Unmanned aerial vehicle (드론)





Drone

is an aircraft without a human pilot aboard



A DJI Phantom UAV for commercial and recreational aerial photography

Classification

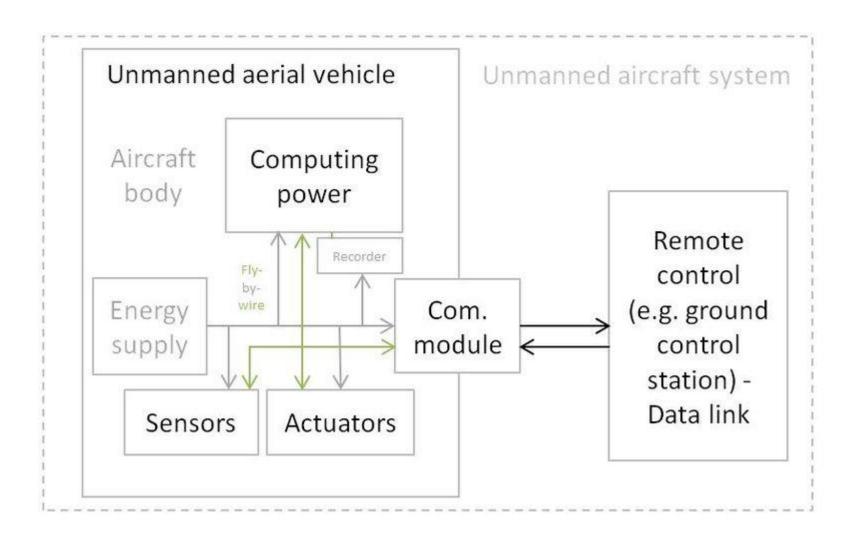
- Target and decoy providing ground and aerial gunnery a target that simulates an enemy aircraft or missile
- Reconnaissance providing battlefield intelligence
- Combat providing attack capability for highrisk missions
- Logistics delivering cargo
- Research and development improve UAV technologies
- Civil and commercial UAVs agriculture, aerial photography, data collection

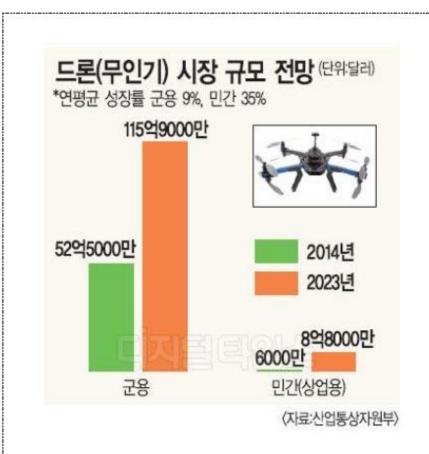
〈丑 3〉

민수용 드론 활용 예시

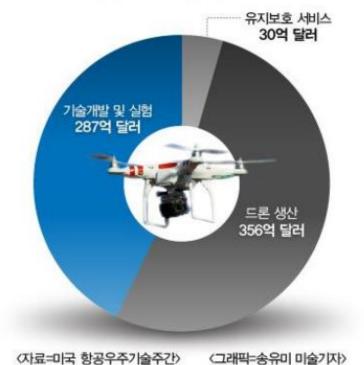
| 물품배송 | 통신 | 재난구조 | 기상연구 | 설비감시 | 영화제작 |
|--------|--------|---------------|-----------|-------|-------------|
| Amazon | Google | AeroVironment | Aerosonde | ALSOK | VotexAerial |
| 프라임에어 | 스카이벤더 | 화재현장지원 | 태풍관측 | 태양광설비 | 영화촬영 |

