

4. 학사논문 지도교수: 김 유 단

4-1. 고정익(Fixed-wing) 무인기 제작 및 제어시스템 설계

4-2. 쿼드로터(Quadrotor) 무인기 제어시스템 설계 및 시뮬레이션

4-3. 인공위성의 궤도 분석에 관한 연구

4-4. GMAT을 이용한 달탐사 임무 설계 및 검증

실험실: 비행역학 및 제어연구실 (Flight Dynamics and Control Lab.)

연구실 홈페이지: <http://fdcl.snu.ac.kr>

교수 연락처: (02) 880-7398, E-mail: ydkim@snu.ac.kr

담당조교: 이소망 (cjsomang@snu.ac.kr), 이지훈 (leejihoon@snu.ac.kr) (02) 880-7392

4-1. 고정익(Fixed-wing) 무인기 제작 및 제어시스템 설계

무인기는 육군, 해군, 공군 및 해병대 등에서 활용되는 군용뿐 아니라 해안 및 도서지역의 정찰, 산불 발생 감시 및 진압 통제, 교통 감시, 기상 및 환경 관측 등 민수 분야에서도 다양한 활용이 가능하기 때문에 관련 분야의 연구가 활발하게 진행되고 있다. 소형 무인기의 경우 좁은 공간에서의 용이한 이착륙을 위해 회전익 비행기도 많이 이용되지만 고정익 비행기가 회전익기에 비해 양력을 효율적으로 얻을 수 있다는 장점을 갖고 있기 때문에 고정익 방식의 무인기가 많이 이용되고 있다.

본 연구는 고정익 무인기를 제작하고 자동비행을 위한 제어기 설계를 목표로 한다. MATLAB 프로그램을 이용해 고전제어기법에 기반한 자세제어기 및 고도제어기를 설계할 것이다. 고전제어기법을 이용해 제어기를 설계할 것이므로 상태방정식으로 표현된 비행기의 종방향, 횡방향 운동을 바탕으로 출력변수와 입력변수 사이의 전달함수를 구한 후, 이를 이용하여 각 제어기를 설계할 것이다.

따라서 본 연구를 위해서는 비행동역학, 고전제어기법에 대한 이해와 MATLAB/Simulink 활용 능력이 필요하다.



그림 1. KAI에서 제작한 무인기

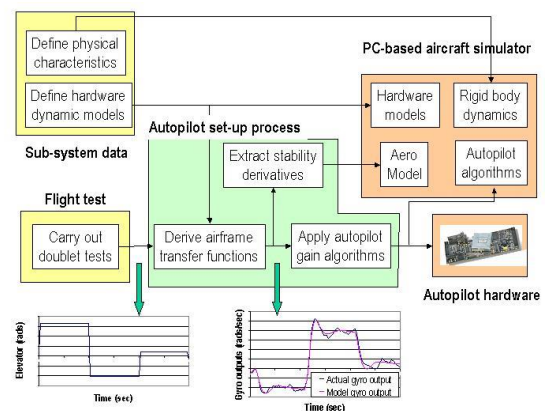


그림 2. 자동제어 시스템 개념도

(<http://diydrone.com/profiles/blog/list>)

4-2. 쿼드로터(Quadrotor) 무인기 제어시스템 설계 및 시뮬레이션

제어기의 입력신호가 시스템의 자유도의 개수보다 적은 시스템을 underactuated system 이라 하며, 비행체 중 대표적인 예가 쿼드로터이다. 쿼드로터는 대칭을 이루는 4 개의 rotor 를 이용하는 비행체로써 헬리콥터로 분류된다. 다만, 일반적인 헬리콥터와 달리 꼬리로터(tailrotor)가 없고 고정피치 블레이드(fixed-pitch blade) 만으로도 비행 및 제어가 가능하다는 특징이 있다. 각각의 로터는 기체에 추력과 토크를 제공하며, 이를 통해 비행체의 롤-피치-요 운동을 제어할 수 있다. 특히, 헬리콥터에서와 같이 꼬리로터로 인해 손실되는 출력이 없고 구조가 간단하여 소형 무인기를 제작하기에 용이하며, 이착륙이 상대적으로 간단하고 대칭구조를 지녀 복잡하지 않은 기동을 수행하는 경우에는 제어가 상대적으로 간편하다. 이러한 장점을 이용하여 공중정찰, 방송화면 촬영을 비롯한 다양한 임무를 수행할 수 있고, 실내비행에도 널리 사용되고 있다. 그림 1 은 상용 RC 쿼드로터의 모습을 나타내는데, 기체는 4 개의 DC motor 와 3 축 gyro, 무선 송수신기 등으로 이루어져 있으며 필요한 경우 무선 카메라와 GPS 등의 장비를 추가할 수 있다. 그림 2 는 쿼드로터에 장착된 로터들의 회전방향을 나타낸다.



