 사망률 99.9%

혼잡한 도로의 배송지연



스웨덴 구조 실험서 의료용품 매단 드론이 앰뷸런스보다 17분 빨리 도착

드론 배송의 성공사례



르완다, 드론으로 수혈용 혈액 수송 소요시간 4시간에서 15분으로 단축

1. 프로젝트 개요 주제 선정

66

도론 응급물품 배송 을 위한 한국 지형 특성 반영 하늘길 구축





한국: 다수의 고층 건물과 산, 도심 인구 밀집



1. 프로젝트 개요 활용시나리오

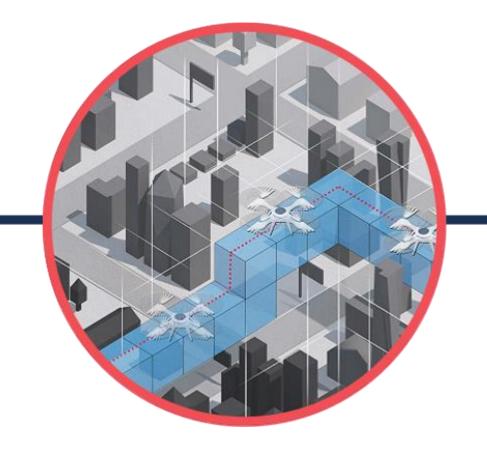
1. 긴급 상황 요청 발생

2. AI 기반 최적 하늘길 계산

3. 혈액원 내비게이션 활용



긴급상황 혈액 요청이 발생하면 사용자는 출발지와 도착지를 설정



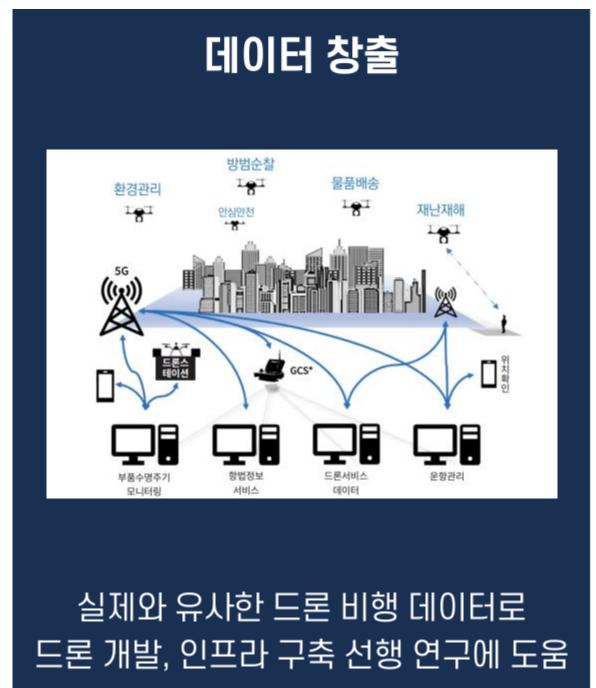
AI 기반 최적 하늘길 계산은 날씨와 건물 등을 반영 하는 비용함수를 통해 이뤄짐



최적 경로를 화면에 띄워줌으로써 내비게이션으로 활용 가능

1. 프로젝트 개요 기대가치







2. 프로젝트 환경 시스템 구성

데이터

활용 데이터

1) 날씨 : 기상청 API

2) 건물: 국가공간정보포털

3) 산림: 산림청

사용자 입력 데이터

출발지 : 혈액원 도착지 : 응급병원

모델링

1단계. 드론 공항 설치

군집화

배송이 오고갈 영역을 나누고 드론 공항 인프라 구축

- 1) 군집화 알고리즘 선택
- Agglomerative clustering

대표 선정

나눠진 그룹마다 드론 공항이 설치될 위치를 선택

2단계. 하늘길 구축

거시적 경로 (DQN)

- 1) 미로찾기 알고리즘
- 2) 변수 정의 (비용함수)
- 3) 비행 시뮬레이션

비용함수 = 건물지수+산지수+바람지수+강수지수

미시적 경로 (Informed RRT*)

