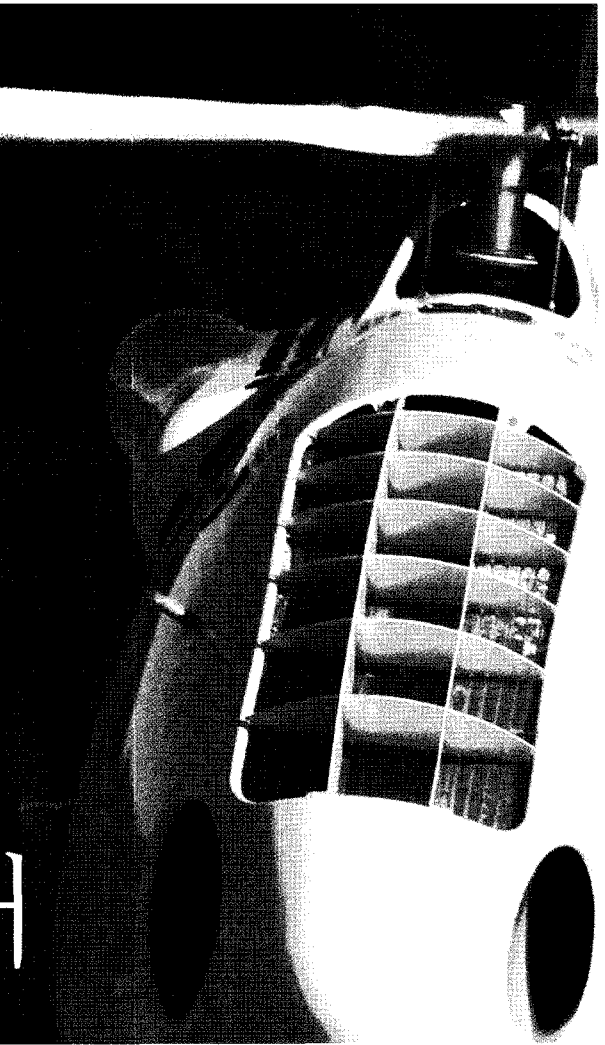
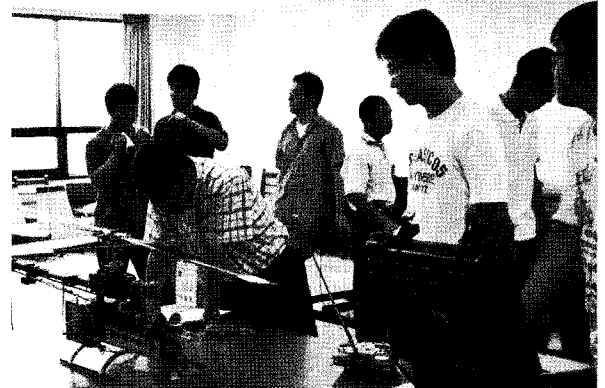
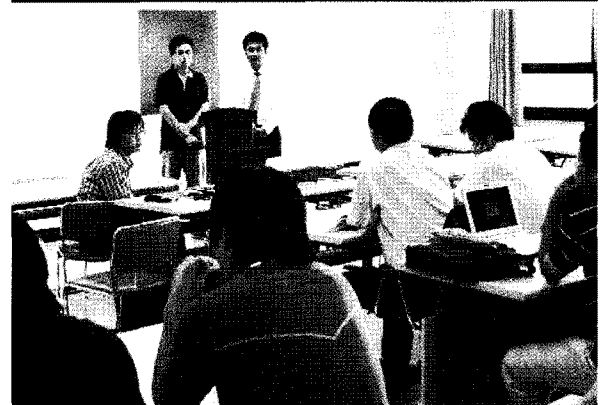


초급형 플랫폼 개발사업 비행시연회 안내



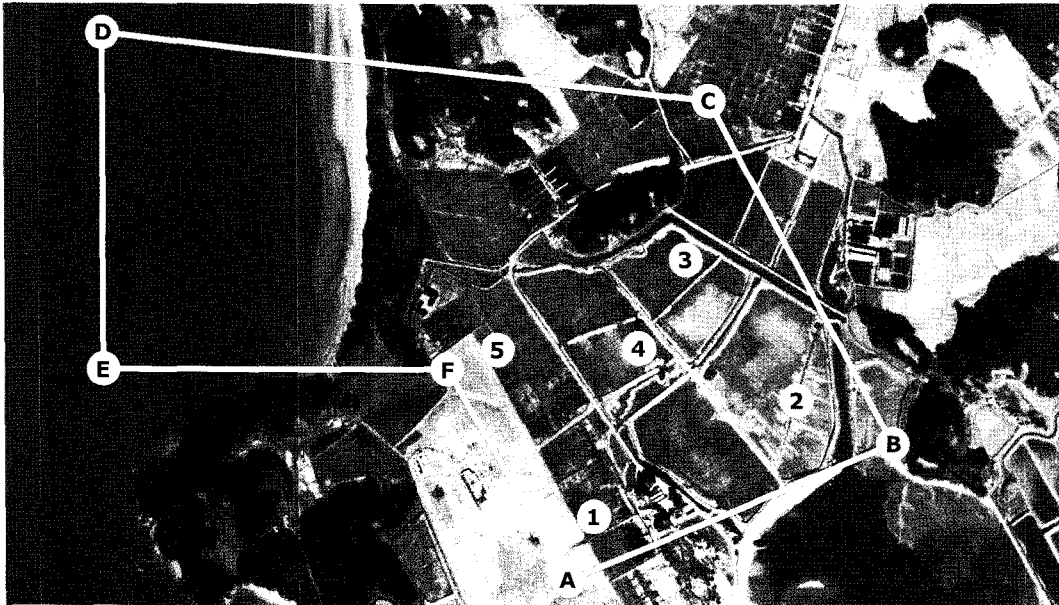
지식경제부 항공우주부품기술개발사업으로 수행되고 있는 “저가 실용형 무인항공기 통합설계 및 운용기술 개발” 사업의 1차년도 세부 과제인 ‘초급형 플랫폼 개발사업(舊 제9회 한국 로봇항공기 경연대회 초급부문)’의 기술심사가 8월 28일 한서대학교 태안비행장에서 개최되었다. 자동비행구현 기술보고서 심사와 기체 검사로 이루어진 심사에서는 참가팀들의 자동비행시스템 구성, 자체 개발 기술력, 기체검사를 통한 구현 능력 등을 중점적으로 평가했으며, 심사결과 총 7팀이 개발비 지원팀으로 선정되었다. 개발비를 지원 받는 항공대 등 7팀은 10월 9일 한서대학교 태안비행장에서 개최되는 초급형 플랫폼 개발사업의 비행시연회에 참가하였으며, 완벽하게 임무를 수행한 우승팀에게는 200만원, 준우승팀에게는 100만원의 상금이 주어진다.

