

**국토교통연구기획사업**

**자율주행자동차 안전성 평가기술개발 및  
실도로 평가환경 구축 상세기획  
2단계 보고서**

2016. 3.

주관연구기관 / 교통안전공단  
공동연구기관 / 한국교통연구원

**국 토 교 통 부**  
**국토교통과학기술진흥원**

# 목 차

<b>제1장 기획연구의 개요</b> .....	<b>1</b>
제1절 기술의 정의 및 범위 .....	1
제2절 기획연구의 필요성 및 목적 .....	6
<b>제2장 국내외 동향 및 환경 분석</b> .....	<b>13</b>
제1절 국내외 정책동향 및 분석 .....	13
제2절 국내외 시장동향 및 분석 .....	40
제3절 국내외 기술개발 동향 및 전망 .....	47
제4절 국내 연구개발 인프라 구축 .....	102
제5절 종합분석 및 기술수요 .....	109
<b>제3장 연구개발과제 구성 및 추진전략</b> .....	<b>122</b>
제1절 기술개발 추진 방향 정립 .....	122
제2절 비전 및 목표 .....	125
제3절 기술개발에 따른 미래상 .....	127
제4절 연구수행체계 및 과제 구성 .....	129
제5절 세부과제별 주요내용 및 기술·성과 로드맵 .....	133
제6절 기대효과 및 성과활용방안 .....	146

# 제1장 기획연구의 개요

## 제1절 기술의 정의 및 범위

### 1. 기술의 정의

#### 가. 자율주행자동차 안전성 평가기술

기술의 정의에서는 본 과제명에 해당하는 (1)'자율주행자동차 안전성 평가기술개발'과 (2)'실도로 평가환경 구축' 각각에 대하여 개념을 정의함

□ 자율주행자동차 안전성 평가기술

- '자율주행자동차'란 운전자에 의한 직접적인 제어 없이 자동차 내부에 탑재된 장치에 의하거나 자동차 외부의 신호 등과 연계하여 현재 자동차 상태를 인지하고 판단함으로써 자동차를 능동적으로 수정 또는 제어하여 정해진 경로를 추종하거나 설정된 목표 지점에 도달할 수 있도록 하기 위한 기술\*을 의미함

\* 기술구현단계에 따라 6단계(0단계~5 단계)로 분류(아래 표 참조)

<표 1-1> 자율주행기술의 기술단계(Level) 분류

기술단계		기술 설명(SAE 기준)	조향, 가속 및 제동 작동 주체	주행환경 모니터링	주행중 비상상황 대응책임
SAE	NHTSA				
Level 0	Level 0	• 시스템에 의한 개입 또는 경고에 의해 도움 받을 수 있지만, 주행하는 동안 항상 운전자가 모든 운전조작 <sup>1)</sup> 수행(시스템→운전자지원시스템)	운전자	운전자	운전자
Level 1	Level 1	• 시스템이 주행환경에 대한 정보를 이용하여 특정 주행 모드 <sup>2)</sup> 에 대한 가·감속 또는 조향 작동 수행함으로써 운전자의 운전조작 지원(시스템→운전자지원시스템)	운전자 / 시스템	운전자	운전자
Level 2	Level 2	• 시스템이 주행환경에 대한 정보를 이용하여 특정 주행모드에 대한 가·감속 및 조향 작동 수행함으로써 운전자의 운전조작 지원(시스템→운전자지원시스템)	시스템	운전자	운전자
Level 3	Level 3	• 운전자가 개입요구 <sup>3)</sup> 에 적절히 반응할 것이라는 기대를 전제로, 시스템이 특정 주행모드에서 모든 운전조작 수행(시스템→자율주행시스템)	시스템	시스템	운전자
Level 4	Level 4	• 운전자가 개입요구에 적절히 반응하지 않더라도, 시스템이 특정 주행모드에서 모든 운전조작 수행 (시스템→자율주행시스템)	시스템	시스템	시스템
Level 5		• 운전자에 의해 수행될 수 있는 모든 도로 및 주행조건에서, 주행하는 동안 항상 시스템이 모든 운전조작 수행 (시스템→자율주행시스템)	시스템	시스템	시스템

(UNECE/WP29/ITS-AD-04-05 및 SAE J3016 참조)

1) "운전조작"이란 운전 중 발생하는 인지, 판단 및 제어와 관련된 모든 업무를 말하며, 목적지나 경로 설정은 포함하지 않음

- 본 연구에서 기획하는 ‘자율주행자동차 안전성 평가기술’은 자율주행기술이 장착된 자동차의 안전성을 평가하고 검증하기 위한 기술을 의미함
- 자동차 업계에서 시장 출시를 위해 개발 중인 자율주행기술의 수준 및 제품화 유형에 따라 안전성 확인 및 평가 항목을 분류하고 평가 방안을 도출하여 공로상에서 안전하게 주행할 수 있도록 하기 위한 기술 개발에 초점을 맞춤

□ 실도로 평가환경 구축

- ‘실도로 평가환경 구축’이란 실도로 운행과 유사한 도로 환경을 조성하여 다양한 교통 상황을 임의로 구현(평가시나리오 기반)할 수 있는 종합적인 테스트 환경 구현을 의미함
- 이는 자율주행 자동차의 도로운행 안전성을 검증하기 위하여, 도로·교통·통신 등 도로 인프라 환경과 신호제어·통합운영시스템 등 도로운영 환경, 차량거동 등의 개별차량 데이터를 수집하는 장치 등 자료 분석 환경을 포함하는 평가환경 구축을 의미함

<표 1-2> 실도로 평가환경 내용

구분	실도로 평가환경 내용
도로환경	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 시가지도로, 국도, 간선도로, 고속도로 등의 도로 구축을 통해 교차로 회전, 분류, 합류 등 교통상충을 모의</li> <li>• 차량 운행, 보행자와 자전거 이용자의 통행, 주차 등에 관련된 도로시설물 포함</li> </ul>
교통 환경	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 차량과 보행자, 자전거 이용자 등의 통행에 영향을 미치는 교통신호, 교통통제, 돌발상황, 교통혼잡, 기상상황 등을 포함</li> <li>• 교통상충을 유발할 수 있는 다양한 교통시설과 교통 조건, 상태 등을 포함</li> </ul>
통신환경	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 자율주행 구현 및 안전성 평가를 위한 차량간 통신(V2V), 차량-인프라 간 통신(V2I) 상태를 평가할 수 있는 통신 관련 장치 및 시스템, 관제센터로 구성</li> <li>• 전파방해, 오정보 등을 송신할 수 있는 송신 장치 등 포함</li> </ul>
평가환경	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 실제 교통상황에서 발생할 수 있는 다양한 교통상충을 모의할 수 있는 통합운영 시스템과 차량거동 등 평가를 위한 각종 센서, 데이터 계측 및 수집 장치 포함</li> </ul>

2) "주행모드"란 고속도로 합류, 고속주행, 저속정체주행, 교내폐쇄주행 등 특정한 운전조작 요건을 갖는 주행시나리오를 의미함  
 3) "개입요구"란 자율주행시스템이 운전자에게 운전조작의 수행을 시작하거나 재개하도록 알리는 신호를 의미함

## 2. 기술의 범위

본 연구는 향후 자율주행기술의 상용화에 대비하여 자동차 관점에서 도로교통안전을 확보하기 위한 평가방안 및 평가기준을 도출하여 정부의 제도 및 정책을 보완하기 위한 것으로, 이를 위해 필요한 기술분야 및 기술단계 측면에서 기술범위를 제시함

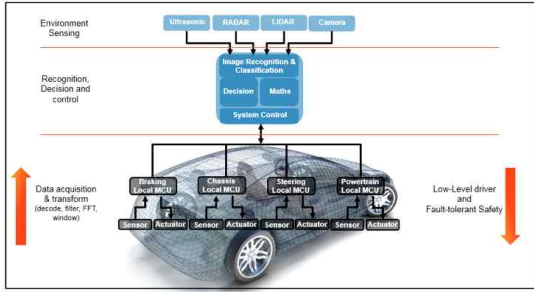
### □ 자율주행자동차 기술분야 측면

- 자율주행자동차의 안전성을 확인하고 평가하기 위한 분야는 크게 '주행안전', '기능안전', '보안안전', 'DVI(Driver-Vehicle Interface) 안전'으로 구분 가능함
  - (주행안전 평가기술) 자율주행기술을 장착한 자율주행자동차가 안전한 운행을 위해 주행모드와 관련된 인지·판단·제어를 적절하게 수행하는지 여부를 확인하고 평가하기 위한 기술을 의미함

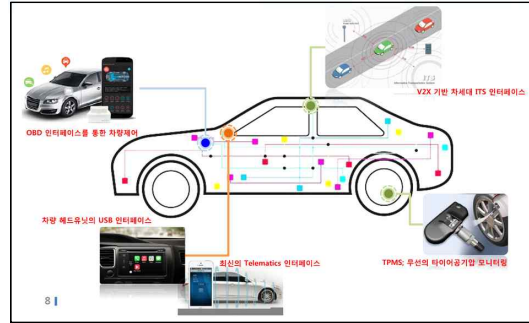


<그림 1-1> 주행안전 관련 (주행 중 돌발상황 발생 시나리오)

- (기능안전 평가기술) 자율주행자동차의 복잡한 전자제어장치의 여러 기능과 관련하여 최소한의 기능고장 안전 설계 여부, 전자제어장치 고장 시 제어전략의 적정성 등을 평가하기 위한 기술을 의미함
- (통신보안 안전 평가기술) 방해 전파 등 통신교란·통신데이터 위변조 및 운행데이터의 임의 수집 등에 대한 안전성 확보여부를 평가하기 위한 기술을 의미함



<그림 1-2> 기능안전 관련  
(전자제어시스템 안전성 분석 절차)



<그림 1-3> 통신보안안전성 관련  
(보안 취약 요소)

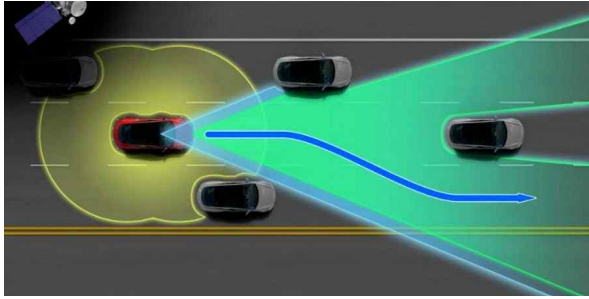
- (DVI 안전 평가기술)은 자율주행과 비(非)자율주행 작동 사이의 전환을 안전하게 하기 위하여 운전자와 자동차 사이의 커뮤니케이션, 제어기능 및 운전자 인지반응 등 운전자 행태와 관련된 요소들을 도출하고 평가하는 기술을 의미함



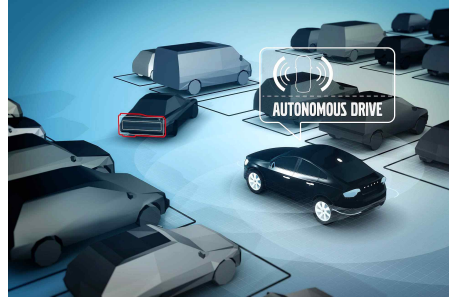
<그림 1-4> DVI 안전 관련 (제어권 전환)

□ 자율주행자동차 기술수준(Level) 측면

- 자율주행자동차 안전성 평가기술의 기술단계 측면에서의 개발범위는 국내·외의 첨단 운전자 지원 장치(ADAS) 관련 평가기술개발 수준 및 자율주행기술의 시장 도입 단계를 고려하여 Level 3에 해당하는 자율주행기술 안전성 평가기술을 주요 대상으로 함
- 이는 자동차전용도로(고속도로 포함) 환경에서 주행하는 자율주행 기능(Level 3)과 일부 주차장 환경에서 구현되는 자율주차(Level 3~4) 기능으로 구분할 수 있음
- \* Level 2에 해당하는 운전자지원기술은 일부 포함될 수 있으며, Level 4 이상에 해당하는 자율주행기술에 대한 평가기술 연구는 단계적 혹은 중장기적 접근 필요



<그림 1-5> 자동차전용도로 자율주행



<그림 1-6> 자율주차

- 비교적 단기간에 국지적인 V2X나 인프라 구현이 가능한 자율주차 기능의 경우 V2X를 포함한 안전성 평가기술 개발을 대상으로 함
  - 자동차전용도로 환경에서 구현되는 Level 3 자율주행기술은 V2X 인프라의 지원 없이 주행가능한 기술에 대한 안전성 평가기술 개발을 대상으로 함
- \* 현재 V2X 도로인프라 보급이 아직 검토 단계임

□ 기술개발단계 측면

- 본 연구의 자율주행자동차 실도로 평가환경 구축의 범위는 Level 3 이상에 해당하는 자율주행자동차의 안전성을 평가할 수 있는 도로시설, 교통시설, 통신시설 및 평가시설을 구축하는 것으로 함
- 본 연구에서 기획하는 실도로 평가환경 구현은 자율주행자동차의 환경인지, 판단, 제어 등 일체의 자율주행 도로 운행의 안전성을 평가하기 위한 것임
  - 차선의 인식, 추월, 차선변경, 보행자 회피 등 실도로에서 발생하는 다양한 주행 조건에 대한 실차 운행환경, 규격화된 평가 방법 및 환경을 제공함으로써 향후 시가지 자율주행을 포함한 고난이도의 자율주행기술의 본격적인 연구개발을 촉진하고 안전성 검증 평가가 가능하도록 하기 위함

## 제2절 기획연구의 필요성 및 목적

### 1. 기획연구의 배경

□ 자율주행기술 도입 요구 증대

○ '기술' 및 '기계' 중심에서 '인간' 및 '편의' 중심으로 자동차산업 패러다임이 변화함에 따라, 자동차의 안전성 및 편의성에 대한 수요가 고도화·다양화되는 추세임

- 인구고령화에 따른 교통취약 계층(Vulnerable Road User : 교통약자) 증가가 예상됨에 따라 이러한 교통약자의 이동 편의(기동성, 독립성, 그 외 서비스이용) 및 안전성 확보를 위한 자동차 요구 증가가 예상됨

\* 우리나라는 고령화 사회('00) 진입 및 고령사회('18), 초고령사회('26)로 진행 중

\* 고령운전자 교통사고는 최근 10년간 연평균 14.4% 증가, 전체 교통사고에서 차지하는 점유율도 '01년 1.4%에서 '10년 5.6%로 급증 (도로교통공단)