- 1) 최단거리 알고리즘
- 2) 장애물 회피

서비스

웹 기반 관제 시스템



기능

- 1) 입력에 따라 경로 산출
- 2) 현재 운행 중인 드론 시각화
- 3) 예상 비행 시간 조회

2. 프로젝트 환경 개발환경 & 활용 데이터

개발환경

사용 언어	python" E HTML
개발 환경	CO CD Google Cloud Platform Maria DB Foundation Visual Studio Code
라이브러리	TensorFlow GeoPandas
지리 정보	★ kepler.gl QGIS
시뮬레이션	AIRSIM UNREAL ENGINE
웹 구현	django

<활용 데이터 및 데이터 베이스 구축>

기상 데이터 산림 데이터 응급병원 데이터 건물 데이터





보건복지부

국토교통부

강수량 풍향 / 풍속

폴리곤 좌표 정보

병원 좌표 정보 병원 기본 정보

폴리곤 좌표 정보 높이 정보



데이터 베이스 구축을 통해 새로운 정보 업데이트 시 즉각 대응 가능

3. 시스템 개발 개발단계

() 1 도론 공항 설치

드론 배송 인프라 구축

하늘길 구축 전 드론 공항(혈액원)을 설치합니다. 원활한 혈액 배송을 위한 혈액원 구축이 선행됩니다. 02 하늘길 구축

최적 경로를 위한 2단계 거리 계산

환경 요소를 고려한 최적 경로는 거시적 경로 산출과 미시적 경로 산출 두 단계를 통해 계산됩니다.

