

# 무인 자동차 구현을 위한 시스템의 최적화

정 준형, 홍 승진, 최 진욱, 한 민홍  
고려대학교 산업공학과

## 요 약

무인자동차란 운전자없이 도로를 주행하고, 장애물이 나타나면 재동을 걸며 지정된 장소까지 주행할 수 있는 자동운행시스템을 말한다. 무인자동차의 운행은 Vision에 의한 주행 경계 추출과 영상 및 Sonar Sensor에 의한 장애물 감지에 의해 이루어진다.

고려대학교에서 개발된 무인자동차 KARV-1 호는 위의 기능을 구현한 시험차량으로서 차량의 첨단화를 위한 노력의 산물로서 창출되었다. 본 발표에서는 차량운행의 제어구조 및 구성에 대하여 설명하고 시험결과를 Video를 통하여 소개하고자 한다.

또한 지도정보를 이용하여 주행로의 계획, 목적지확인 또는 주유소정보등의 추출과정을 설명하며 장애자를 위한 방안으로서 음성인식에 의한 주행조작 시스템도 소개하고자 한다.