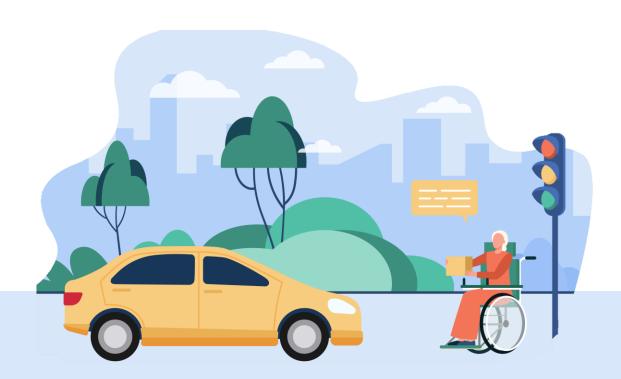
# AI CAR 자율주행

한밭대학교 컴퓨터공학과





# **CONTENTS**



- 01 자율주행 자동차 원리
- 02 인공지능 학습 원리
- 03 실습 (Al Car)



https://ittrue.tistory.com/10

# 자율주행 자동차란?

- 운전 기능의 <mark>일부</mark> 또는 <mark>전체</mark>가 무인으로 이루어지는 자동차
- 다양한 센서를 사용하여 운영 환경을 파악하고 해당 데이터를 기반으로 운전자의 개입없이 자율적으로 주행결정



# 자율주행 자동차의 구동원리

#### 1. 인지단계

카메라, 레이더, 레이저, GPS등을 활용하여 주변의 사물 인지 후 다양한 정보 축적

카메라: 360도 시야 확보

레이더 : 기상, 낮은 위치 사물 파악

레이저: 정확한 차량 형태, 위치 파악

GPS: 교통상황 정보 확보

라이다 : 전파를 통해 거리 측정

#### 2. 판단단계

인지단계에서 축적한 정보를 기반으로 주행 전략 결정

#### 인공지능

: 인간의 지능적인 행동들을 모방해

문제를 푸는 기술

딥러닝 기술

: 컴퓨터가 사람처럼 생각하고

배울 수 있도록 하는 기술

#### 3. 제어단계

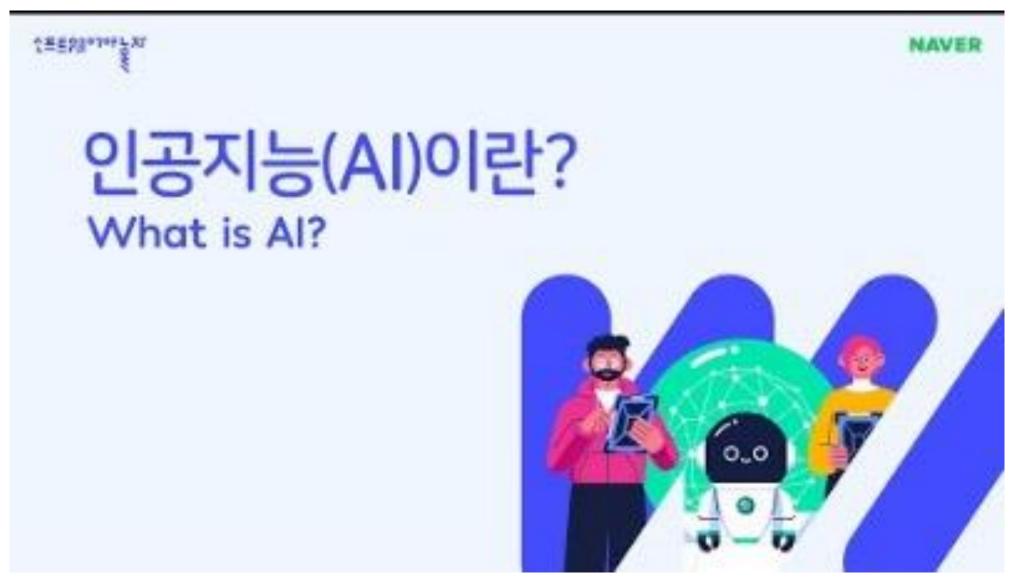
주행할 방향과 엔진의 구동 방식 결정 후 자율주행 시작

지능형 순항 제어 시스템 차선 이탈 방지 시스템 주차보조 시스템 자동주차 시스템 사각지대 정보 안내 시스템



# 자율주행 자동차 레벨

레벨 1	속도, 차선유지 시스템 등 특정 기능만 자동화
운전자 보조 단계	운전자는 속도와 방향 항상 통제
레벨 2	고속도로 같은 일정한 조건에서 차선 간격 유지, 방향 조정, 가속, 감속 등 운전자를 보조
부분 자동화 단계	운전자는 항상 주변 상황 주시, 적극적으로 주행에 개입
레벨 3	주행 시 운전자의 적극적 개입은 필요 없지만 주변 상황을 주시하면서 돌발 상황 등
조건부 자동화 단계	자율주행 한계 조건에 도달하면 운전자가 개입
레벨 4	정해진 도로 조건의 모든 상황에서 자율주행 가능
고도 자동화 단계	단, 악천후 등 특정 상황에서는 운전자가 개입하므로 주행 제어 장치 필요
레벨 5 완전 자동화 단계	운전자가 불필요하며 탑승자만으로 주행 가능 단계