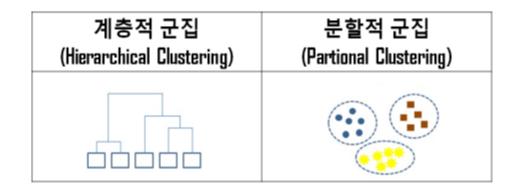
3. 시스템 개발 1단계. 드론 공항 설치

드론 공항 설치의 필요성



현재 서울은 단 3개의 혈액원 보유, 하나의 혈액원이 담당하는 구역 방대

군집화를 통한 임시 혈액원이 될 병원 선정



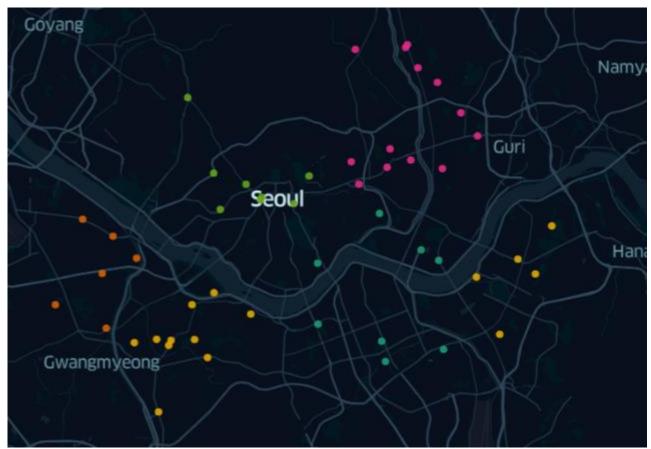
1. 군집화 알고리즘 선정



2. 군집화 기반으로 대표 병원 선정

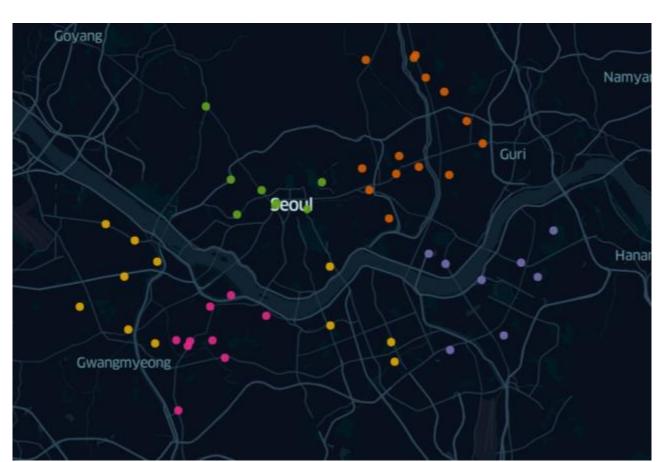
3. 시스템 개발 1단계. 드론 공항 설치 - 군집화

1) 군집화 알고리즘 선정



K-평균 군집화

- 이상치에 취약
- 군집 중심을 랜덤으로 정하기 때문에 실행마 다 군집이 변함
- 자료가 복잡해지면 분류가 잘 되지 않음

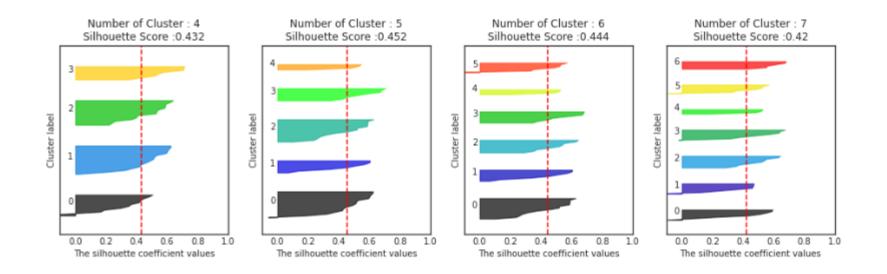


응집형 계층적 군집화

- 이상치에 강함
- 비슷한 크기의 군집으로 묶어줌
- → 추후 UAM으로의 확대 시 데이터가 복잡해질 가능성이 있으므로 이것을 선택

3. 시스템 개발 1단계. 드론 공항 설치 - 군집화

2) 군집화 기반으로 대표 병원 선정



- 실루엣 계수는 군집개수 5개와 6개가 비슷
- 군집 내 병원 간 최대 거리가 10km 이내인 6개로 결정



- 1. 응급실, 입원실, 수술실, 병상수 ↑
- 충분한 혈액 수용 시설
- 혈액 수요가 높아 우선공급에 이점

- 2. 군집 중심까지의 거리 ↓
- 군집 내 배송에 이점

3. 시스템 개발 2단계. 하늘길 구축

최적 경로 = 거시적 경로 + 미시적 경로

< 최적 경로 >

< 최단 경로 >

Obj.D.164 ccessful

최단 경로 🗲 최적 경로

⇒ 배터리 상태와 환경 요소 등을 고려한 최적 경로의 산출 필요

거시적 경로 산출

- 1) 미로찾기 알고리즘 (DQN)
- 2) 변수 정의 (비용함수)
- 3) 비행 시뮬레이션

미시적 경로 산출

1) 최단거리 알고리즘 (Informed RRT*)

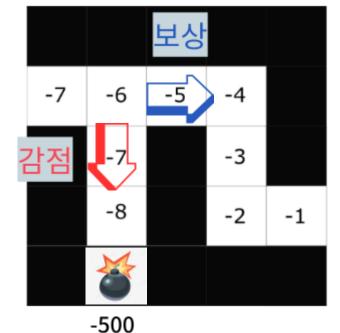
3. 시스템 개발 2단계. 하늘길 구축 - 거시적 경로 산출

1) 미로찾기 알고리즘 (DQN)

< 강화학습 방법 >



Start



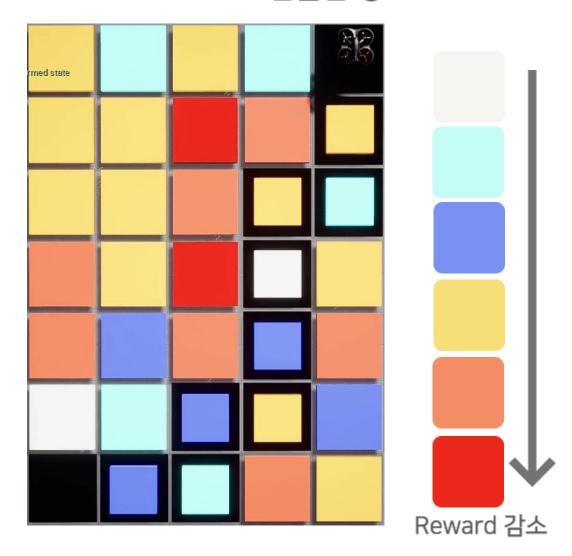


<미로 정보 스캔>

DQN (Deep Q-Network):