- 이와 함께 자동차 주행의 편리성, 조작의 용이성 등 최적화된 운전환경을 제공할 수 있는 자동차의 요구가 증대되고 있음

○ 자율주행기술은 주행 안전성을 제고함으로써 교통사고·체증 감소에도 크게 기여함

- 교통사고의 가장 큰 원인으로 인적요인(Human factor)\*을 인식하기 시작함에 따라 자율주행기술 도입·적용의 필요성에 대한 요구가 증대되고 있음

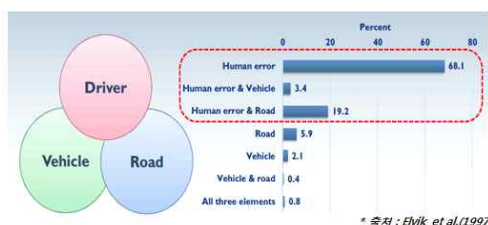
- 전 세계 자동차 사고 사망자수는 연간 124만명에 이르고(한국 '14년 4,762명), 이 중 90%가 전방주시 태만, 졸음운전 등 운전자 과실(WHO, '12)로, 자율주행 도입에 의해 이러한 운전자 과실에 의한 교통사고를 획기적으로 감소시킬 수 있을 것임

> 전 세계 도로교통사고 현황 (WHO, 2013)

- 사망 : 124만명/년
- 부상 : 5,000만명/년
- 사망원인 : 8번째 주요 사망원인  
→ 2030년 5번째 사망원인

> 요인별 사고 분석

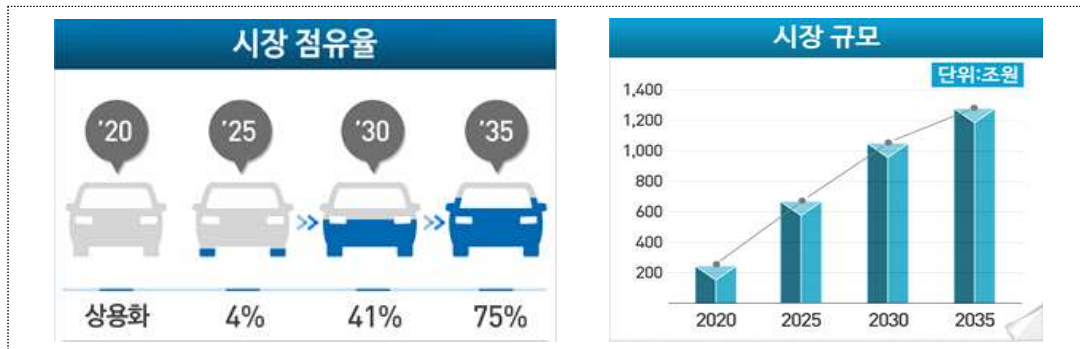
- 인적 요인 : 90+% of all crashes



<그림 1-7> 사고요인과 자율주행기술 관련성(영국 DfT, 2015)

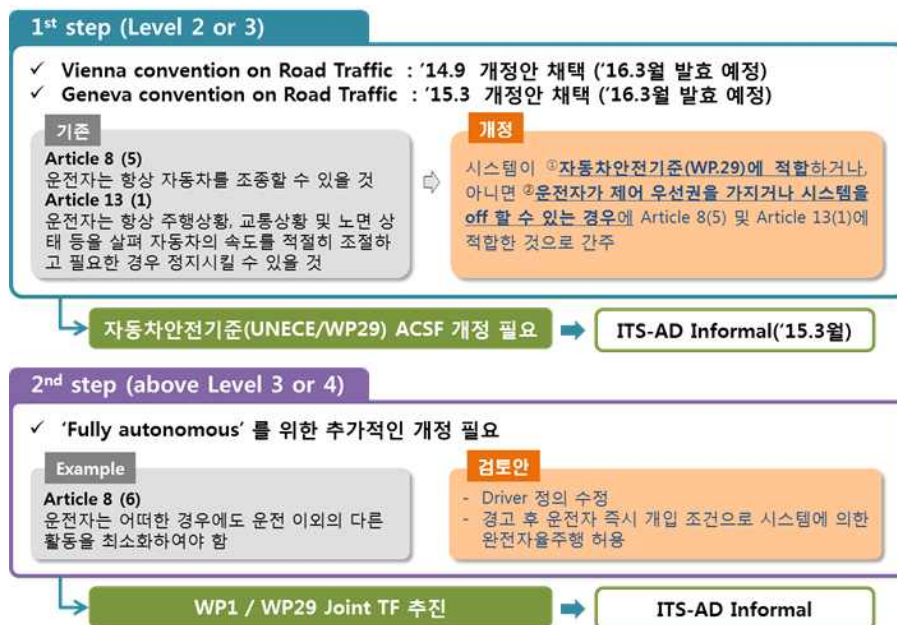
□ 자율주행기술을 모티브로 교통환경 및 법·제도 변화

- 현재 자동차를 포함한 모든 도로·교통·물류시스템은 자율주행을 모티브로 변화하는 추세임
- '20년 경 양산형 자율주행차 출시 '약 1만대', '35년에는 신규 차량 중 자율주행기술을 탑재한 자동차 비중이 75%에 해당하는 약 8천만대에 이를 것으로 전망하고 있음



<그림 1-8> 자율주행 시장 전망 (Navigant Research, '13)

- 자동차제작사들의 자율주행 기술개발을 지원하기 위한 법·제도 정비 중임
- UNECE/WP29에서는 자율주행시 시스템에 의한 도로 운행이 가능하도록 국제 도로교통 협약(비엔나, 제네바)을 개정하고 있음



<그림 1-9> 자율주행 기술 도입 위한 제도 동향(WP1 & WP29)

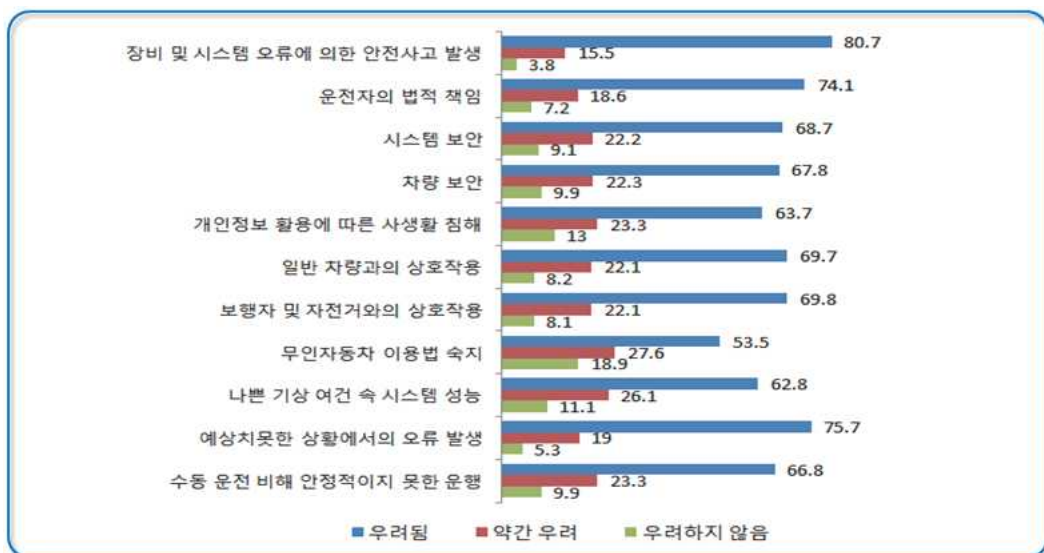
- 또한 미국, 유럽, 일본 등 세계 각국은 자율주행자동차의 실도로 시험운행이 가능하도록 하기 위한 제도를 정비 중임

□ 자율주행기술도입의 파급효과

- (환경적 측면) 교통정체감소에 따른 배출가스 감소 및 에너지 절감에 기여
  - \* (미국) 연간 연료비용 30% (약 158bn) 절감 (자료 : Morgan Stanly, '13)
  - \* 최적 드라이빙에 의한 CO2 60% 절감 (자료 : McKinsey, '15)
  
- (경제적 측면) 교통사고 감소로 인한 사고비용 절감
  - \* (미국) 연간 교통사고비용 \$488bn 절감 (자료 : Morgan Stanly, '13)
  - \* (한국) '25년 고속도로 사망률 50% 감소 시 연간 5천억원 절감(자료 : 산업통상자원부, '14)
  
- (사회적 측면) 운전시간 여가활용으로 삶의 질 및 생산성 향상에 기여함
  - \* (미국) 운전자 1인당 하루 50분 여가시간 창출로 연간 159조원 경제 효과 창출 (자료 : Morgan Stanly, '15)
  - \* (미국) 연간 \$507bn 절감 (자료 : Morgan Stanly, '13)
  - \* 교통약자 이동수단 강화 및 Car Sharing, Carpooling 등 신규 교통수단 개념 도입 (자료 : McKinsey, '15)

□ 자율주행자동차 안전성평가연구 중요성 증가

- 자율주행기술 도입시 가장 큰 위험요소로 사고책임, 주행 및 통신보안 등에 따른 안전성 논란이 제기되고 있음
- 미국 미시건 대학의 자율주행자동차 도입에 대한 사전 소비자 인식 조사 결과, 장비 및 시스템의 결함, 운전자의 법적 책임, 예기치 못한 오류 발생, 다른 차량들 사이의 상호작용, 보행자 및 자전거와 상호작용, 보안 문제 등 여러 가지 사안에 대한 우려 있음



<그림 1-10> 자율주행자동차 관련 소비자 인식 조사(University of Michigan, 2014)

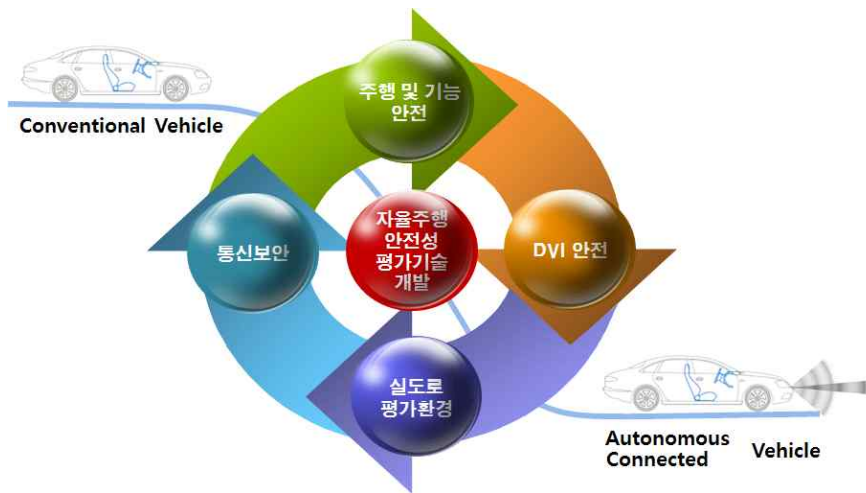
- 미국 Harris Poll 설문조사('14년) 결과, 52%가 무인차의 안전성에 의문을 제기하였으며, 그 이유로는 공신력 있는 기관 통한 안전성 확인이 담보되지 않았기 때문으로 답변함
- 이에 따라 자율주행기술의 안전성 연구 필요성이 제기되어 유럽을 중심으로 한 UNECE/WP29와 미국(NHTSA) 등에서 이에 대한 계획이 발표되고 있음
- (유럽) UNECE/WP29 산하 ITS-AD(Automated Driving) IWG('15. 3월 발족) 활동을 통해 자율주행기술 정의, 법적 한계 및 이슈, 국제조화기준 논의 아이템, eSafety 및 eSecurity에 대한 조화된 일반 가이드라인 등 제시
- (미국) 자율주행자동차 관련 NHTSA의 정책방향 제시('13. 5월) 및 인적요소(Human factor) 연구, 전자제어장치(Electronic control systems) 안전성 연구, 시스템성능기준 개발 등 R&D 추진 계획 발표
- 또한 다양한 교통환경 상황 제공으로 첨단 운전자지원시스템 및 자율주행기술의 성능평가가 가능하도록 하기 위해 스웨덴 AstaZero, 미국 M-city 등 평가환경 조성을 추진중임

## 2. 기획연구의 필요성

### □ 기술적 측면

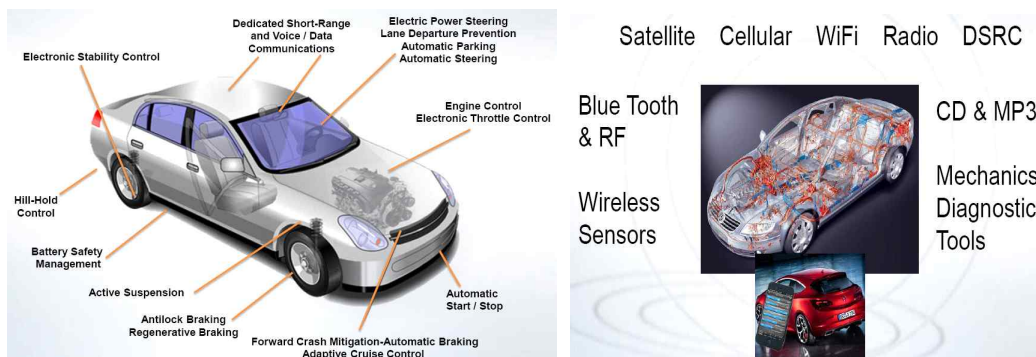
- 우리나라가 자율주행자동차 시장을 선점하기 위해서는 이의 상용화를 위해 필요한 자율주행자동차 평가기술개발이 시급함
  - 전세계 자동차 제작사를 포함하여 구글, 테슬라 등 IT 분야를 망라한 산업계 전반에 걸쳐 자율주행기술에 대한 개발 경쟁이 심화되고 있는 상황임
  - 현재 우리나라의 자동차 안전기술분야는 수동안전 시스템을 제외한 모든 분야가 선진국 대비 80% 미만의 기술력을 보유하고 있으며, 자율주행시스템 기술은 77.5% 수준으로 기술 격차가 매우 큼
- 자율주행기술은 기존 자동차 기술 패러다임을 뛰어넘는 혁신 기술이 요구되는 분야로 이에 상응하는 안전성 평가기술개발이 선행될 필요가 있음
  - 자율주행기술은 기존 자동차와는 달리 운전자가 아닌 시스템에 의해 주변 상황을 인지하여 판단 및 제어를 수행하는 기술로 운전자와 시스템 사이의 상호작용에 대한 연구를 포함하여 복잡한 실도로 주행상황을 반영한 시스템의 제어성능 개발 등이 필요함
  - 그에 따른 안전성을 확보하고 평가하기 위한 기술 역시 새롭게 제시되어야 함
- 특히, Level 3 이상의 자율주행기술은 시스템에 대한 의존도가 매우 높으므로 본격적인 시장 도입 이전에 안전성에 대한 평가기술이 반드시 선행 연구되어야 함

