

고신뢰 이동체 제어 연구실

High-assurance Mobility Control Lab



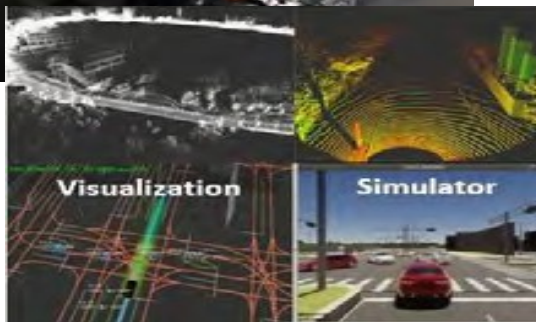
권철현 교수

서울대학교 기계항공공학부 학사	1999
Purdue Univ. 항공우주공학 석사	2003
Purdue Univ. 항공우주공학 박사	2008
Purdue Univ. 항공우주공학 초빙조교수	2009
현대자동차 자율주행센터 책임연구원	2010
UNIST 기계공학과 교수	~ 현재

| 무인이동체의 자율 운행 신뢰성 및 안전성 연구 |

다가오는 4차 산업혁명 시대에 미래 모빌리티 산업은 자율주행 자동차, 무인항공기, 스마트 선박, 등 스스로 주변환경을 인지하고 판단하며 제어하는 무인이동체 기술이 대두되고 있습니다. 사용자의 개입 없이 이들 무인이동체의 안정적인 운용을 위해서는, 센서, 알고리즘, 제어기, 등 다양한 자율 운행 관련 요소기술들의 신뢰성 확보가 매우 중요합니다. 고신뢰 이동체 제어 연구실에서는 AI와 제어 이론을 융합한 알고리즘 및 소프트웨어 개발을 통해, 무인이동체의 신뢰성을 향상시키고자 합니다.

| 주요 적용분야: 자율주행 자동차 및 무인항공기



고신뢰 이동체 제어 연구실에서는 무인 이동체의 안전한 운용을 위한 알고리즘들을 개발하고, 이들을 자율주행 자동차와 무인항공기 테스트 플랫폼에서 검증 및 평가하고 있습니다.