- 구글 딥마인드사에서 개발한 **심층강화학습**
- Q-learning 강화학습 알고리즘에 심층신경망을 적용
- 특정 상태에서 특정 행동을 취할 때 **가장 큰 보상을 받는 방법으로 학습**

< DQN으로 산출한 경로 >



최적 경로 산출 :

- 실제 공간을 1km 범위로 **격자화**
- **드론 비행에 영향을 주는 환경 요소를 비용함수**화
- **비용함수를 보상**으로 적용하여 학습 후 경로 산출

3. 시스템 개발 2단계. 하늘길 구축 - 거시적 경로 산출

2) 변수 정의 - 드론 비행에 영향을 주는 환경 요소



건물 지수

- 좌우 회피 기동은 건물 수에 비례
- 좌우 회피 기동이 많아질수록 배터리 소모 증가 및 비행 시간 증가
- 격자 안의 **건물 개수를 기준으로 지수화**



산 지수

- 상하 회피 기동은 산 면적 만큼 지속
- 상하 회피 기동이 지속될수록 배터리 소모 증가 및 비행 시간 증가

- 격자 안의 **산 면적을 기준으로 지수화**



바람 지수

- 역풍 속력에 비례하여 추가 동력 필요
- 추가 동력 만큼 배터리 소모 증가
- 격자 안의 **풍향, 풍속을 기준으로 지수화**
- 순풍은 역풍과 반대 효과
- · 역풍 reward : 패널티
- · 순풍 reward : 보너스



강수 지수

- <mark>강수량에 비례</mark>하여 **시야 제어 영향** 및 고장 발생
- 격자 안의 **시간당 강수량을 기준으로** 지수화

CC 1

비용함수 = 건물 지수 + 산 지수 + 바람 지수 + 강수 지수

3. 시스템 개발 2단계. 하늘길 구축 - 거시적 경로 산출

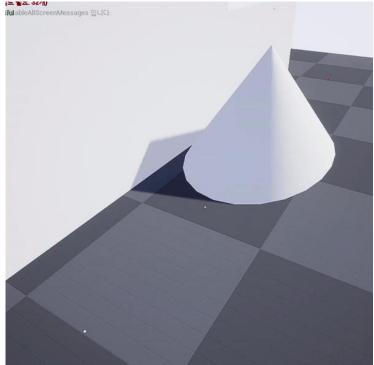
3) 비행 시뮬레이션 - 변수 회귀식 도출

시뮬레이션 환경

길이: 50m, 폭: 20m, 고도: 20m, 시속: 70km/h



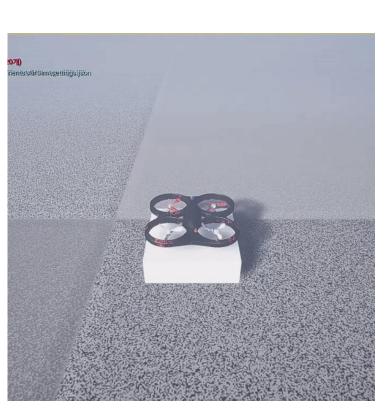
< 건물 >



< 산 >



< 바람 >



< 강수 >

독립변수 : 건물 수 종속변수 : 시간

회귀식 :

y = 0.8086x + 49.5

독립변수 : 산 면적 종속변수 : 시간

회귀식:

y = 0.7253x + 39.67

독립변수 : 풍속 종속변수 : 시간

회귀식 :