- (민간투자 또는 기술개발유도) 자율주행자동차 안전성평가기술개발로 제작사 기술개발 방향 수립을 지원할 필요
- 세계 각국은 자율주행자동차 개발 및 상용화를 위해 정부차원에서 적극적으로 지원하고 있으며, 자동차 산업의 패러다임 변화로 국내 자동차 산업이 자율주행자동차 시장에 적기에 진입할 수 있도록 관련 제도의 개선과 기술개발 지원이 필요
  - '자율주행차 상용화 지원방안'(정부부처 합동, '15. 5월)에 따른 '20년 자율주행기술 상용화 지원 위해 연내 '자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경' 개발 관련 R&D 도출 필요



<그림 1-11> 평가기술 통한 자율주행 기술 상용화

- 실도로에서의 자율주행자동차의 주행 및 기능의 안전성에 대한 대비책이 마련되어야 함
  - 현재 첨단 운전지원장치를 중심으로 ISO 26262에 의한 설계 단계의 안전성 검증을 위한 표준은 있지만, 실도로에서 발생하는 다양한 주행 및 고장상황을 대비한 안전성을 확인하기 위한 평가기술은 없는 상황임
- 자율주행자동차가 V2X 및 Connected 환경에 노출되는 경우 현재 내·외부 통신의 보안에 대한 안전성확보와, 사이버 보안 위협을 평가하고 대응하기 위한 방안 마련이 시급함



<그림 1-12> 통신보안 취약 지점

- 자율주행기술의 안전성 평가를 위해서는 다양한 교통환경에 대한 Use case 검토를 통해 시험모드를 특정할 필요가 있으며 이를 반복·재현할 수 있는 평가환경 구현이 필요

	운전자 모드	AV 시스템 작동	제어권 전환 시나리오(Warning cascade)		운전자 모드
			선택적 제어권 전환 요청	강제적 제어권 전환 요청	
운전자	운전자 제어 운전자 모니터링	제어권 전환 대비	제어권 전환		운전자 제어 운전자 모니터링
AV 시스템	대기 (Stand-by)	시스템 제어 시스템 모니터링			대기 (Stand-by)
DVI (Example)			 <ul style="list-style-type: none"> <li>• 황색 또는 적색 심플(cluster)</li> <li>• 텍스트 알림(Instrument cluster)</li> </ul>	 <ul style="list-style-type: none"> <li>• 적색 심플(cluster)</li> <li>• 청각 또는 촉각 경고</li> </ul>	

<그림 1-13> Level 3 자율주행 Use case

- 실도로 시험운행의 경우 특정 모드의 재현 시험이 불가하며, 공로상 주행하는 일반 차량들과 혼재하여 특정 모드 평가가 불가능함
- 현재 국내에는 V2X와 시가지 도로를 포함하는 GPS 음영시설 및 다양한 도로 및 교통환경을 구비한 자율주행 평가시설이 없으며, 자율주행 기술개발을 지원하고 향후 검증평가 수행을 위해서는 이에 대한 기반환경 구축이 필요

□ 정책적 측면

- 유럽(UNECE) 및 미국(NHTSA)이 주도하고 있는 자율주행자동차 평가기술 개발 로드맵에 부합하는 국제조화기준 도출을 위해 정부 주도의 R&D 지원이 필요함
  - 자율주행기술 구현 통한 사회·경제·문화적 효과 달성 등 성공적 도입 위해 평가기준 제·개정 및 관련 법령, 제도 및 정책 등에 대한 지원
- 자율주행자동차 평가기술개발은 자율주행을 지원하기 위한 법, 제도적 정비와 첨단기술의 제어 및 관리 기준 수립 등 정부 차원에서의 정책적 판단 및 지원이 필수적임
  - 자율주행자동차는 다양한 IT 분야의 기술적 접목과 연계가 필요하며 IT 기술의 발전 속도와 다양성을 고려할 때 기술 융·복합에 따른 표준화, 산업 분야 간 이견 조율, 첨단 주행체계 도입을 위한 제도 도입 등 정부의 관리·조정 역할이 중요함
  - 실제 미국, 유럽, 일본 등 선진국들은 도로교통 안전성 증대를 위하여 도로 인프라 구축 및 자동차 탑재 안전시스템 의무 장착 확대를 정부 주도로 시도하고 있으며, 이에 따라 우리나라도 정부차원의 공인된 평가기술 개발 및 평가환경 구축을 위한 적극적인 지원이 필요함

- 본 기획연구에서는 현행 법규와 상충되는 부분을 해결하는 것을 시작으로 해서 사고 시 책임소재와 같이 장기적인 논의가 필요한 사안에 이르기까지 단계별로 제도 정비를 추진할 필요가 있음

### 3. 기획연구의 목적

- ‘자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구현’ 기획의 목적은 자율주행기술의 상용화에 대비하여 자율주행자동차의 안전성을 사전에 확인하고 평가할 수 있는 평가기술을 개발함으로써, 자율주행기술의 기술적 가이드라인과 정책적 판단기준을 제시하고, 자율주행자동차의 안전성을 평가할 수 있는 반복·재현성 있는 평가환경 및 평가시스템 구현을 통해 국내·외 제작사의 자율주행 기술개발 지원 및 검증평가 시행이 가능하도록 하기 위한 연구개발을 기획하는 것임
- 본 연구를 통해 자율주행자동차 관련 기술개발을 지원하기 위한 정부의 정책을 지원하고 자율주행기술의 상용화에 대비한 자동차 안전도 확보 연구 당위성을 제시하는 한편 연구개발 예산을 효율적으로 활용하고자 함
- 또한, 본 연구를 통하여 향후 자율주행기술 변화에 선도적으로 대응하기 위한 국가 차원의 중장기 연구계획을 수립하는 한편, 자율주행 관련 국제기준을 주도하기 위한 역량을 확보하기 위함

## 제2장 국내외 동향 및 환경 분석

### 제1절 국내외 정책동향 및 분석

#### 1. 국내 정책동향

- 자율주행자동차 관련 국내 정책 동향은 다음과 같으며, 각 부처별로 상용화를 위한 정책 및 R&D가 지속적으로 수행 중에 있음

<표 2-1> 자율주행자동차 관련 국내 정책 동향

연 도	부 처	내 용
'03.12	산업부	· 차세대 성장동력사업-미래형 자동차 추진
'11.9	국토부	· 제7차 국가교통안전기본계획('12~'16) 국가의 전반적인 교통안전수준의 향상을 도모하기 위하여 국가 교통안전기본계획 수립
'12.1	산업부	· 스마트카 분야 PD 제도 도입 매년 스마트카 R&BD 전략(기술로드맵 포함) 수립
'12.12	국토부	· 교통체계효율화사업 5개 과제 기획 5대 Mobility : Safe, Smart, Eco, Welfare, Logi Mobility
'13.5	국무회의	· 박근혜정부 국정과제 추진계획 및 평가·관리계획 IT·SW 융합을 통한 주력산업 구조 고도화 ※ 소재·부품, 뿌리산업분야(중소·중견기업 중심)의 융합 확산을 위해 시스템 반도체(전력반도체), 첨단센서 등 차세대 HW 기술개발 및 나노소재, SW 융합 부품 등 시장선도형 핵심 소재 부품 개발
'13.7	미래부	· 제3차 과학기술기본계획('13~'17) 국가 연구개발 투자 확대 및 효율화 5대 분야 전략기술개발 추진(국가전략기술 120개, 중점기술 30개)
'13.10	미래부	· 정보통신기술(ICT) 연구개발(R&D) 중장기 전략 15대 미래 서비스 중에 하나로 'ICT카 서비스' 선정 * ICT카 서비스 : 스마트 교통 인프라 환경 하에서 자율주행 자동차 기반 교통 서비스
'13.12	미래부	· 제5차 국가정보화 기본계획(2013~2017) 디지털 창조한국 실현을 위한 4대 CORE 전략 및 15대 과제 중 "[7] 윤택한지능형 생활환경 조성"에 스마트카 등 편리하고 안전한 이동 보장 내용 포함
'13.12	산업부	· 제6차 산업기술혁신계획(2014~2018) 13개 대형융합과제 추진 내용 중 "자율주행자동차" 포함
'13.12	산업부	· "자율주행자동차" 관련 대형융합과제 추진 및 예비 타당성 조사를 위한 기획보고서 작성 '14 하반기 예타 신청 사업명 : 자동차 전용도로에서의 자율주행 핵심기술개발 소요예산 : 2,955억원/7년('15~'21) ※ 국고 1,846억원(62.5%), 지방비 150억원(5.1%), 민자 959억원(32.4%)

'13.12.26	국토부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 도로기술 R&amp;D 전략 수립(2020~2040)</li> <li>• 교통혼잡 해소 및 교통사고 예방을 위한 편리하고 안전한 미래형 도로교통 환경구축 기술 확보(2030) 및 Door-to-door 자율주행도로 구축(2040)</li> </ul>
'14.4.10	미래부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2015년도 정부연구개발투자방향 및 기준(안)</li> <li>- 기계·제조 분야의 중기 투자방향 : 주력산업 고도화, 신산업 창출 등 기존산업, 타 산업에 파급효과가 큰 자율주행차, 해양플랜트 등 미래산업 선도기술에 투자강화</li> <li>- 기계·제조 분야의 '15년도 투자방향 : 자동차 분야는 선진국의 안전기준 강화에 따라 장착이 의무화되는 운전자보조시스템* 개발 등을 위해 스마트카 투자비중 확대</li> <li>* 긴급제동장치, 차선이탈경보/유지보조장치, 속도경보시스템 등</li> </ul>
'14.4.23	국과심	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 국가중점과학기술 전략로드맵(안)</li> <li>- 제3차 과학기술기본계획('13.7.8)에 따라 범부처 전략로드맵 수립</li> <li>- 과학기술기본계획상 국가전략기술(120개) 중 중요도 및 범부처 협력 필요성을 고려하여 '로드맵 수립추진단'이 선정한 5대 분야 30개 기술</li> <li>※ 30대 국가중점과학기술에 “스마트 자동차 기술” 포함</li> </ul>
'14.4.29	산업부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2014 자동차 부품산업 발전 심포지엄 개최</li> <li>• 민·관의 자동차 R&amp;D 추진방향 공유의 장 마련</li> </ul>
'14.4.30	관계부처	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 미래 성장동력 창출 본격 추진을 위한 발대식 개최 (스마트 자동차) 미래부, 산업부, 국토부 공동 추진</li> </ul>
'14.7	국토부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 창조경제 실현을 위한 국토교통 R&amp;D 중장기 전략</li> <li>• 10대 중점 프로젝트(Value Creator 2.0)에 “자율주행도로” 를 선정</li> <li>※ 자율주행도로 : 막힘없는 도로주행 환경을 제공하기 위하여 교통·차량·도로·통신 등을 융·복합하는 차세대 교통 기술을 개발하여 군집주행 및 자율주행 구현</li> </ul>
'15.5	제3차 규제개혁 장관회의	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 자율주행 자동차 활성화 지원방안으로 자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 테스트베드 구축 관련 보고</li> <li>• 자율주행자동차 상용화 지원방안</li> </ul>
'16.2	국토부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 자율주행차 상용화 지원방안 추진 로드맵</li> <li>• '15.5 자율주행자동차 상용화 지원방안에 대한 자율주행차 상용화 추진전략 제시</li> <li>※ 추진전략 : 자율주행차 상용화 대비 제도 발전, 자율주행 지원 인프라 확충, 기술개발 지원, 전문인력 양성·산업 육성</li> </ul>
	산자부	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 스마트(자율주행) 자동차 R&amp;D 실행계획 수립</li> </ul>

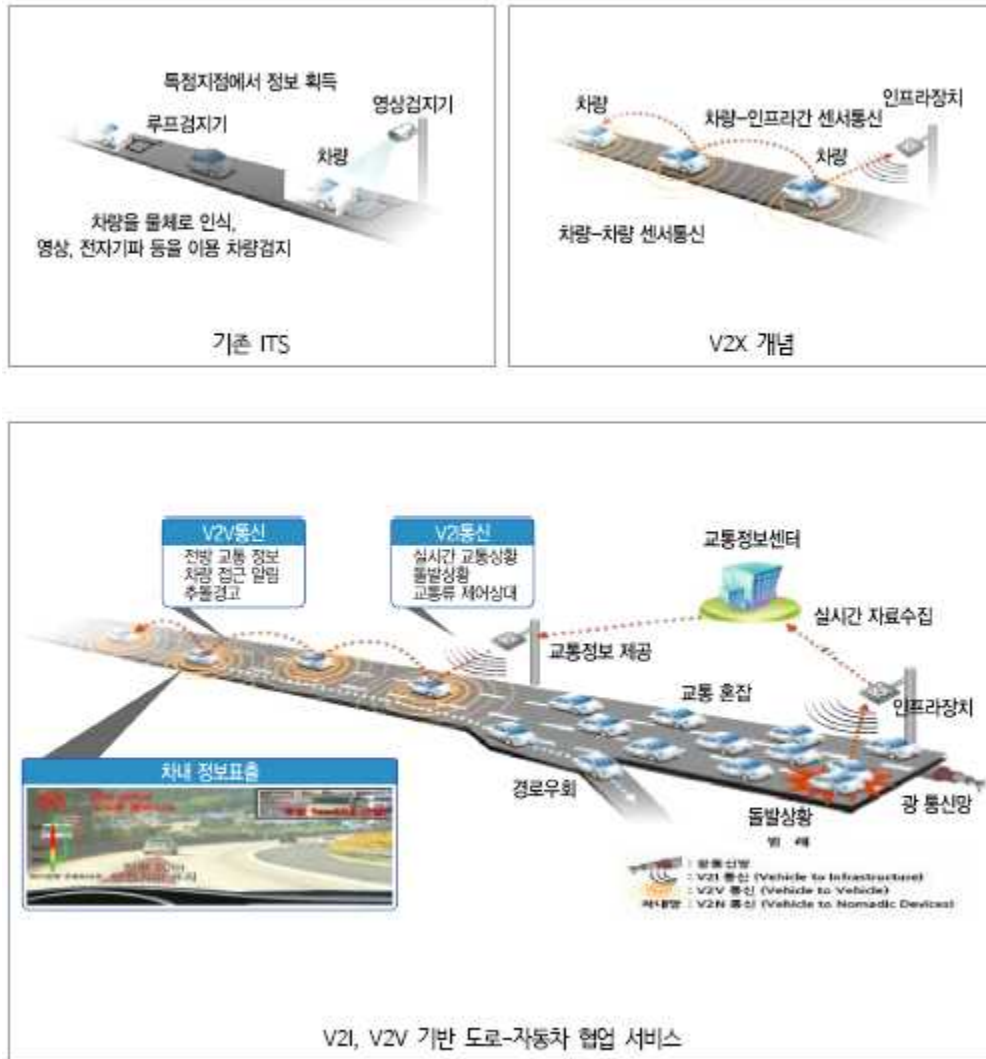
### 가. 국토교통 R&D 중장기 전략

- 국토교통부의 창조경제 실현을 위한 국토교통 R&D 중장기 전략('14.7.)에 의하면 차량 간, 차량-도로 간 통신 및 위치정보 빅데이터의 효율적 관리를 통해 안전하고 막힘이 없는 자율주행도로 구현이 3대 중점 프로젝트로 선정됨