https://www.youtube.com/watch?v=Sxlz-r5FeCo

# 데이터 기반 인공지능 학습 원리

- 빅데이터\*를 바탕으로 작동
- 입력되어 있는 많은 양의 데이터를 상황에 따라 분리하여 기억함
- 인공지능은 최적의 판단을 할 수 있도록 기준을 만든 후, 그것에 대한 알고리즘\*\*을 기반으로 입력에 대한 출력 값을 얻어냄

빅데이터\* : 디지털 환경에서 발생하는 대량의 데이터 알고리즘 \*\*: 어떠한 문제를 해결하기 위해 정해진 일련의 진행 절치

# 인공지능의 분야

딥러닝 ○ 인공신경망 ○ 기계학습(머신러닝) ○ 인공지능

- 기계 학습 : 기계가 명시적으로 코딩 되지 않은 동작을 스스로 학습해 수행하게 하는 연구 분야
- 인공신경망 : 인간의 뉴런구조를 모방한 기계학습 모델
- 딥러닝 : 데이터 표현을 학습하기 위한 심층적인 처리 방식



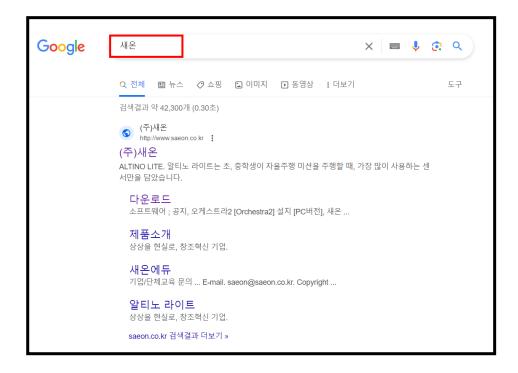
# < 실습 >

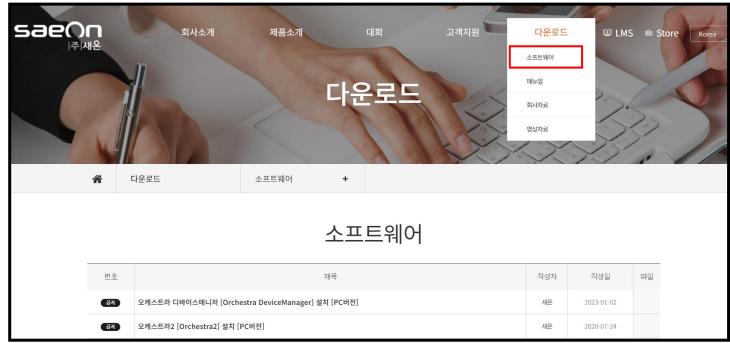


# [ 알티노 ]

- ✓ 자율 주행 코딩 로봇
- ✓ 16가지 센서와 디스플레이 장치를 이용해 제어 가능
- ✓ 스크레치, 크래용, 파이썬 등 다양한 프로그래밍을 사용한 코딩으로 구현가능















# < 기본 설정 >

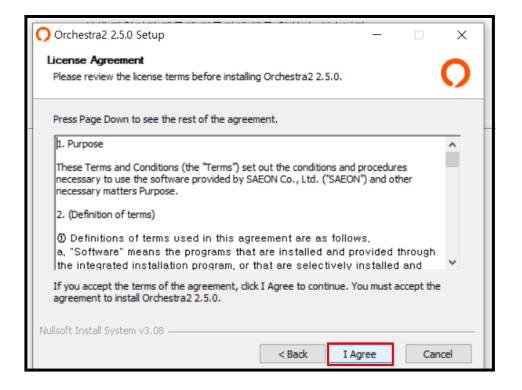
Google Drive가 다운로드 파일에서 문제를 감지했습니다

파일이 너무 커서 바이러스 검사를 할 수 없습니다.

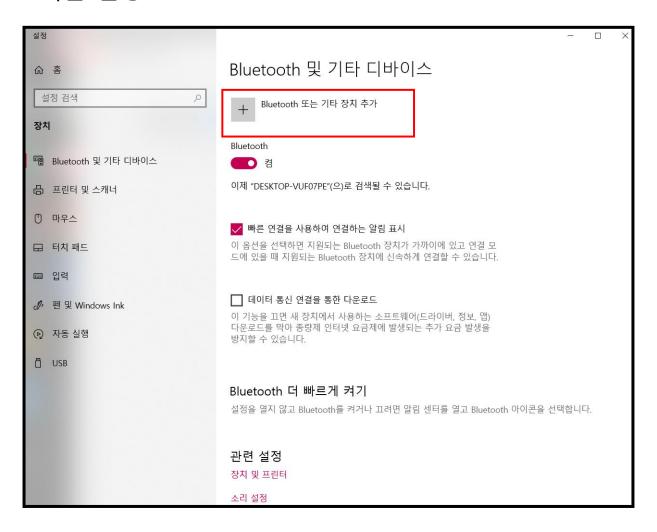
실행 파일이기 때문에 컴퓨터에 해를 입힐 수 있습니다.