그림 2. 소형 Quadrotor 무인기

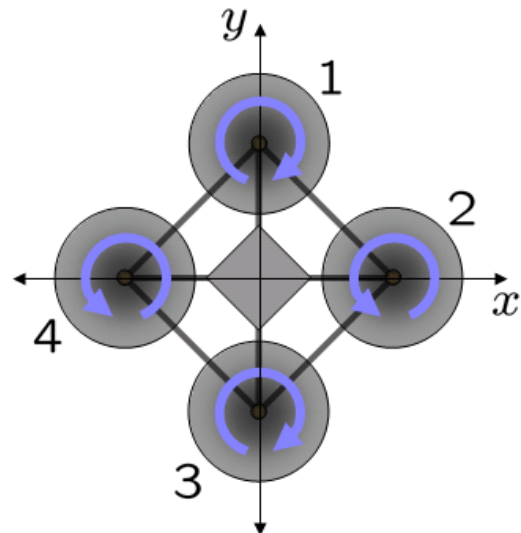


그림 1. Schematic view of reaction torque

본 연구는 소형 쿼드로터의 동역학을 수학적으로 모델링하고, 이를 바탕으로 MATLAB/Simulink 기반 제어시스템을 설계한 후, 시뮬레이션을 수행하는 것을 목표로 한다. 이 과정에서 학부 교과목 수준 및 그 이상의 다양한 제어기법을 실제로 적용한 후 시뮬레이션 결과를 분석하고 제어기의 성능을 테스트 하는 것을 목표로 한다.

학부 과정에서는 잘 다루지 않는 쿼드로터의 동역학을 이해하고 이를 기반으로 한 제어기의 설계를 위해 기본적인 MATLAB/Simulink 활용 능력, 비행 동역학 및 제어시스템에 대한 기초적인 이해가 요구된다.

4-3. 인공위성의 궤도 분석에 관한 연구

지구에서 쏘아 올리는 인공위성은 지구의 정밀한 형상, 중력의 분포 등을 측정하기 위한 저궤도 측지위성부터 미국의 GPS, 유럽의 Galileo와 같은 항법위성이 돌고 있는 중궤도, 무궁화 2호와 무궁화 3호와 같은 정지궤도와 같이 다양한 목적에 맞는 궤도를 돌고 있다. 최근 우리나라에서도 정부 정책적인 지원을 받아 한국형 위성항법시스템 구축에 관한 연구와 달탐사 프로젝트와 같은 연구가 수행되고 있다.

본 연구는 지구 주변을 돌고 있는 인공 위성들의 궤도의 종류와 각 궤도의 다양한 위성들에 대해 살펴보고 MATLAB 프로그램을 이용하여 이러한 궤도의 궤적을 생성하는 시뮬레이션 프로그램을 작성하고, 검증에 위해 상용프로그램을 사용하여 얻은 결과와 비교는 것을 목표로 한다.

일반적으로 인공위성이 궤도를 돌 때에는 다양한 섭동력의 영향을 받는데, 다양한 궤도에 대한 섭동력의 영향을 분석하고, 고도가 서로 다른 궤도로 이동하기 위한 궤도전이에 대한 조사를 통해 지구에서 달과 같은 지구 바깥의 행성으로 가는 궤적을 설계하도록 한다.

또한 더 나아가 궤도를 따라 움직이는 위성의 정확한 위치를 파악하기 위해서 어떤 추정 기법이 이용되는지 알아본다.

본 연구를 수행하기 위해서는 궤도역학에 대한 기초적인 개념과 MATLAB 프로그램을 활용하는 능력이 요구된다.