<그림 2-1> 국토교통 R&D 중장기 비전 및 전략

- 추진목표는 막힘없는 도로주행 환경을 제공하기 위하여 교통, 차량, 도로, 통신 등을 융·복합하는 차세대 교통 기술을 개발하여 군집주행 및 자율주행을 구현하는 것임
- 우리나라의 ITS 시장의 고성장(교통정보, 하이패스 등)에도 불구하고 새로운 자동차(자율주행자동차)-도로 연계 서비스(C-ITS)개발 진행은 미흡한 상태임



<그림 2-2> 기존 ITS 및 차세대 C-ITS 개요

<표 2-2> 국토교통 R&D 중장기 전략 자율주행도로 세부내용

구분	내용	예상 기대효과
교통운영 분야	<ul style="list-style-type: none"> <li>복합센서가 융합된 차량 장치 개발을 통해 운전자에게 사고 위험 예측정보를 제공하는 실시간 교통 빅데이터 구축 추진</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>V2X 기반 자율주행도로 운영제어시스템 등의 개발을 통해 교통량 50% 향상 및 정책 예방 효과 마련</li> </ul>
교통안전 분야	<ul style="list-style-type: none"> <li>인적 요소에 의한 교통사고(전체 교통사고의 93%) 예방을 위하여 중·횡 방향 충돌 제어 지원시스템 및 능동안전 차량 등 개발</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>고속도로 혼잡비용 30% 감소 및 스마트 도로교통 환경 구현을 통한 교통사고 20% 절감</li> </ul>
도로인프라 분야	<ul style="list-style-type: none"> <li>도로환경의 위험성 및 불합리성에 따른 사고 위험을 차단하기 위한 스마트 도로 환경 기술 등 개발</li> </ul>	



<그림 2-3> 국토교통 R&D 중장기 전략 자율주행도로 로드맵

#### 나. 스마트(자율주행) 자동차 R&D 실행계획 수립

- 스마트(자율주행) 자동차 R&D 실행계획 수립의 기본방향은 단계별 세부목표, 성과물, 추진과제를 구체화하고 추진 과제별 책임주체의 명시임
- 스마트 자동차 추진단장의 주도하에 미래부, 산자부, 국토부 등 3개 부처의 TF를 구성하여 실행계획 수립
- 미래성장동력 로드맵\*(2~3단계) 초안 수립 및 실행계획 작성
  - \* 1단계 : '14년~'15년, 2단계 : '16년~'19년, 3단계 : '20년~'22년



<그림 2-4> 스마트(자율주행) 자동차 추진단 추진체계

구분	1단계		2단계(eye on)				3단계(conditional eye off)			비고	
	2014	2015	2016	2017	2018	2019	2020	2021	2022		
산업부	안전규제 또는 NCAP과 연계된 모듈, 부품 및 핵심소자 기술 개발										예타 (3,000억)
	자율주행을 위한 핵심부품 및 기반기술 개발						핵심부품 기술 고도화 및 SW&SoC 융합부품 개발				
	서라운드 센서 기반 자율주행 서비스 개발						서라운드 센서 + V2X 기반 자율주행 서비스 고도화				
							클라우드 기반 자율주행 차량 통합 기술 개발				
미래부	커넥티드 드라이빙 컴퓨팅 시스템(예, nVidia) 개발										
	빅데이터 기반 스마트 자동차 서비스 개발				빅데이터 기반 스마트 자동차 서비스 고도화						
					신생태계 구축을 위한 클라우드 센터		센터 기반 서비스 산업 활성화				
	클라우드 기반 맵서비스 기반 기술 개발				클라우드 기반 맵서비스 고도화						
	V2X 통신 및 보안 기술 개발				V2X 통신 및 보안 기술 고도화						
국토부	스마트 자율협력 도로(서울-호법, 인프라고도화, 도로시스템(C-ACC))						스마트 자율협력 도로 고도화			도로	
	첨단안전자동차(ADAS) 안전성평가기술개발										
	자율주행자동차안전성평가기술개발										조정
	자율주행자동차 테스트베드 실험도시 구축						자율주행자동차 테스트베드 실험도시 고도화				
	자율주행지원법/제도개선및국제기준조화(임시운행,리콜,보안 등)										신규

<그림 2-5> 스마트(자율주행) 자동차 로드맵(안)

<표 2-3> 스마트(자율주행) 자동차 R&D 실행계획

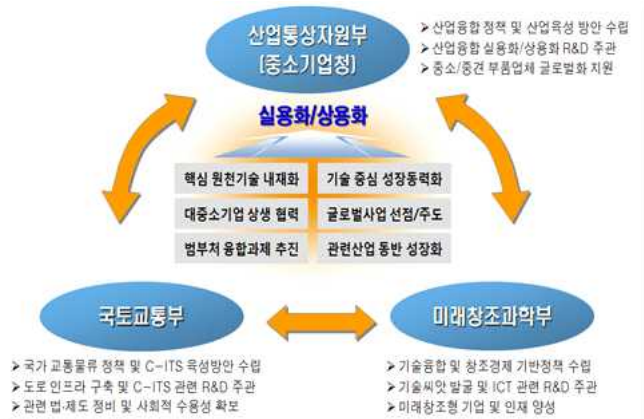
구 분	관계부처	내 용
기반구축 (2014년~2015년)	산업부	자동차-ICT 융합 New Biz 지원단 시범운영
	산업부	안전규제-NCAP 연계 핵심부품 및 소자 등 기반 기술 개발
	미래부	클라우드 기반 자율주행 SW·통신보안 기반 기술 개발
	미래부	빅데이터 기반 스마트 자동차 실증 서비스 개발
	국토부	스마트 자율협력주행도로 시스템 개발(2015~2018)
R&D/인프라/표준화 (2016년~2019년)	산업부	자동차-ICT 융합 New Biz 지원단 활동 강화를 통해 자동차-반도체 사업간 융합 R&D 기술 개발 지원
	산업부	안전규제-NCAP 연계 핵심부품 및 소자 등 기술 내재화
	산업부	자율주행을 위한 핵심부품 및 기반기술 개발
	산업부	서라운드 센서 기반 자율주행 서비스 개발
	미래부	클라우드 기반 자율주행 SW·통신보안 기반 기술 개발
	미래부	빅데이터 기반 스마트 자동차 실증 서비스 개발
	미래부	커넥티드 드라이빙 컴퓨팅 시스템 개발
	미래부	신생태계 구축을 위한 클라우드 센터 구축
	국토부	스마트 자율협력주행 도로시스템 개발(계속)
	국토부	자율주행자동차 테스트베드 실험도시 구축
	국토부	자율주행자동차 법/제도 개선 및 국제기준조화
국토부	자율주행자동차 안전성 평가기술개발	
산업/서비스 활성화 (2020년~2022년)	산업부	자동차-ICT 융합 New Biz 지원단 활성화(계속)
	산업부	안전규제-NCAP 연계 핵심부품 및 소자 등 기술 고도화
	산업부	스마트자동차 핵심부품 기술 고도화 및 SW&SOC 융합부품 개발
	산업부	서라운드 센서 + V2X 기반 자율주행 서비스 고도화
	산업부	클라우드 기반 자율주행을 위한 기반 기술 개발
	미래부	커넥티드 드라이빙 컴퓨팅 시스템 고도화
	미래부	클라우드 기반 자율주행 SW·통신보안 고도화
	미래부	클라우드 센터 기반 스마트 자동차 서비스 고도화 및 산업 활성화
	국토부	스마트 자율협력주행도로 고도화
	국토부	자율주행자동차 테스트베드 실험도시 고도화
	국토부	자율주행자동차 법/제도 개선 및 국제기준조화
국토부	자율주행자동차 안전성 평가기술개발 고도화	

다. 자율주행자동차 상용화 지원방안

- 자율주행자동차 상용화 지원방안의 기본방향으로 단계별 목표, 정부지원 및 이벤트에 대한 추진일정을 제시하고 각 세부 과제별 추진일정 및 소관부처를 명시함



<그림 2-6> 정부의 자율주행자동차 상용화 지원방안 비전 및 목표



<그림 2-7> 자율주행자동차 관련 정부 부처별 역할분담

○ 자율주행 상용화 추진일정 및 실행계획 수립

- 선제적 제도정비와 인프라 확충 등 범정부적 지원으로 자율주행 레벨 3 일부 상용화는 최초로 달성할 수 있도록 추진 계획 수립

\* '15년 : 범정부 지원체계 구축, ~ '18년 : 일부 레벨 3 평창 올림픽 시범운영, ~ '20년 : 레벨 3(부분자율) 일부 상용화



<그림 2-8> 자율주행자동차 상용화 추진일정

<표 2-4> 자율주행자동차 상용화 지원방안 세부내용

	세부 과제	관계부처	조치사항	설 명
① 제도 정비				
1	시험운영 허가제도 마련	국토부	자동차관리법 개정	<ul style="list-style-type: none"> <li>자율주행자동차 시험운영 허가 요건 마련</li> <li>- 국토부 장관이 임시운영 허가</li> <li>• 시험도로 구간 지정 및 도로관리청의 관리방안 마련</li> </ul>
		국토부	자동차관리법 시행령 개정	
		국토부	시험운영 허가요건 지침 마련	
2	임시운영 시 자율주행 시스템 장착 허용	국토부	자동차기준 개정	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 자율주행차 시험연구 단계에서 자율주행장치의 장착이 가능하도록 자동차 기준에 특례 부여</li> </ul>
3	시험운영 대비 보험상품 개발	국토부	자동차보험 상품 개발	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 자율주행차 보험료 산정방법과 사고 처리방안 등 보험업계와 협의·마련<sup>4)</sup></li> </ul>
4	자율주행자동차 부품 테스트 및 기능안전성 강화 지원	산업부	부품 기술개발 및 기능안전 확보 지원	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 중소·중견 부품업체의 자율주행 부품 기술개발과 성능향상 지원<sup>5)</sup></li> <li>• 자율주행자동차 부품 전자시스템의 설계·검증 전 분야에 대한 기능안전(ISO 26262) 확보 지원체계 구축<sup>6)</sup></li> </ul>
5	상용화 제도 관련 정비	국토부	자율주행장치 관련 자동차기준 마련	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 국제기준 제·개정에 참여하고 우리 자동차기준 반영</li> <li>• 첨단안전자동차 안전성 평가기술 개발('09~'17)을 통해 마련된 국내 평가기술을 국제기준에 반영 노력</li> </ul>
		국토부	자동차 보험 및 리콜·검사제도 마련	

				및 검사 제도(자율주행장치 결함 진단 등) 마련 추진
		국토부	제네바 도로교통협약 개정 참여	• 완전 자율주행이 가능하도록 운전자 개념(운전 외 다른 행위 금지 등) 수정 논의 과정에서 우리 입장 적극 반영
② 기술개발 지원				
1	첨단차 주행시험로 국내 제작사에 개방	국토부	자율주행차 연구개발 및 인증을 위한 K-City' 구축	• 제한된 자율주행만 실험가능하므로 실도로 및 시가지 상황을 반영하여 완전 자율주행 테스트가 가능한 소규모 실험도시 구축
2	일반도로 시험주행 지원	국토부/산업부	실증지구 지정	• 자율주행시스템 및 차량의 시험운행을 위한 실증도로를 지정 및 기술 확보를 위한 일반도로 테스트 환경 제공 • 시험노선 지정 요건 등 허가절차·관리방안 마련
3	자율주행 R&D 지원	산업부	자율주행 핵심기술 개발 지원	• 자율주행 5대 서비스 <sup>7)</sup> 와 10대 핵심부품 <sup>8)</sup> 중소기업 기술력 확보 • 국내 부품업체가 제작한 부품의 상용화 지원
		국토부/산업부	첨단차 안전성 평가기술 개발(해킹 예방기술 등)	• 전자제어장치와 통신망 교란 등을 방지하는 보안기술 개발 지원 • 센서기술 통합제어 등 자율주행 핵심요소기술 인력양성을 위한 제작사와 대학 연구역량 강화 지원
		미래부	자율주행차 근거리 운행 시범서비스 사업 추진	• 자율주행 신뢰성 확보를 위해 근거리 공유차량 실증서비스 실시 • 빅데이터와 자율주행자동차를 연계한 도시 근교 지능형 스마트 자동차 운행 시범 서비스 실시
③ 인프라 확충				
1	GPS 위치보정 기술 개발	국토부	오차 1m이내 기술 개발	• GPS 기반 위치 정확도를 10~15m 오차에서 1m 정도로 향상시키는 기술개발
		국토부	실용화 및 안정성 향상 기술 개발	
2	정밀 수치지형도 제작	국토부	차선 정보가 제공되는 수치지형도 제작	• 우선 허가노선의 차선 정보가 제공되는 정밀 수치지형도를 제작·공급
3	자율주행 지원 인프라 개발·확충	국토부	자율주행 시험운행 전용노선 구축 및 확대	• 차간 간격을 유지하도록 도로면 레이더를 통해 전방 교통상황 등 실시간 도로 교통정보를 차량에 제공(V2I) • 실도로에서 자율주행 테스트가 가능한 시범도로 테스트 베드를 구축하고 자율주행 지원도로 전국 확대 구축
4	차량 간 통신 주파수 분배	미래부	기존 주파수 대역 정비(C-ITS 전용주파수 분배)	• 차량간 교통정보를 연계(V2V)할 수 있는 주파수 분배와 차량 충돌 방지용 주파수 추가공급 추진
5	자율주행 자동차 수용의 사회적 공감대 마련	산업부	경진대회 및 체험행사 개최	• 정부 R&D 성과확산 및 자율주행 기술의 대국민 홍보를 위한 경진대회 개최 • 국민 인식 개선을 위한 체험행사 개최