y = -0.828x + 51.91

시간 지연은 **확인 불가** 시야 좁아져 **객체탐지에 영향** 고<mark>장</mark>의 원인

-> 기상청 강수량 등급 사용

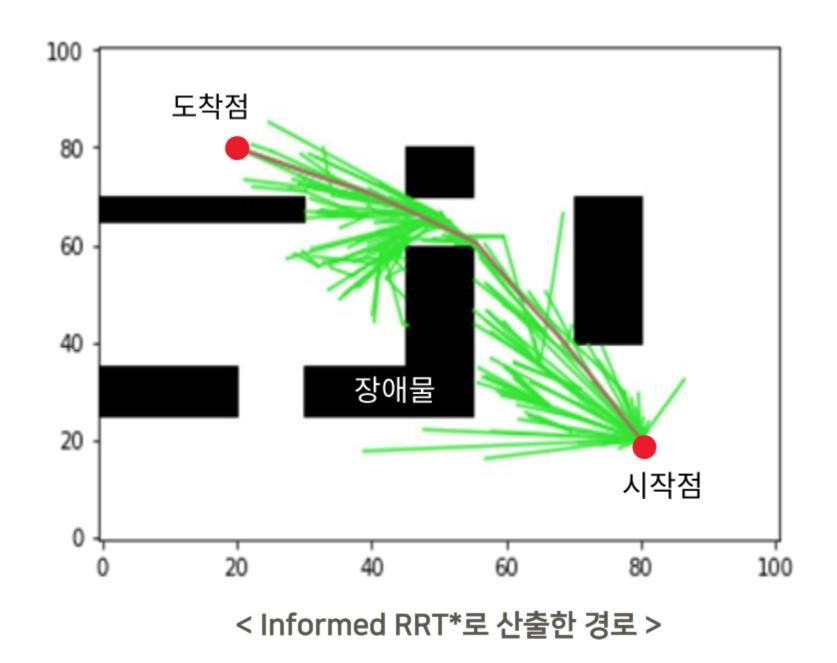
3. 시스템 개발 2단계. 하늘길 구축 - 미시적 경로 산출

Informed RRT*:

- 샘플링 기반 **최단 거리 알고리즘**

장애물 회피:

