

연구단명	실증·전시 주요내용		비고
항법	상대항법 (홍익대/KAIST)	<ul style="list-style-type: none"> 터틀봇(지상로봇) 두 대를 Master-Follower로 두고, Master는 직접 조종하고 Follower는 상대벡터*를 유지하면서 Master를 따라가는 것을 시연 * 위성항법시스템(GNSS) 기반 cm급 정확도 위치 정보 	실외
	융·복합항법 (건국대/서울대)	<ul style="list-style-type: none"> UGV 플랫폼을 이용하여 위성항법 없이 융복합 센서를 활용하여 실시간 항법 성능 시연 구간별 INS/GNSS, VIO(Vision-Inertial-Odometry), LIO(LiDAR-Inertial-Odometry) 실시간 항법 결과 출력 	실외
센서	드론용 Radar (서울대/성균관대)	<ul style="list-style-type: none"> 94GHz급 소형/경량/저전력 Radar 개발 성능 시연 UAV(드론)의 3차원 움직임 실시간 탐지 시연 	실외
	융·복합센서 (세종대)	<ul style="list-style-type: none"> 융·복합센서(영상/LiDAR/RADAR) 융합 결과 및 탐지인식 결과 도출 시연 센서 앞에서 사람들이 움직이면, 융합 결과와 탐지인식 및 트래킹 결과를 화면에 출력 	실내
센서	적외선카메라 (한밭대)	<ul style="list-style-type: none"> MWIR 프로토타입 광학계 IR영상 출력 시연 LWIR 프로토타입 광학계 개발 현황 소개 Three Mirror 시스템 시제품 전시 	실내
통신	ROS2 N:N 통신 (ETRI)	<ul style="list-style-type: none"> N:N 통신, D2D 통신이 가능한 모델을 3대의 드론에 탑재하고, Master(1대)-Follower(2대) 방식으로 비행 시연 	실외
자율지능	통합 시뮬레이터 (KARI)	<ul style="list-style-type: none"> 육상/공중/해양 다수의 무인이동체 협업 임무 성능을 가상환경에서 검증하기 위한 통합 시뮬레이터 시연 충북대 오창캠퍼스(C-Track) 실사화 모델링, 드론(멀티콥터, LC-62), UGV, USV 모델링 	실내
시스템 HW	날갯짓 비행체 (KAIST)	<ul style="list-style-type: none"> 생체 모방형 날갯짓 비행체 구동 및 비행시연 	실외 (바람이 세면 불가)
	전자부품 일체형구조 (KARI)	<ul style="list-style-type: none"> 전자부품일체형구조 시제품 전시 및 구동 시연 	실내
	3D프린팅 구조 (KAIST)	<ul style="list-style-type: none"> 연속섬유 탄소복합재 3D프린팅 구조 전시 	실내
HMI	다수 이기종 무인이동체 운용 실증 (KETI)	<ul style="list-style-type: none"> 로컬 네트워크 환경에서 단일 지상관제시스템으로 다수 이기종 무인이동체(UAV 2대, UGV 1대) 관제/운영 AR Glass 기반 지상관제시스템 연동 실증 VLM(영상 언어 모델) 기반 상황인지 기술 실증 자율협력연구단 UVINet 단말장치 탑재를 통한 로컬 네트워크 구축 및 필드형/XR GCS 연동 	실외

연구단명	실증·전시 주요내용		비고
자율협력	육상-공중 무인이동체 자동이착륙 (KARI/KIMM)	<ul style="list-style-type: none"> • 육상 무인이동체 충돌회피 주행시연 • 공중 무인이동체의 육상 무인이동체 자동이착륙 시연 	실외
육공복합	육공복합 자율배송 UGV (KARI/KIMM)	<ul style="list-style-type: none"> • 육공복합 자율배송 UGV 주행 시연 • 배송모듈 자율분리-합체 시연(배송모듈 인계-인수) 	실내