## 2. 국외 정책동향

### 가. 유럽 자율주행 R&D 현황

- 유럽은 1987년부터 1995년까지 수행된 PROMETHEUS in the EUREKA 프로젝트를 시작으로 PReVENT(2004년~2008년), HAVEit(2008년~2011년), SARTRE(2009년~2012년) Project를 거쳐 2016년까지 수행예정인 COMPANION Project까지 다양한 자율주행자동차 관련 연구를 수행하고 있음
- 유럽의 자율주행 기술개발 로드맵은 '15년 유럽에서 발간된 2건의 보고서(EPoSS 및 ERTRAC)가 현재의 기술수준뿐만 아니라 사회제도적 측면까지 고려한 기술 로드맵으로 평가됨

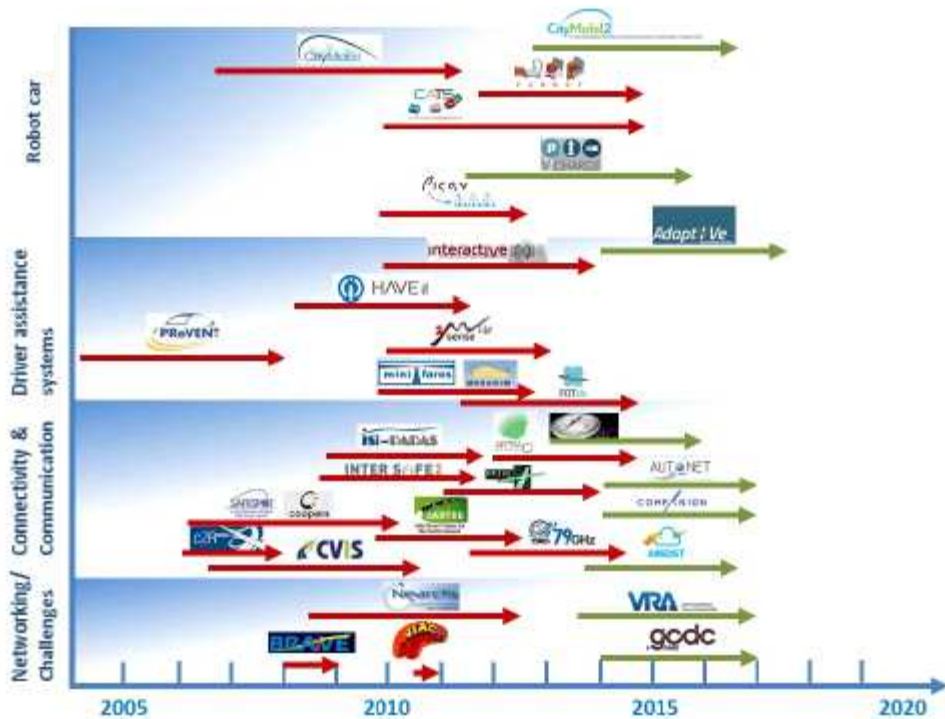


<그림 2-9> 유럽의 EPoSS 및 ERTRAC 보고서

- 현재 기존의 첨단 운전자 지원시스템(ADAS)이 점진적으로 발전하여 향후 궁극적으로는 자율주행자동차로 기술이 집결되고 그 이후 자율주행자동차의 상용화가 이루어질 전망이다
- 인지, 판단, 제어로 구성되는 자율주행자동차는 기술단계와 서비스 시나리오, 운전자의 개입여부 등에 따라 다양한 형태가 존재함

- 
- 4) 현 시험용 운행담보 특별약관의 효율(10% 할증)을 일반자동차와 자율주행자동차로 구분하는 방안 등 검토(자율주행 자동차 보험요율은 추가 할증)
  - 5) 다양한 자율주행 조건을 시험할 수 있는 환경과 시험 설비 구축, 부품 평가 기술 및 시나리오 개발, 지자체 실증단계와 연계
  - 6) 1)중소중견 기업들의 기능안전 도입 수준을 고려한 단계별 맞춤형 교육 프로그램을 제작하고 업체 재직자 대상 교육 실시, 2)중소중견 기업들의 자율주행자동차 핵심부품 개발을 위해 기능 분석을 통한 개념단계 자료를 개발하고 관련 업체에 배포
  - 7) 주행차로 및 차간거리 유지, 교통체증 저속구간 자동운전지원, 다차로 차선변경, 합류로 및 분기로 주행지원, 자동주차 서비스
  - 8) (인지부품) 레이더, 영상기반, V2X 통신모듈, 디지털맵, 복합측위모듈 등  
(판단부품) 차세대 IVN, 운전자 수용성 HVI  
(제어부품) 스마트 액츄에이터, ADR

- 현시점에서 유럽은 자율주행자동차의 고도화 수준에 따라 기술개발 과정을 총 4 단계(기술개발, 실증/데모, 법규/표준, 상용화)로 나누어 단계적인 기술 로드맵으로 진행 중임
- 기술개발은 산업체가 담당하지만 기술이 완성된 이후의 실증과 데모를 통한 대국민 홍보와 관련 표준 및 법규의 제정, 그리고 상용화 지원은 정부의 몫으로서 정부 차원의 지원이 필요함



<그림 2-10> EC가 출자한 유럽의 프로젝트 내용

□ 자율주행 기술레벨 정의

- EPoSS 및 ERTRAC 보고서 모두 자율주행 레벨을 미국 NHTSA의 총 5단계(0단계~4단계) 구분과는 달리 총 6단계(0단계~5단계)로 세분화된 SAE 기준을 사용하고 있으며, 레벨 0, 1, 2는 현재 상용화된 레벨의 기술로 판단하고 있음

Driver only	Assisted	Partial automation	Conditional automation	High automation	Full automation	
0	1	2	3	4	5	SAE
0	1	2	3	4		NHTSA
Production			R & I			

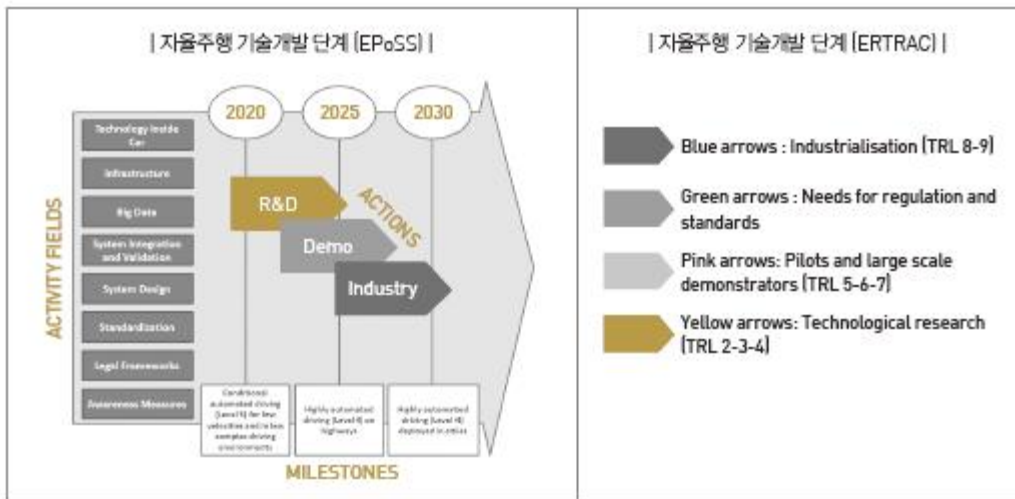
- 

<그림 2-11> 자율주행 기술레벨 정의(EPoSS)

- 즉, 현재 출시되고 있는 자동차들의 개발 ADAS 및 통합 ADAS는 자율주행 레벨 1~2로 정의하고 있으며, 아직 일반적인 주행조건에서 완벽한 수준의 레벨 3 이상의 시스템은 현재 기술개발 중으로 아직 상용화된 사례는 없음

□ 자율주행 기술개발단계 정의

- EPoSS 보고서에서는 자율주행 기술개발 단계를 “R&D→DEMO→Production/Industry”로 정의하고 있으며, ERTRAC 보고서에서는 DEMO와 상용화 사이에 법규 및 표준화 단계를 추가하여 세분화함
  - EPoSS : R&D⇒DEMO⇒Production/Industry
  - ERTRAC : R&D⇒DEMO⇒Standard/Regulation⇒Production/Industry
- 자율주행자동차의 R&D 시작부터 이러한 프로세스를 거쳐 최종적으로 상용화되기까지는 약 10년의 시간이 필요하다고 명시함



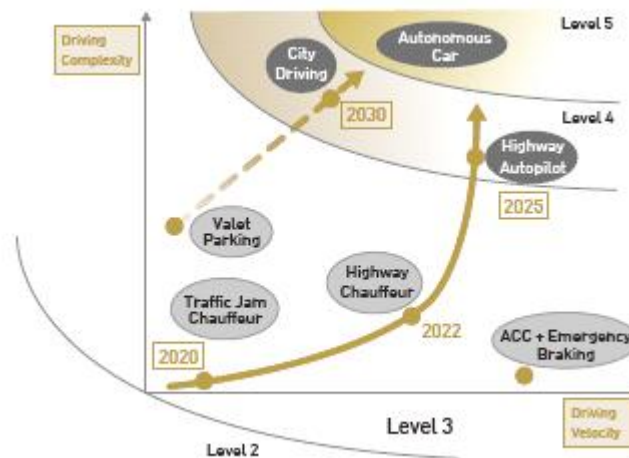
<그림 2-12> 자율주행 기술개발 단계 정의

- 해외 자동차 선진업체의 경우 브랜드 홍보효과 등 및 기술력 과시 등을 이유로 상용화 출시시기를 과장하여 표현하거나, 일부 언론에 의해 “R&D-데모-상용화” 단계를 구분하지 않고 단순 연구/데모 수준을 상용화로 표현하는 사례가 있음
  - 현재 출시 혹은 향후 1~2년 이내에 출시 예정인 자율주행자동차는 ADAS 기능을 통합한 Hands-on 상태의 레벨 2 초기 수준 제품이기 때문에 이에 따른 법/제도 개선이 불필요함

- 일부 경쟁력이 취약한 자동차 제작사 및 관련 연구소 등에서 자율주행 상용화 계획을 공격적으로 발표하는 사례가 있으나, 이는 과거 사례와 객관적이고 현실적인 상용화 가능성의 관점에서 면밀한 재검토가 필요함
- 해외 선진업체(제작사 및 부품사)의 공식홈페이지 등에서도 대부분 “R&D-데모” 단계에 있으며, 구체적인 상용화 계획은 아직 마련되지 않은 상태임

□ 자율주행 기술개발 로드맵

- EPoSS에서는 자율주행 로드맵을 3단계의 마일스톤으로 정의하고 이를 “R&D-데모-양산”의 3단계 프로세스를 통해 개발한다고 예측함
- 국가마다 도로체계(자동차 전용도로 및 고속도로 등) 및 관련법이 상이하므로 해당지역의 도로환경 및 법/제도에 따라 유연하게 대응해야 함을 명시하고 있으며, 각 국가별 독특한 교통문화도 적절히 반영할 필요가 있음
- 다음의 그림 2-14에 명시된 연도는 “양산” 연도를 의미하며 Highway Chauffeur는 2022년, Highway Autopilot은 2025년 및 City Driving은 궁극적인 레벨 5 수준의 Autonomous Car 바로 직전인 2030년에 상용화를 목표로 함

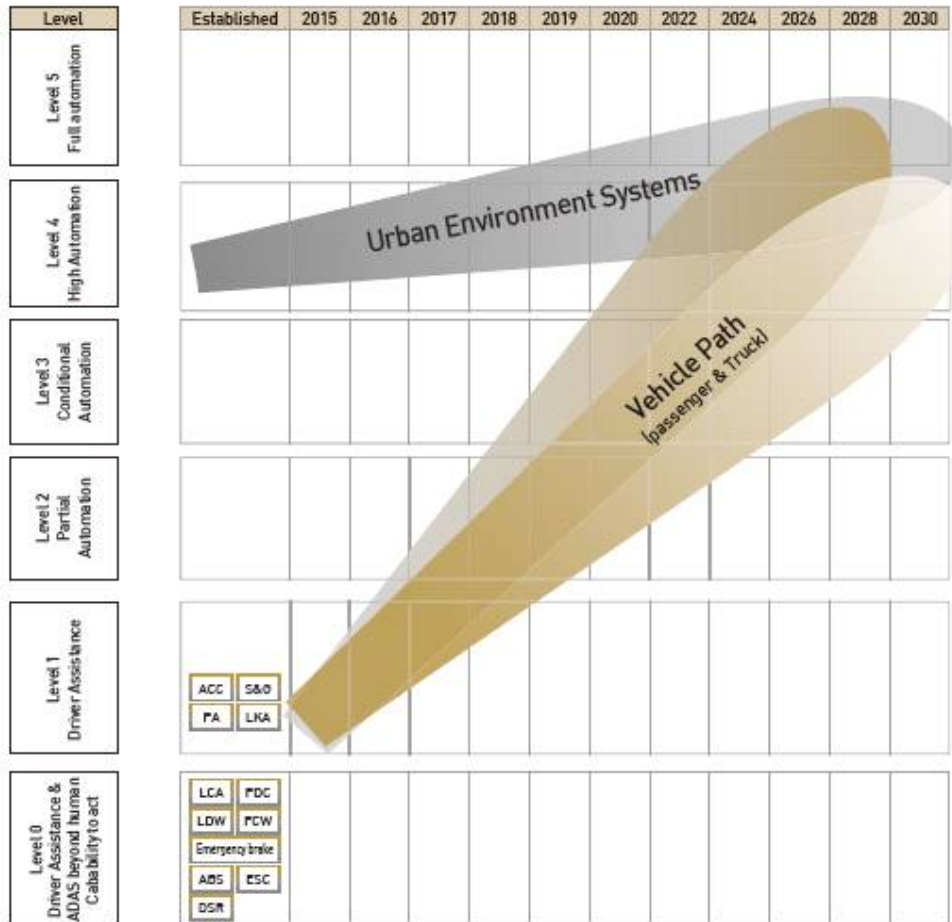


<그림 2-13> 자율주행 기술개발 로드맵(EPoSS)

<표 2-5> 자율주행 로드맵의 3단계 마일스톤(EPoSS)