General physical structure of an UAV



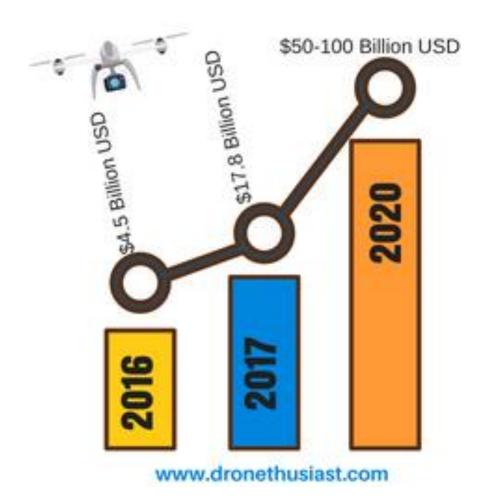






〈 세계시장 전망 〉

〈 기술개발, 생산, 서비스 시장규모 〉



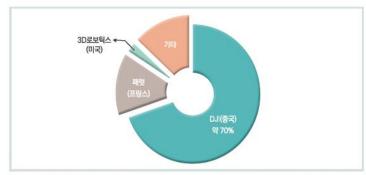


그림 7. 세계 상업용 드론 시장 점유율

※ 자료: 골드만삭스, 2014년 기준



The Drone Market Environment 2018



〈표 2〉 무인항공기 관련 핵심기술

| 기술명 | 주요내용 | | | | |
|-----------------------------|--|--|--|--|--|
| 항공 무인이동시스템 통신/항법/교통관리 기술 | 항공 무인이동시스템의 국가공역으로의 안전한 통합을 위해 필요한 고신뢰도 무인항공기 제어링크 기술 항재밍/항기만 항법 및 대체항법 기술 차세대 항공교통관리와의 통합 및 차세대 항공교통관리 기술 | | | | |
| 항공 무인이동체 제어 및 탐지/회피 기술 | 항공 무인이동체의 이착륙과 비행제어 및 자율화 향상 기술 안전한 비행과 임무 수행을 위해 다른 비행체나 물체 등의 위험요소를 탐지하고 충돌을 회피하는 탐지회피 기술 | | | | |
| 항공 무인이동시스템 센서기술 | • 항공 무인이동체의 안전한 운항 지원 및 임무 수행을 위한 센서기술 | | | | |
| 항공 무인이동시스템 S/W 및 응용기술 | 항공 무인이동체의 제어 및 임무 수행을 위한 고신뢰 실시간 OS와 Interoperability 지원 개방형 S/W플랫폼 및 표준 인터페이스 기술 무인이동체가 수행하게 될 특정한 임무 수행을 위해 필요한 탑재체 기술 및 빅 데이터 처리 등 응용 기술 | | | | |
| 항공 무인이동체 플랫폼 기술 | 비행성능 향상 및 장기체공 기술 함상 이착륙 기술 초경량 소재 및 구조물 기술 다양한 임무장비 교체 장착 기술 다학제 설계 기술 | | | | |
| 항공 무인이동체 동력원 기술 | • 친환경적 고성능·고효율 동력원 기술 | | | | |

출처: "드론 핵심 기술 및 향후 과제," KISA Report-Power Review(한국인터넷진흥원, 2015)

3. 항공드론 산업 핵심기술

| 유망제품 └ 핵심기술@⑥ⓒ | 핵심지표 (목표수준) | | | |
|--|---|---|---|----------------------------------|
| 개방형 자율비행 제어시스템 L 복합항법 및 자율 비행제어시스템 | 복합항법처리속도 (실시간(Real Time)) | 9 | 스마트 점검 드론 L 항공기 점검기술 및 수리필요기술, 무인항공기 실내 운용기술 및 자율비행 | 비행시간(1시간) 감지율(99,99%) |
| 미래형 개인비행체 | 비행시간(2시간) | | □ 다기종 정보처리 시스템 개발기술 및 휴대용 인터페이스개발 | 작업시간(30%절감) |
| - 개인비행체 자율주행 컨트롤 시스템 | 성숙성(WEOPNL 75미만) | _ | 재난안전 감시 드론 | |
| 미래형 장기체공무인항공기 L 비행선과 에어로스탯간 모드변환 | 체공시간(10일) 탑재중량(30kg) | 10 | L 다개체 드론 연결이미지를 활용한 재난안전 실시간감시 영상처리/전송 및 분석 플랫폼 | |
| | | | 스마트팜 드론 | |
| L 비행중 자가 결합/분리가 기능한 | 결합가능비행체수 (12대 이상) | 11 | L 빅 데이터 임무장비 제어/운용기술 및 데이터 처리 알고리즘 기술 | 술 비행시간(3시간) 판별정확도(90%) |
| 무인비행 제어기술 | 임무영역(5x5km) 비행시간(5시간) 운용반경(150km) 수직이착륙 (Sea Stats Lv. 4) | 12 | 유인기 무인화 비즈니스 L 유인기 플랫폼을 활용한 무인화 기술 | 무인화 S/W(HILS 인증) 운용반경(~200km) |
| 틸트로터 무인항공기 L 고성능 복합형 무인항공기 시스템 | | | | |
| | | 13 | 드론을 활용한 신개념 물류 시스템 | 적재중량(50kg급) |
| | | | | 대용량 물품 운반용 무 |
| | 공역체계 개념정립 공역진입 CNS/ATM 시스템 개발 | | 단계별 인프라 구축 | 인기(1톤급) |
| | | 14 | 공연예술 드론 L 공연 드론용 자율 협업 제어 기술 | 협업개체수(500대) |
| 무인항공기 자율비행 지상검증 | 동시운용 비행체수 (10대) 탑재센서(5종 이상) | | | 지상운용자(4명) 노드정보처리(200개 ↑) |
| 시뮬레이터 | | 15 | | |
| L 무인항공기 자율비행 시뮬레이션 기술 | | | L 엔진 동력+전기 에너지 최적화 기술 | PayLoad(12kg) |
| 멀티미디어 드론 | 영상품질 (4096 x 2160) | | | |
| | | | | |
| | ### ### ############################# | L 핵심기술②⑥ⓒ (목표수준) 개방형 자율비행 제어시스템 복합항법처리속도 (실시간(Real Time)) 미래형 개인비행체 비행시간(2시간) 정숙성(WECPNL 75미만) 미래형 장기체공무인항공기 체공시간(10일) 탑재중량(30kg) 탑재중량(30kg) 미래형 장기체공무인항공기 최공시간(10일) 탑재중량(30kg) 기술 및 시스템개발 기술 통신전송율(99.99%) 자가 결합/분리 무인비행체 결합가능비행체수 (12대 이상) 임무영역(5x5km) 보이행중 자가 결합/분리가 가능한 무인비행 제어기술 비행시간(5시간) 운용반경(150km) 수직이착륙 (Sea Stats Lv. 4) 보이항공기 운용 교통관제시스템 나 유/무인항공기 통합 관제 운영기술 공역체계 개념정립 공역진입 CNS / ATM 시스템 개발 무인항공기 자율비행 지상검증 시뮬레이터 나 무인항공기 자율비행 지상검증 시뮬레이터 나 무인항공기 자율비행 시뮬레이션 기술 동시운용 비행체수 (10대) 탑재센서(5종 이상) | 학심기술@(⑤)ⓒ (목표수준) 개방형 자율비행 제어시스템 | 작심기술®®® |