그림 2. 지구 주변의 항법위성 및 궤도

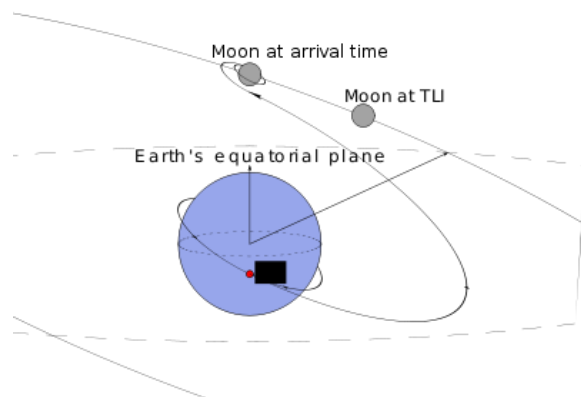


그림 2. 지구에서 달로 궤도 전이하는 과정

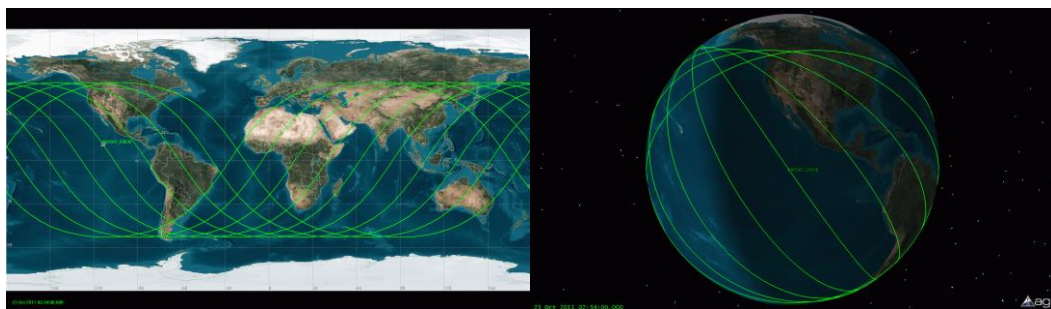


그림 3. 상용프로그램에서 구현한 인공위성의 이동궤적

담당조교: 정승윤 (airwalk31@snu.ac.kr)

4-4. GMAT을 이용한 달탐사 임무 설계 및 검증

GMAT(General Mission Analysis Tool)은 위성의 궤적 최적화 및 임무 해석을 수행하기 위해 NASA에서 주도적으로 개발 중인 오픈 소스 프로그램이다. 본 소프트웨어는 대학, 정부기관 등이 무료로 사용할 수 있도록 개발된 프로그램으로 원하는 사용자 누구나 지구궤도 및 행성탐사를 위한 임무 해석을 위해 사용할 수 있다.

한국항공우주연구원(이하 항우연)은 2010년부터 NASA와 본 프로그램의 공동개발 가능성 여부를 타진하였고, 최근 들어 공동개발을 위한 우주탐사 관련 양해각서(MOU)를 체결하여 진행하고 있다. 항우연은 향후 GMAT을 공동 개발할 뿐만 아니라 이를 한국형 달 탐사위성의 임무해석에 활용할 예정이다. 한국형 달 탐사위성은 550kg급 위성으로 달궤도에 진입하여 주어진 임무를 수행하도록 개념설계를 진행 중에 있다.

GMAT은 다음과 같은 많은 특징을 가지고 있다.

- 지구 중력, 대기 항력, 조력 등의 역학 모델링
- 높은 정밀도의 우주선 모델링
- 연료 탱크와 추진기를 포함한 추력 모델링
- J2000, ICRF, 지구고정좌표계, 회전 좌표계, 태양중심좌표계 등 다양한 좌표계 제공
- 라그랑주점, 무게중심 등을 포함하는 높은 정밀도의 태양계 모델링
- 구속조건이 있을 때 비선형 최적화 기능

따라서 이러한 GMAT의 장점을 활용해 우주 공간에서 다양한 임무를 시뮬레이션 해보고 설계 및 검증할 수 있다.

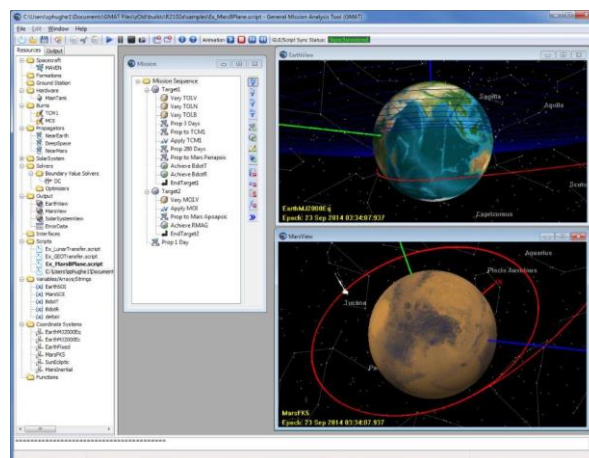


Figure 3. GMAT의 사용자 인터페이스