- 거시적 경로를 활용하여 **지도를 골격화**
- 골격화된 경로 안에서 건물 등의 **장애물을 회피**하여 최단 경로 산출



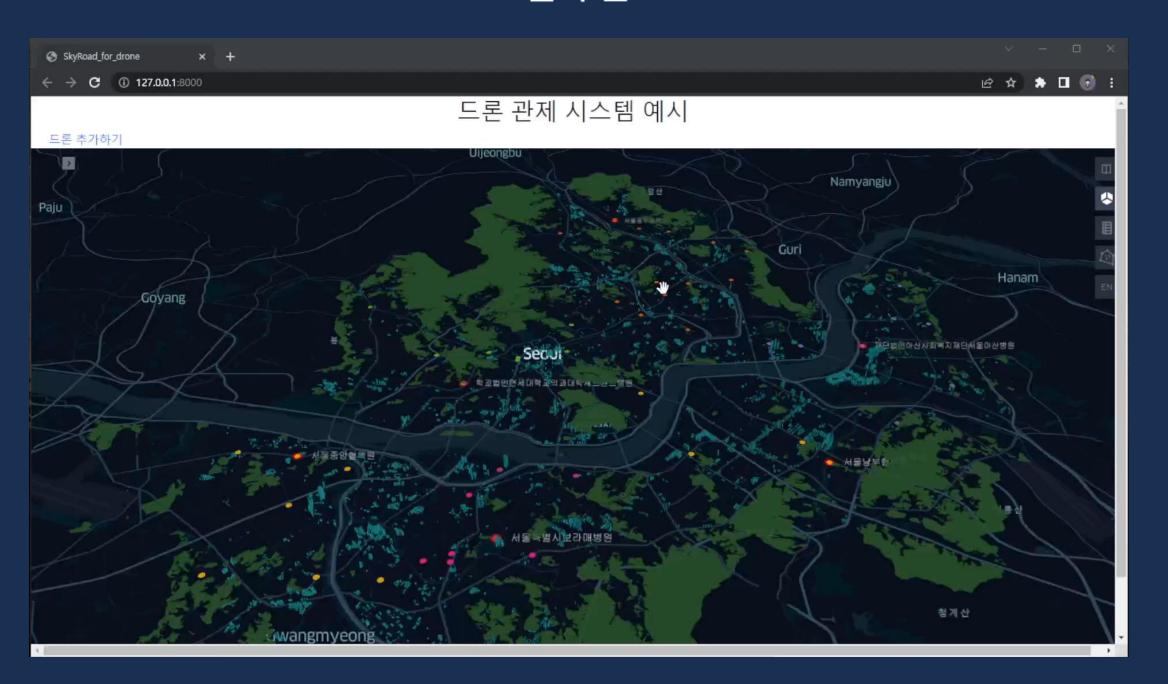
4. 시스템 시연 최종 서비스 웹 구현

배송 드론 스펙

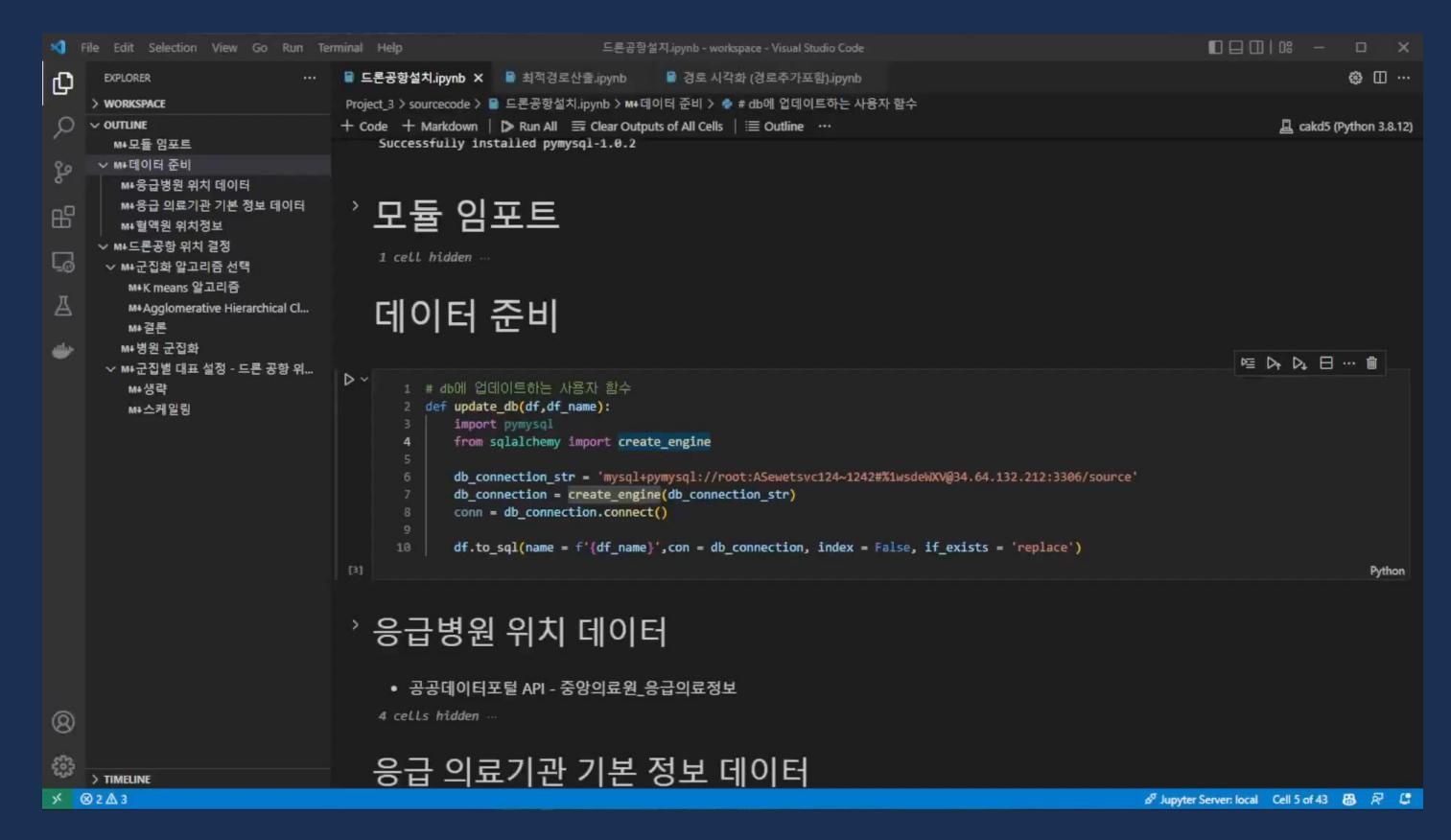


평균비행속도: 70km/h 최고비행속도: 105km/h 비행고도: 50~150 (m) 드론무게: 4.5kg 최대적재중량: 4.5kg 이동가능거리: 왕복 35km

웹 구현



4.5. 코드 설명 군집화, 최적 경로 산출, 웹 구현



5. 발전 가능성 시스템 개선 방향

모델 개선

세밀화전 세밀화후

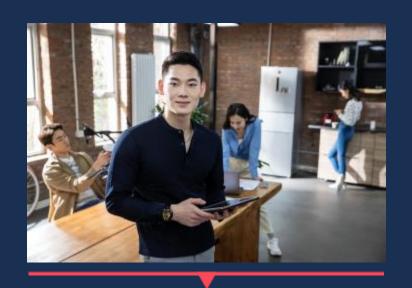
격자 세밀화, 파라미터 튜닝 등 모델 최적화를 통한 속도 향상, 일반화

서울 3D 지도 데이터 활용



S-Map 데이터에 외부요인 추가 후 실제와 유사한 시뮬레이션 구현

드론 전문가 협업



드론 전문가와 협업을 통한 추가 변수 개발 및 비용함수식 개선

사회적 이슈 반영

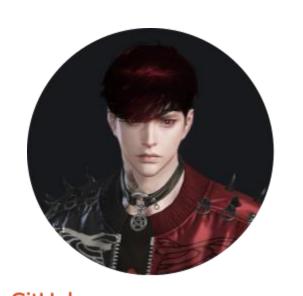


사생활 침해 우려 , 소음문제 등의 사회적 이슈가 될 부분 개선

소감

Team 3114

https://github.com/CAKD5ASSEMBLE