마일스톤	대상도로	교통상황	인식대상	기술명 및 자율주행 시나리오
Milestone 1 (2020)	주차장 자동차전용도로 (motorway)	저속 덜복잡한 주행환경	-	traffic jam chauffeur(차선변경포함)
Milestone 1 (2022)				highway chauffeur
Milestone 2 (2025)	자동차전용도로 (motorway)	중고속	-	higher AD highway autopilot A→B 구간 자율주행 / 운전자 자유도 제공
			동물	동물충돌회피 철길건널목 주행
Milestone 3 (2030)	도심 (city)	복잡한 교통환경	교통신호 보행자 이륜차	highly AD(driverless 지향기술혁명) 지역/도시별 자율주행기술 요구사양 상이

- 
- ERTRAC 보고서는 일반승용차, 상용차 등을 대상으로 총 4단계의 기술개발 과정 "Research→Demo→Regulation/Standards→Industrialization"으로 EPoSS에 비하여 더욱 세분화된 자율주행 기술개발 마일스톤을 정의함
- 특히, 상용차의 경우 물류운송에 따른 연비 향상 및 환경오염 감소 등을 목적으로 '19년 Cooperative ACC(Adaptive Cruise Control)을 시작으로 군집주행 기술개발을 목표로 하고 있음
- 또한, Urban Environment System 및 Vehicle Path에 대하여 정착기부터 완성기를 구분하고 있으며 완전자율주행의 경우 2030년을 목표로 하고 있으나, 이는 대략적인 추정치임을 명시함



<그림 2-14> 자율주행 상용화 로드맵(ERTRAC)

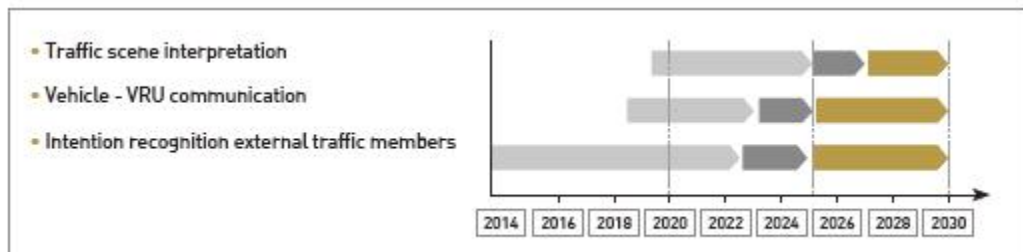
<표 2-6> 자율주행 상용화 로드맵(ERTRAC)

	Passenger Cars	Commercial Vehicle
2016	Park Assistance (Lv.2)	
	Traffic Jam Assistance (Lv.2) : 30KPH 이하의 차선유지, Stop&Go 교통체증운전지원	
2018	Traffic Jam Chauffeur (Lv.3) : 자동차전용도로에서 60KPH 까지 교통체증운전지원. 차선변경기능 포함	
2019		Truck - C-ACC Platooning : 운전자가 모든 기능에 책임을 지는 협조형 차간거리 제어
2020	Parking Garage Pilot (Lv.4) : driverless valet parking	Truck - Terminal Parking
2020	Highway Chauffeur (Lv.3, ≤130KPH)	Highway Chauffeur (Lv.3, ≤90KPH)
	: 자동차전용도로에서 진출입로, 추월 자동주행. 시스템 한계 도달시 운전자에게 수동운전 요청	
2022		Truck Platooning: V2V 기반의 군집주행
2024	Highway pilot (Lv.4, ≤130KPH)	Highway pilot with ad-hoc platooning (Lv.4, ≤110KPH)
	자동차전용도로에서 진출입로, 추월, 차선변경 자동주행. 일반조건에서는 수동운전 요청없음. V2V 연계.	
2030	Fully automated private vehicle (Lv.5)	Fully automated Trucks (Lv.5)
	: 운전자는 목적지만 입력. 완전자동주행. 30년은 대략적인 목표(추정)	

□ 자율주행 주요이슈사항

- EPoSS의 경우 도심 및 복잡한 교통상황에서의 자율주행을 위해서는 "Vehicle-VRU(Vulnerable Road Users) Communication", "Intention recognition external traffic members", "Traffic scene interpretation" 기술 등을 2030년에 상용화해야 한다고 명시함
- 그러나 이런 기술들은 현재로서는 구현이 힘들거나 기술의 초기 연구단계로서, 향후 인공지능 및 인간공학 등과 관련된 장기적인 연구가 필요한 항목임
- ERTRAC은 자율주행자동차의 상용화를 위하여 다음과 같은 도전 기술과 주요 이슈들을 열거하고 지속적인 연구가 필요하다고 언급함
  - 주행환경인식 : 서로 다른 타입의 센서를 융합하여 주행환경을 인식하는 기술
  - 기술신뢰성 확보를 위한 실증 : 다양한 주행조건(날씨, 교통, 도로조건 등)에 따른 자율주행기술의 신뢰성, 안전성, 강건성을 검증하기 위한 대규모 실증

- 법/제도 : 자율주행자동차와 관련된 법/제도 및 보험관련 제도 확립
- 소비자/사회적 수용성 : 자율주행자동차에 대한 운전자의 요구사항 충족과 도로 사용자들이 자율주행자동차를 신뢰하고 교통체계의 일원으로 받아들일 수 있는 방법
- 운전자의 주의와 개입 : 자율주행 레벨에 따라 운전자의 주의와 개입 정도를 정의할 수 있는 요구사항 정립
- 검증 및 평가 요구사항 : 자율주행 기능에 대한 적절한 검증과 평가요구사항을 확립하여 성능지수의 주안점을 정의하고 고효율의 평가방법 확립
- 인프라 요구사항 : 자율주행 기능의 고도화를 위한 도로시설(인프라)의 역할 및 요구사항 정의
- 상용화 : 자율주행자동차 관련 시스템, 부품 등을 생산하기 위한 요구사항과 대량 생산을 위한 진입장벽이 무엇인지 검토 필요 등



<그림 2-15> 도심 자율주행을 위한 도전 기술

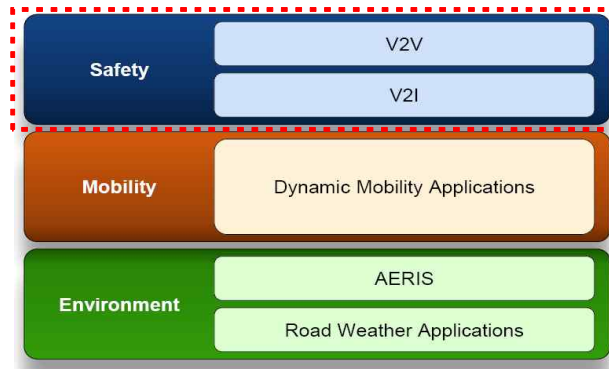
#### 나. 미국 자율주행 R&D 현황

- 미국의 자율주행자동차 관련 연구는 교통부(DOT)의 지원 하에 “ITS Joint Program Office”가 주관이 되어 Connected Vehicle과 자율주행을 하나로 묶는 장기적 실행계획에 의하여 수행됨



<그림 2-16> 미국 ITS Joint Program Office

- 미국은 Connected Vehicle Program 프로젝트에 의하여 크게 3가지의 Applications(Safety, Mobility, Environment)에 대한 연구를 수행함
  - Dynamic Mobility Application : 물류 생산성을 높이기 위한 신개념 Mobility Application을 연구 개발하고 상용화하기 위한 프로젝트
  - AERIS(Applications for the Environment : Real-Time Information Synthesis) : Smart Transportation을 통한 대기환경 개선

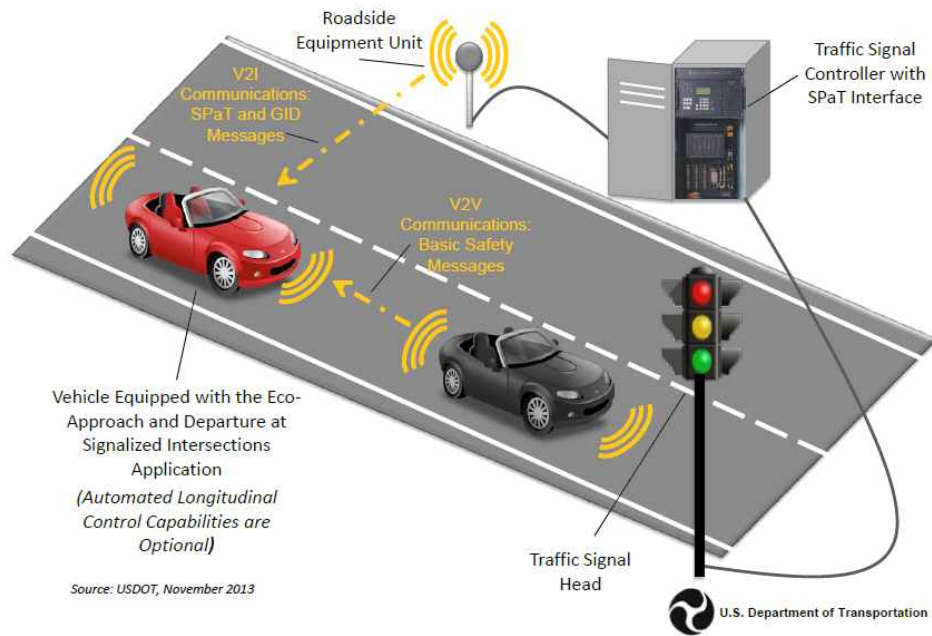


<그림 2-17> Connected Vehicle Applications

- 미국의 Connected Vehicle Program은 총 3가지의 Applications과 총 5가지의 Technology 및 총 5가지의 Policy로 구성되어 있음

<표 2-7> US DOT Connected Vehicle Program

Main items	Sub items
Applications	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Safety</li> <li>· Mobility</li> <li>· Environment</li> </ul>
Technology	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Systems Engineering</li> <li>· Certification</li> <li>· Test Environments</li> <li>· Human Factors</li> <li>· Architecture and Standards</li> </ul>
Policy	<ul style="list-style-type: none"> <li>· Deployment Scenarios</li> <li>· Investment Models</li> <li>· Operations and Governance</li> <li>· Institutional Issues</li> <li>· Standards Harmonizations</li> </ul>



<그림 2-18> V2I & V2V (AERIS)

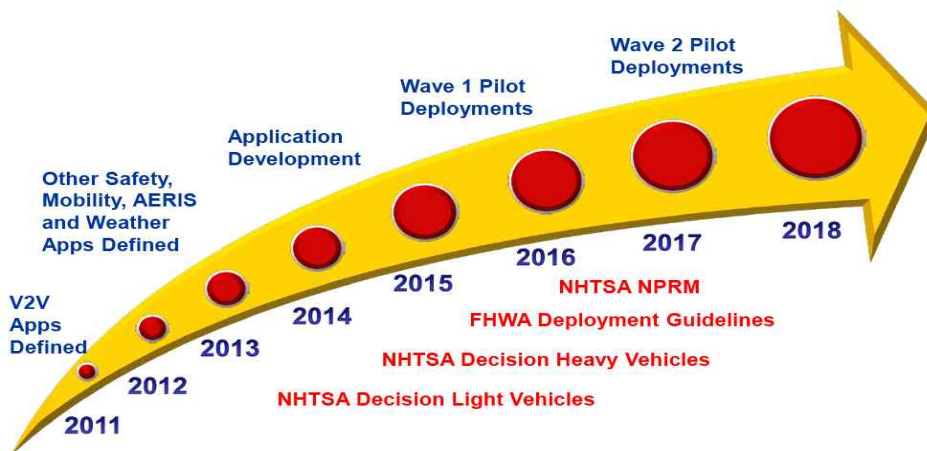
○ Connected Vehicle Pilot 개발 프로젝트

- NHTSA에서는 지난 10여년간 차량 간 통신(V2V)을 통해 교통사고를 예방하는 기술개발을 추진해 왔으며 개발된 기술에 대한 현장 적용성을 검토함
- \* 차량-인프라 간 통신(V2I)은 V2V 단말기 의무 장착에 따른 보급률 증가 시 각 주정부별로 추진 예정임에 따라 연방정부에서는 V2V에 대한 실용화를 우선 검토
- 국제적으로 널리 이용되는 V2V 표준에는 미국자동차공학회(SAE), 미국전자전기공학회(IEEE) 표준이 있는데 이들 표준에 대하여 미시간 대학교 교통연구소(UMTRI)에서 대규모 현장실험(Safety Pilot) 결과, V2V 상호 운용성 충족을 위해서는 추가적인 프로토콜 개발이 필요하다고 판단함
- Safety Pilot 결과, V2V 통신은 교차로 사고(IMA, LTA), 추돌사고(FCW)를 예방하는데 크게 효과가 있는 것으로 확인되었고 IMA와 LTA를 통해 예방이 가능한 교차로 추돌사고는 연간 25,000~592,000 건으로 추정됨
- NHTSA는 차량에 의무적으로 장착되는 V2V 통신장비 가격이 2020년 경에서는 \$341~\$350 정도로 추정하고 이로 인한 연간 유류 소비량 증가는 \$9~\$18 수준으로 분석함
- V2V 현장적용을 위해서는 통신 주파수 배분, V2V 장비 인증 및 평가, 보안, 법적 책임, 개인정보, 운전자 수용성 등의 이슈가 존재함
  - 통신 주파수 배분 : 현재 미국에서는 V2V 통신 주파수 대역인 5.9GHz 대역을 WiFi에도 사용할 수 있도록 추진하고 있는데 이는 V2V 통신혼잡을 유발할 가능성이 존재함
  - V2V 장비 인증/평가 : V2V 통신을 위해서는 표준 인증 및 장비의 성능이 중요한데, 이를 위해서 NHTSA는 관련 연구 추진계획을 수립 중에 있음
  - 보안 : V2V 통신 메시지는 상호 신뢰성이 보장되어야 하고 외부의 통신 방해로부터 보호되어야 하는데 이를 위해서는 효과적인 보안 솔루션이 개발되어야 함
  - 법적 책임 : 주로 자동차 제작사로부터 제기되는 문제인데, V2V 장애발생에 따른 사고 발생 시 사고 과실 책임에 대한 주체가 현재로서는 불분명함
  - 개인 정보 : V2V 시스템은 개인정보와 관련한 어떠한 데이터도 수집하지 못하도록 설계·운영될 예정임
  - 운전자 수용성 : 운전자 수용성 중 가장 큰 이슈는 V2V 장비 상호 운용성 확보를 위한 인증 S/W 업데이트 문제이며 대부분의 운전자는 주기적인 업데이트 추진에 소극적으로 대응할 것으로 예상됨
- V2V를 본격적으로 구축하기 위해서는 다음과 같은 추가연구가 필요함