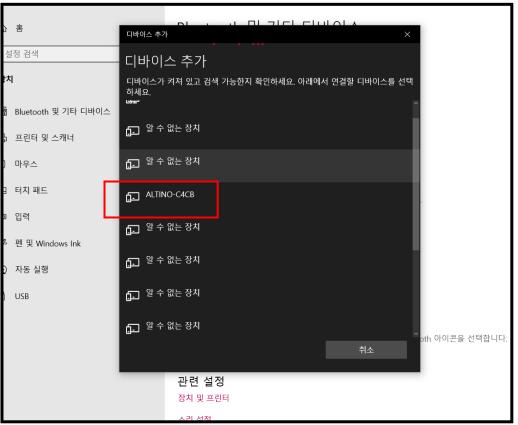
Orchestra2 Installer 2.5.0.exe(264M)

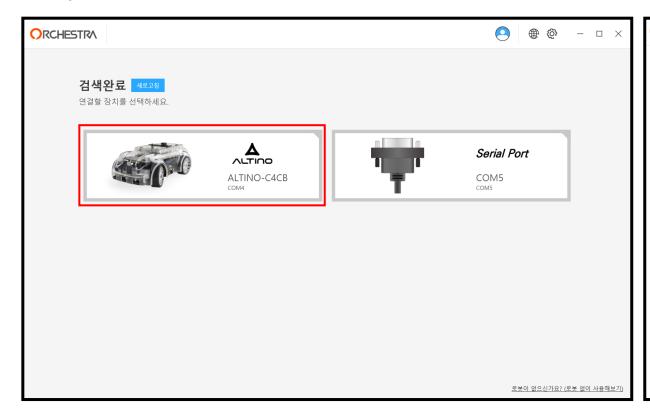
무시하고 다운로드

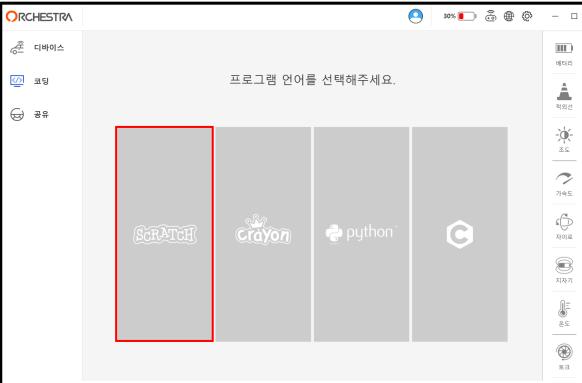










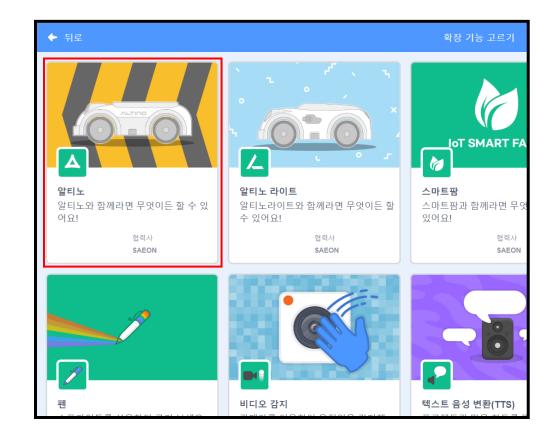




- √ 블록형 프로그래밍 언어
- √ 블록을 조립하는 방식으로 프로젝트 제작
  가능



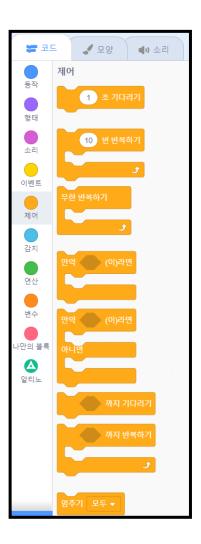






< 이벤트, 제어, 알티노 코 드 > \_\_\_\_\_







# < 스크래치 코딩 기반 키보드 조작>







```
오른쪽 화살표 ▼ 키를 눌렀을 때

▲ 뒷바퀴구동 좌: 400 우: 400

▲ 조향 오른쪽으로 20 ▼

1 초기다리기

▲ 정지 모두 ▼
```

# < 예시 >