초급형 플랫폼 개발팀의 자동비행구현 기술보고서 발표 및 기체검사



초급형 플랫폼 개발비 지원 및 비행시연회 참가팀 명단			
순번	사업 참가팀	지도자	비행체 종류
1	한서대학교 Nerchae	지민석	고정익
2	공군사관학교 마하수리	장영일	고정익
3	한국항공대학교 KAUFCL	송용규	고정익
4	한국항공대학교 KbsLAB	박상혁	고정익
5	한국기술교육대학교 FDCL	오창현	고정익
6	서울로봇고등학교 항공로봇	조희연, 최순재	고정익
7	세종대학교 Potential AE	김정엽	고정익

초급형 플랫폼 개발사업 비행시연회 임무

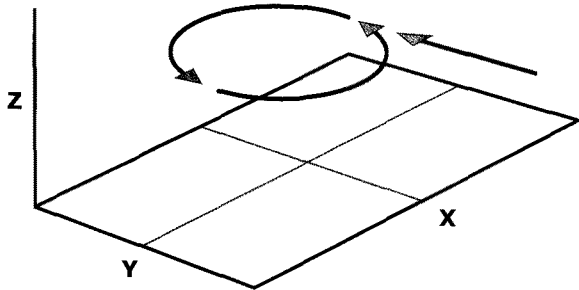


비행시연회 구역

①~⑤ : 임무수행을 위한 경로
A~F : 비행안전구역

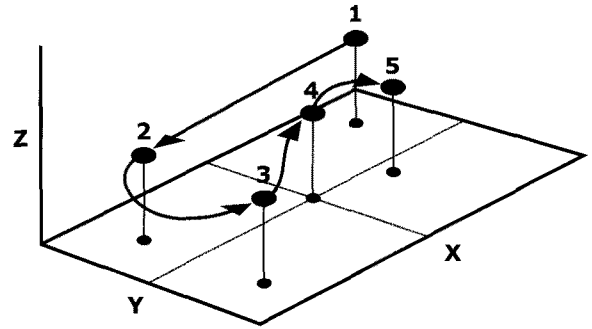
임무 1 : 자동선회 비행

비행경연장내에서 프로그램 자동비행으로 아래 그림과 같이 지상고도 180m를 유지하며 원을 두 바퀴(720도, 반경 150m)돌며 자동선회 비행하는 임무



임무 2 : 경로점 통과 비행

프로그램 자동비행으로 아래 그림과 같이 지상고도 180m로 유지하며 경로점 1, 2, 3, 4, 5를 순서대로 통과하는 임무



무인기 탑재 요소 장비의 소형집적화 기술개발 중간결과물 평가 안내

“저가 실용형 무인항공기 통합설계 및 운용기술 개발” 사업의 ‘탑재 요소장비의 소형/집적화 기술개발’을 위한 요소기술 5개 분야 중 ‘무인항공기로부터 투하물 유도 기법 개발’ 분야 자금 지원팀을 추가 모집 공고하였다. 7월 28일 한양대학교 신소재공학관에서 열린 심사평가를 통해 한국항공대학교 Red-Hawk팀이 추가 선정 되었으며, 요소기술별 개발 자금 지원팀으로 선정된 총 8팀의 ‘탑재 요소장비의 소형/집적화 기술개발’ 중간결과물 평가는 오는 10월 9일 한서대학교 태안비행장에서 개최된다. ⑥

요소기술별 개발 중간결과물 평가 참가팀 명단

구분	요소기술명	참가팀수	사업 참가팀
과제	MEMS기반의 알고리즘 개발	2팀	연세대학교 YF-1
			서울대학교 ELPL
지정	복합 항법시스템을 위한 GPS/AHRS영상/기타센서 통합모듈	1팀	서울대학교 SNUGL
			충남대학교 Air-Gate
자유 공모	무인항공기로부터 투하물 유도 기법 개발	1팀	한국항공대학교 Red-Hawk
			신개념 무인비행체 개발