- WiFi 등과 V2V 통신 주파수 공유시 발생할 수 있는 통신 혼잡 완화 기술
- 차량 간 상대위치 정확도 향상을 위한 GPS 측위기술
- V2V 안전 서비스 신뢰도 확보를 위한 오정보 발생 최소화 기술
- V2V 경고 메시지의 효과적인 전달을 위한 운전자-차량 간 인터페이스 기술
- V2V 기술에 대한 운전자 수용성, 개인정보, 보안시스템 등 평가기술

<표 2-8> NHTSA V2V 기술 법규 도입 현황 및 향후 일정

주요 내용	비고
Light vehicle에 대한 V2V 기준 도입 계획 수립	'14. 2. 3
ANPRM 및 연구보고서 발간	'14. 8. 18
V2V 보안관리시스템 정보수집	( 진행 중 )
V2V 법규(FMVSS) NPRM	'16년
V2V 의무화(Light vehicle 대상)	('20년 이후)

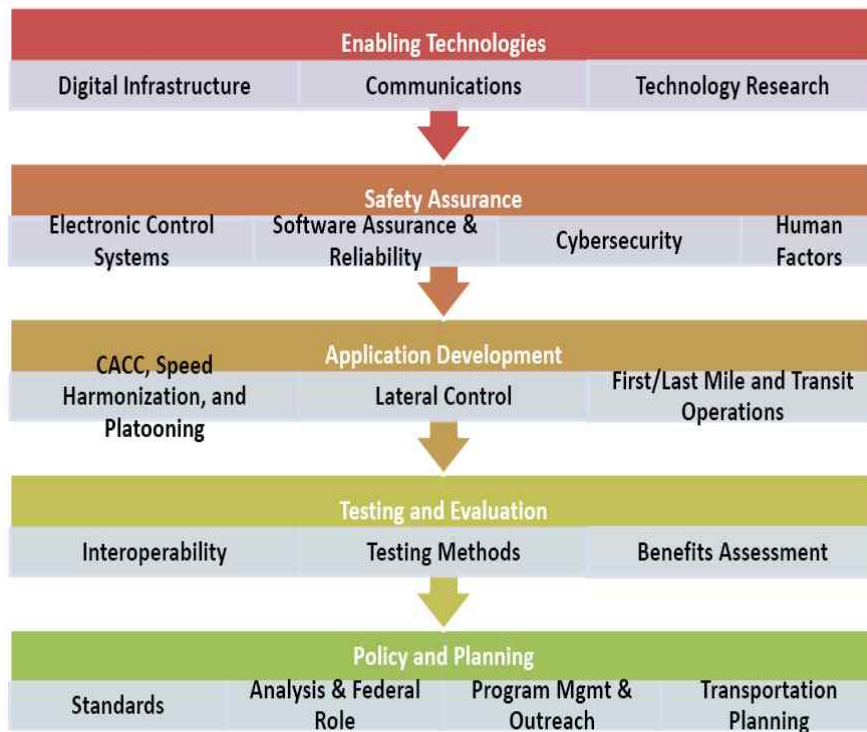


<그림 2-19> US DOT Path to Deployment



<그림 2-20> Connected Vehicle Pilot Project goal

- 자율주행자동차(Connected Vehicle 연계) 기술개발 및 상용화를 위한 US DOT의 안전성 평가기술 연구 컨셉은 아래의 총 5가지 절차로 추진됨
  - 실용화 가능한 기술
  - 안전 확보
  - 응용개발
  - 시험 및 평가
  - 정책 및 계획
- 특히 안전성과 관련하여 자율주행자동차의 주요 기술인 전자제어시스템 및 소프트웨어의 신뢰성, 사이버보안에 대한 안전성 및 인적 요소에 대한 연구가 중요하며, 시험 및 평가 관련해서는 상호 운영성, 시험방법 및 효과에 대한 평가 연구가 필요함



<그림 2-21> US DOT의 안전성 평가기술 연구 컨셉

- 사이버보안 대응을 위한 NHTSA 조직 개편 및 관련 연구 수행
  - 특히 자율주행자동차의 취약분야인 사이버보안을 전담하기 위하여 전담 조직 구성
  - NHTSA 내의 ESS(Electronic Systems Safety) Division 신설('12년)하여 전자안전성(Electronic Reliability), 기능안전성(Functional Safety), 사이버보안(Cyber Security), 자율주행자동차 등에 관한 연구지원 및 기존 VRTC(Vehicle Research and Test Center)에 Cyber Security Laboratory 추가함

<표 2-9> NHTSA 사이버보안 연구목적 및 연구내용

연구목적	연구내용(단계적 접근)
<ul style="list-style-type: none"> <li>√ 사이버보안에 대한 포괄적 연구계획 수립을 위한 정보 수집(ISAC)</li> <li>√ 산업계 자발적 사이버보안 표준, 지침, BP 등의 개발과 시행 지원</li> <li>√ 사이버보안 최소성능·기술 기준 도출 연구</li> <li>√ 연방차원 정책수립 및 법제화 지원 위한 연구결과 및 사례 분석</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>① 해킹 취약시스템에 대한 네트워크 차단, 암호화 등 사전 대비 및 방어기술 분야</li> <li>② 실시간 해킹시도를 모니터링하기 위한 서명 인증 분야</li> <li>③ 해킹당한 후 영향을 최소화하고 운전자가 자동차 제어권을 확보할 수 있도록 하기 위한 조치 분야</li> <li>④ 해킹에 대한 정보 공유와 분석 네트워크(ISAC 등) 구축 분야</li> </ul>

- 미국 교통부는 지난 10여년 동안 약 5,500억 원의 정부 예산을 투입하여 V2V 기술을 개발하였고, 자동차 제작사를 중심으로 한 민간에서도 약 550억 원의 연구 개발 재원이 투자됨
- 완전 실용화를 위해서는 아직까지 기술적, 법·제도적으로 해결해야 할 과제가 남아 있지만 추가 연구 개발 시 모두 해결 가능한 과제로 인식되고 있으며 향후 5년 동안 실용화를 위한 지속적인 연구 개발이 추진될 예정임

자율주행 정책

- 미국은 NHTSA의 "Preliminary Statement of Policy Concerning Automated Vehicles"를 2013년 5월에 발표하면서 자율주행자동차 관련 정책방향을 제시하였고 주요 내용은 아래와 같음
  - 2020년 말까지 안전도 향상, 물류 및 환경 개선 등을 위해 업계와 공공기관이 협업하여 광범위한 부분 자율주행 시스템(Partially automated vehicle system) 도입
  - NHTSA의 자율주행 레벨 1~4까지의 모든 단계에 대한 연구 및 개발 포함

- DOT의 입장에서는 자율주행의 최대효과는 주변 인프라와 연속적으로 항상 연결된 상태를 유지하는 것임
- NHTSA에서 자율주행자동차와 관련하여 각종 수송기관을 통합한 지능형 교통 시스템 프로그램들과 연계하여 다른 DOT 기관들과 협력하여 연구한 결과, 자율주행자동차 관련 정책 수립을 위한 3가지의 핵심 Key 연구분야를 선정함
- 자율주행 정책 인적요소 연구(Human Factor Research)
  - 이 연구는 운전자가 자율주행과 비자율주행 작동 사이의 전환을 안전하게 하기 위하여 인적요소에 초점을 맞춘 연구로, 이 연구의 수준은 레벨 2 및 3에 주력함
  - 주요 연구주제는 아래와 같음
    - 운전자/차량 커뮤니케이션 : 운전자와 차량 사이에 안전 운행을 위한 통신방법 평가
    - 운전자와 차량 사이의 제어 기능들에 대한 적절한 할당
    - 운전자 승인 : 오경보율, 방해경고, 시스템의 유효성 및 신뢰성
    - 운전자 훈련 : 레벨 2 및 3 시스템에 대한 평가 훈련 필요
    - 인적요소 연구 툴(Tool) 개발: 적절한 시험 및 평가 툴 개발(예: 시뮬레이터 등)
  - 이 연구의 평가목적은 자율주행자동차에 대하여 운전자들이 어떻게 반응하고 행동하는지 확인하는 것임
  - 이 연구의 범위는 자동차의 자율주행과 수동주행 사이에서 운전자가 안전하게 전환되는지 여부를 확보하기 위하여 필요한 DVI 컨셉까지 고려함
    - \* DVI : Driver Vehicle Interface
  - 이 연구의 궁극적인 목표는 자율주행과 비자율주행 작동 사이에서 안전한 작동을 허락하는 운전자-차량 인터페이스에 대하여 관련 기준을 권고하는 것임
- 전자제어시스템안전(Electronic Control System Safety)
  - 이 연구의 개요는 정부가 전자제어시스템들에 대한 신뢰성과 보안에 대하여 몇 가지 타입의 안전기준을 개발하는 것임
  - 이 연구의 범위는 진단, 예지 및 사고 고장에 대한 잠재적인 신뢰성 기준은 물론, 기능적인 안전기준의 개발임(사이버 보안 포함)
  - 연구 소요기간은 약 3~4년을 예상함
  - 주요 연구주제는 아래와 같음

- 기능안전 : 전자제어시스템에 대한 기능 안전 요건들의 정의
- 고장모드 : 고장모드 및 가혹조건에 대한 평가
- 고장개연성 : 발생할 수 있는 고장과 관련된 평가
- 진단/예지: 고장을 스스로 감지하거나 예지하는 진보된 능력에 대한 평가와 운전자가 어떻게 저하된 시스템을 인지할 수 있는지에 대한 평가
- 인증 : 시스템이 작동할 때 안전하게 유지되는지를 입증하기 위한 요구조건
- 사이버 보안
  - 보안 : 사이버 공격에 저항하는 시스템의 능력
  - 위험 : 사이버 공격에 의한 손상될 수 있는 시스템의 잠재력
  - 성능 : 보안 시스템의 성능
  - 인증 : 통신이 안전하다고 확신할 수 있는 방법

○ 시스템 성능요건 개발(Development System Performance Requirement)

- 이 연구의 개요는 판매가 가능한 자율주행 시스템에 대하여 적용할 수 있는 기본 안전 요구조건을 개발하는 것임
- 이 연구의 목적은 자율주행자동차에 대하여 잠재적인 기술 요건들의 개발을 지원 하는 것임
- 이 연구의 범위는 레벨 2~4에 대하여 적용 가능한 시나리오 개발임
- 이 연구의 연구기간은 향후 4년 이내에 1단계를 완료할 계획임
- 이 연구의 애로사항은 현재 단지 몇 가지 레벨 2 시스템만이 존재하고, 심지어 레벨 3 시스템은 거의 없고 레벨 4 시스템에 대해서는 알려진 것도 없다는 것과 계속 기술들이 변화하고 있어서 성능 요건 개발이 어렵고 복잡하다는 점임
- 이 연구의 주요 연구주제는 아래와 같음
  - 레벨 2 및 3 작동 컨셉에 대한 세부적인 기능적 묘사
  - 데이터 분석 : 레벨 2 및 3에 해당하는 자율주행자동차에 대한 기능적인 묘사 들에 부합되는 실제 시나리오에 대한 분석 및 평가
  - 레벨 2 및 3의 성능에 대한 통제 : 교통상황, 운전자 능력, 기후 조건 등 기상 환경 그리고 도로 유형 등에 따른 통제에 대한 평가
  - 시험 및 평가방법 개발 : 테스트 트랙 및 시뮬레이션 개발
- \* 최대 횡방향 속도, 최대 요 모멘트 등 자동화 시스템에 의하여 액티브하게 컨트롤되는 자동차의 동적 특성 포함

### 3. 국내의 정책동향 및 분석 소결

- 유럽의 경우와 마찬가지로 국내 자율주행자동차의 상용화를 위해서는 산업체에서 기술개발을 담당하고, 완성된 기술의 Demo 및 표준화/규정 제정과 산업화는 정부 차원의 정책과 지원이 필요함
- 국내 시장에서 자율주행자동차의 상용화를 위해서는 주행 및 기능 관련 핵심 요소 기술과 통신관련 인프라 기술, 그리고 안전성 검증을 위한 평가기술 등 관련 업계 및 정부 부처의 유기적 협력이 필요함
- 본격적인 자율주행자동차 시대는 현실적으로 2030년 이후에나 가능하기 때문에 R&D 및 상용화 관련 장기적인 전략과 단계적인 절차로 보다 체계적인 대응이 필요함
- 자율주행자동차의 글로벌 경쟁력 확보를 위하여 국내 기술수준(특히 핵심 및 요소기술)의 면밀한 분석 및 관련 산업 육성이 필요하며, 특히 국민들이 안전하게 자율주행자동차를 이용하기 위해서는 정부 차원의 자율주행자동차 안전성 확보를 위한 평가기술 개발이 반드시 요구됨
- 자율주행자동차라는 미래 키워드에 대하여 분위기에 취해 단기적이고 근시안적 성급한 접근을 지양하고, 선진국 대비 부족한 우리나라의 기술(특히 핵심 및 요소기술과 안전성 평가기술) 수준과 제도적 현황을 냉철히 분석하여 관련기술을 내실화 시키고 필요 연구·개발을 국가 차원에서 지원하는 전략적 대응이 필요함

## 제2절 국내외 시장동향 및 전망

### 1. 국내 시장 현황

#### 가. 국내 자동차 산업 현황

- 2015년 국내 자동차 산업 실적은 생산과 내수 시장은 증가한 반면, 수출은 다소 감소한 것으로 나타남
  - 생산은 전년대비 0.7% 증가하였고, 내수시장은 전년대비 10.4% 증가한 반면, 수출은 2.8% 감소한 것으로 파악
  - 자동차부품의 국내 판매는 전년대비 10.4% 증가한 반면, 수출은 4.1% 감소함

<표 2-10> 2015년 자동차 산업 실적

구 분	2013년		2014년		2015년(잠정)	
		증감률		증감률		증감률
생 산	4,521	-0.9	4,525	0.1	4,556	0.7
수 출	3,089	-2.6	3,063	-0.8	2,976	-2.8
(금액)	486	3.0	489	0.6	458	-6.4
차부품수출(금액)	261	6.0	266	2.1	255	-4.1
국내 판매	1,540	-0.1	1,661	7.9	1,833	10.4
국산차	1,382	-2.0	1,446	4.6	1,558	7.7
수입차	158	20.4	215	36.1	275	27.9

자료: 산업통상자원부(2016.1) 보도자료

- 국내자동차 판매는 내수 보다는 수출의 비중이 높아, 2013년 생산 차량의 68%를 수출한 반면 2015년에는 수출 비중이 약 43%로 감소하였음
  - 주요 해외 시장이 북미, EU, 환태평양국은 증가하였으나, 동유럽 중남미의 경기 침체로 감소함