GitHubhttps://github.com/spiner321

김*기*현 팀장

사실 프로젝트 초기에는 셋이서 결과물을 내기 벅찬 주제가 아 닌가 싶었지만 팀원 모두가 유능해서 그런지 잘 마무리 지을 수 있었다. 이번 결과물은 나름대로 만족했다. 다만 한가지, 서울의 3D 공간 데이터를 사용하려면 너무 비싼 비용을 지불해야해서 서울을 구현하여 시뮬레이션하지 못한 점이 아쉽다.

코드의 구조는 보다보면 이해할 수 있지만 코드의 근본이 되는 공식과 수식을 완벽히 이해하지 못하고 사용하는 것이 항상 마음에 걸린다. 이 세상 모든 원리는 수학을 떼 놓고 생각할 수 없는데 이 부분에서 아직도 갈 길이 멀구나 싶다.

박*광*민 수석프로그래머

세 명이 같이 하였기에 현재의 결과가 나왔다고 생각합니다. 이번 프로젝트에서 새로운 툴과 알고리즘을 사용하였고 의미있는 결과가 나와 기쁩니다.

몇 가지 아쉬운 점은 이상치가 많은 데이터의 가공을 충분 히 하지 못하였고, 좀 더 완벽한 시뮬레이션이 이루어지지 못한 것에 많은 아쉬움을 느낍니다.



조남현 수석프로그래머

마음이 잘 맞는 팀원들과 함께 하니 적은 인원임에도 결과 물을 낼 수 있었던 것 같습니다.

구현하고 싶은 것들에 비해 얻을 수 있는 데이터가 한정적 이어서 아쉬웠지만, 다양한 언어와 요소기술들을 활용하면 어느 정도 극복이 가능함을 깨닫는 유의미한 시간이 되었 습니다.

