

## 1 기술개요

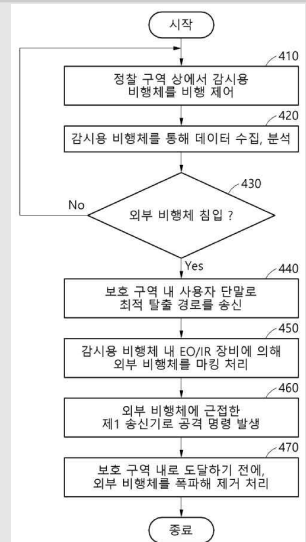
본 발명은 로켓형 드론 때와 같은 외부 침단 공격의 위협에 대응할 수 있는 감시 정찰 대응에 관한

기존 문제점	기술의 차별성 및 경쟁력
<ul style="list-style-type: none"> <li>비행체를 이용하여 공격 위협을 감지 및 방어하기 위한 기술이 제안되고 있으며, 목표 지점에 이룬 후 자폭 시 비용 부담이 크고, 정확한 시점에 자폭할 수 있도록 제어가 필요함</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>정찰 구역 내에 분산 설치된 송신기의 무선 전력을 이용, 외부 비행체를 선제적으로 공격하고 보호 구역 내의 사용자에게 영향을 주지 않음</li> <li>무선 전력을 통해 비행체를 충전하여, 정찰 구역상에서 장기간 체공 비행이 가능</li> </ul>

## 2 기술세부내용

## ○ 무인 비행체 감시 정찰 대응

- 감시용 비행체를 선정된 정찰 구역상에서 비행하도록 제어
- 장착된 레이더 장비를 통해 수집되는 데이터를 분석
- 정찰 구역상에서 외부 비행체의 침입을 감지
- 침입 감지 시, 정찰 구역 내에서 외부 비행체를 제거
- 정찰 구역과 구분되는 보호 구역으로의 침입을 차단
  - : 정찰 구역에 외부 비행체에 근접한 제1 송신기로 공격 명령을 발생
  - : 공격 명령에 따라, 제1 송신기로부터 전송되는 기준치 초과의 무선 전력에 의해, 외부 비행체가 폭발되도록 제거 처리



## 3 관련특허

구분	출원번호	권리현황	발명의 명칭
대표	10-2020-0131384	등록	무인 비행체를 이용한 감시 정찰 대응

## 4 적용시장

보안 분야(긴급 상황 정보 서비스), 해상 분야(해상정찰, 주변국 해양 감시)