<표 2-11> 지역별 수출 현황

(단위: 천대, %)

구 분	2012년		2013년		2014년		2015년1~11월	
		증감		증감		증감		증감
총 계	3,171	0.6	3,089	-2.6	3,063	-0.8	2,692	-2.4
북 미	905	17.4	955	5.6	1,102	15.4	1,158	17.3
미국	694	17.9	759	9.5	894	17.7	951	19.2
유럽연합(EU)	398	-6.5	406	2.0	349	-14.2	351	10.4
동유럽	284	6.0	226	-20.3	170	-24.5	65	-58.9
러시아	198	1.3	144	-27.4	110	-23.4	39	-62.7
중 동	614	-1.9	594	-3.4	619	4.3	494	-11.5
중남미	433	-12.5	381	-12.0	338	-11.3	258	-13.8
아프리카	197	9.3	181	-7.8	149	-17.6	89	-35.2
태평양	161	0.1	157	-2.5	154	-1.5	155	11.2
아시아	179	-20.7	188	5.4	180	-4.5	122	-24.3
중국	82	-36.1	91	11.1	94	3.2	47	-45.4

자료: 산업통상자원부(2016.1) 보도자료

### 나. 국내 자동차 수요 분석

□ 국내 자동차 보급률의 감소 추세

- 국내 자동차 보급대수는 2014년 이후 2천만대를 돌파 했으며, 2015년 12월말 기준 약 2,100만대를 기록하여 1대당 인구수는 2.46명인 것으로 파악되고 있음

<표 2-12> 자동차 등록 대수 및 증감율

연 도	'02	'03	'04	'05	'06	'07	'08	'09	'10	'11	'12	'13	'14	'15
대수 (만대)	1,395	1,459	1,493	1,540	1,590	1,643	1,679	1,733	1,794	1,844	1,887	1,940	2,012	2,099
증가 (천대)	1,035	637	347	463	499	533	366	531	616	496	434	530	717	872
증가율 (%)	8.0	4.6	2.4	3.1	3.2	3.4	2.2	3.2	3.6	2.8	2.3	2.8	3.7	4.3

자료: 국토교통부(2016.1) “자동차 통계자료”

- 그러나 자동차 보급대수 증가율은 2002년 전년대비 8% 증가하였으나 이후 지속적으로 감소하여 2015년 4.6%로 감소 추세에 있음
- 이는 일반 자동차 보급이 포화 상태에 가까이 이르고 있는 것으로 판단할 수 있음

□ 자동차 보유 형태의 변화

- 국내 자동차 보유는 청년층의 자동차 보유가 감소한 반면, 고령자의 자동차 보유는 증가하고 있음
  - 청년층의 자동차 보유는 2014년 2011년에 비해 4.1% 감소하였고, 남성의 자동차 보유 감소는 약 5%로 여성에 비해 4배 이상 큰 것으로 나타남
  - 반면, 고령자의 자동차 보유는 26% 증가하였고, 남성의 자동차 보유는 29.5% 증가하여 14% 증가한 여성에 비해 2배 이상 증가한 것으로 나타남

<표 2-13> 청년 및 노년층의 자동차 보유 수 변화

연령대	연도	2011	2012	2013	2014
20-30대	합계	4,039,339	3,938,799	3,869,763	3,872,914
	남	3,005,195	2,918,925	2,858,441	2,853,120
	녀	1,034,144	1,019,874	1,011,322	1,019,794
70 이상	합계	698,841	761,070	823,861	880,957
	남	537,352	590,346	645,006	696,309
	녀	161,489	170,724	178,855	184,648

자료: 한국교통연구원(2015), 「자동차 차종분류기준 개선방안 연구」

- 이에 따라 청년층의 경우 승용차보다는 대중교통 통행이 증가하고 있는 추세이고 고령자의 자가용 이용이 증가하고 있음
  - 청년층의 대중교통 통행은 2002년을 기점으로 승용차 통행을 추월한 것으로 나타남<sup>9)</sup>

□ 새로운 자동차에 대한 수요 증가

- 국내 자동차 시장의 수입차 시장 규모가 점차 성장하고 있어, 2015년 신규등록 자동차 중 국산차는 7.3% 증가한 반면, 수입차는 29.2% 증가함
  - 외산 자동차의 점유율은 2003년 1%를 초과한 이래 2015년 말 현재 6.6%로 지난 12년간 5.6% 성장

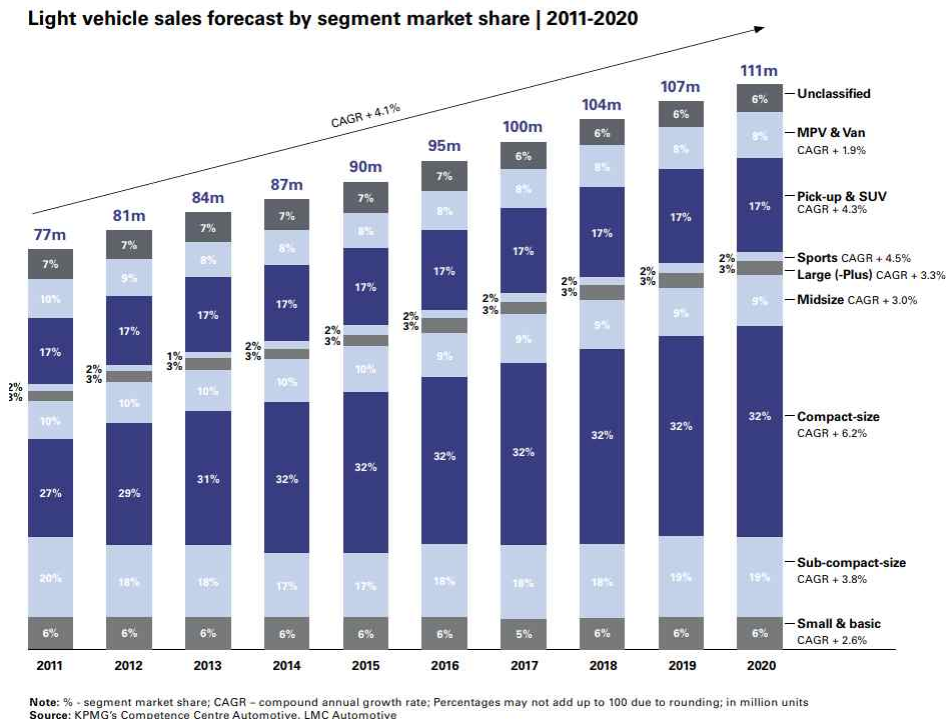
9) 한국교통연구원, KTDB 수단별 분담률 참고함

- 친환경자동차의 보급 확대 노력으로 전기자동차 및 하이브리드 자동차의 보급이 증가하고 있음
  - 전기자동차는 2015년말 현재 5,712대로 2014년 말 2,775대에 비해 48.5% 성장하였고, 하이브리드 자동차는 2015년말 17.4만대로 2014년 말 13.7만대에 비해 27% 성장하였음
- 고령자의 자가용 보급 및 이용이 증가함에 따라 운행 조작성이 간편한 작은 차량 혹은 안전한 자동차의 수요가 증가할 것으로 판단<sup>10)</sup>됨

## 2. 국외 시장 현황

### □ 국외 자동차 시장 전망

- 2014년 기준 세계 자동차 시장은 8,700만대 규모이며, 2020년에 11,100만대에 이를 것으로 전망하고 있음
  - KPMG의 전문가 패널 설문 조사에 따르면 중국의 새로운 자동차 시장 성장에 힘입어 자동차 판매가 2020년 11,100만대에 이를 것으로 전망



<그림 2-23> 세계 자동차 시장 전망

자료: KPMG, (2015), KPMG's Global Automotive Executive Survey, 2015

10) 한국교통연구원(2015), 「자동차 차종분류기준 개선방안 연구」에서 인용함

- 차종별로 보면 소형자동차 시장 점유율이 약 30% 내외로 가장 높고, 대형 및 SUV의 시장점유율은 17%인 것으로 파악

□ 자율주행 자동차 시장 전망

- 자율주행자동차 기능을 탑재한 자동차 시장의 형성에 대한 기관별로 다소 차이는 있으나 2020년에서 2025년 사이에 미국 기술 분류기준 3단계의 차량이 보급될 것으로 전망하고 있음
  - 다소 보수적인 전망을 하여, 기술수준 3단계의 차량보급은 2020년경에, 기술수준 4단계의 차량보급은 2030년에 이루어 질 것으로 전망
  - 반면, 미국 Navigant 연구소에서는 자율주행자동차 시장 전망에서 2020년 완전 자율주행자동차의 시장 보급을 시작할 것으로 전망하고, 2030년에는 40.5%의 점유율을 보일 것으로 전망
- 자율주행 시스템별 시장 전망은 2020년 교통체증 저속구간 자동운전 지원은 33%, 차선변경 및 자동주차는 약 10%로 전망한 반면, 합류 및 분기로 주행지원은 1.4%의 시장 점유 전망

<표 2-14> 자율주행시스템 시장전망

(단위: 천대, %)

구분		2015	2020	2025	2030	2035
다차로차선변경	수량	18	9,700	68,458	105,570	119,491
	장착율	0.0%	9.9%	64%	90.8%	94%
교통체증저속구간 자동운전지원	수량	225	33,113	92,527	108,193	121,204
	장착율	0.3%	33.8%	86.5%	93.1%	95.3%
자동주차	수량	15	11,116	66,372	95,404	110,843
	장착율	0.0%	11.3%	62.1%	92.1%	87.2%
합류로 및 분기로 주행지원	수량	0.6	1,419	27,438	76,804	108,999
	장착율	0.0%	1.4%	25.7%	66.1%	85.7%

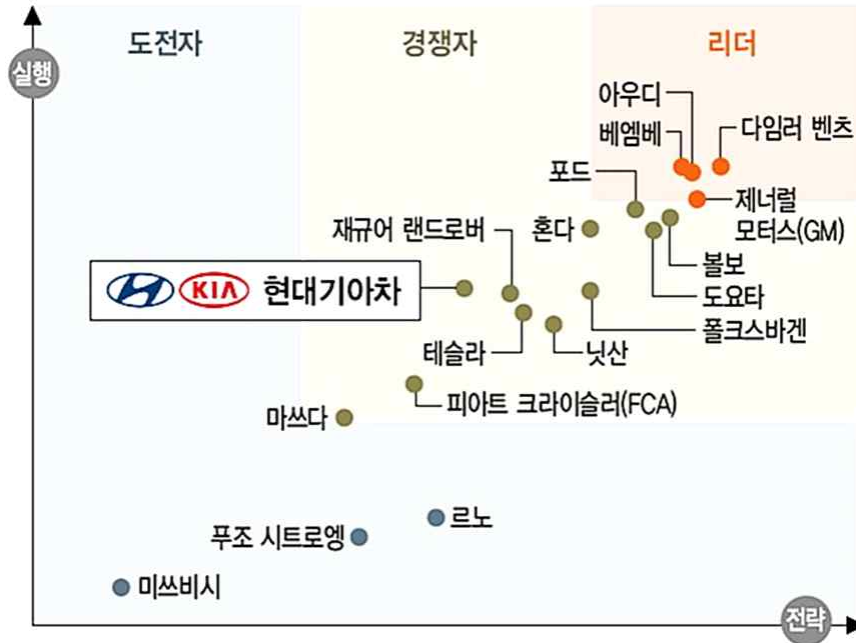
자료: Navigant Research(2013), "Autonomous Vehicles"

- 현재 자율주행자동차를 개발하고 있는 세계 자동차 OEM은 18개사의 자율주행자동차 기술 개발과 관련된 전략 및 실행 능력을 비교함
  - Navigant 연구소에서는 각 사의 자율주행자동차 기술개발과 관련된 비전, 시장화 및 생산 전력, 기술, 지형적 위치, 마케팅, 생산능력 및 역량, 가격, 기업의 관심도 등을 종합적으로 분석하여 전략적인 측면과 실행 능력 측면을 비교함

- 이 비교에 따르면, 시장을 선도하는 기업으로 Audi, Daimler, BMW, GM을 우선 꼽았고, Ford, Volvo, Toyota, Honda를 다음 그룹으로 선정함
- 한국의 현대 기아차와 전기차 OEM인 테슬라의 경우 도전자 그룹으로 분류 하고 있음

### 2015년 자율주행자동차 경쟁력 비교

자료: 내비건트 리서치



<그림 2-24> 자율주행자동차 개발사 전략 분석

자료: Navigant Research(2016), "Autonomous Vehicle OEMs"  
 (내비건트 리서치) '15년 자율주행자동차 경쟁력 비교(한겨레, '16.1.5) 재정리

#### □ 자율주행 자동차관련 주요 부품 시장 전망

- 자율주행자동차 및 ADAS 자동차의 주요 부품은 레이더, 라이다, 카메라센서 이며, 주요 업체들의 경쟁력 및 레이더 시스템 시장 점유율은 독일 업체들이 높음

<표 2-15> 자율주행관련 부품 시장 동향 (자료: 현대증권, 2015.5)

센서 분류/업체		콘티넨탈	오토리브	덴소	보쉬
카메라	단안	●	●	●	●
	스테레오	●	●	●	●
레이더	단거리	●	●	●	●
	장거리	●	●	●	●
라이다		●		●	

센서 분류/업체		발레오	델파이	TRW	엘라
카메라	단안	●	●	●	●
	스테레오				
레이더	단거리	●		●	●
	장거리		●	●	
라이다		●			

주요 업체들의 경쟁력 비교		주요 레이더 시스템 업체들의 점유율	
----------------	--	---------------------	--

**[단거리 레이더]**

**[장거리 레이더]**

- 시장 규모 및 성장률은 2013-2020년까지 카메라와 레이더 시장 24%, 라이다 시장 39% 성장을 전망하고 있음
- 카메라 기술은 3차원 기술개발 및 다기능화, 레이더 기술은 기능 통합 및 소재 변경으로 원가 절감에 주력하고 있으며, 라이다 기술의 경우 양산화를 위한 저가화 및 소형화라고 할 수 있음
- 주요 레이더 센서 업체들의 기술 개발 현황을 살펴보면, 20GHz 급의 레이더 센서는 개발을 완료한 수준이며, 24GHz 기반의 협대역 근거리 레이더 제품은 Valeo와 Hella에서 제품을 출시함
- 일본의 후지쯔에서는 24GHz 레이더 프로토타입을 개발한 상태이고, 76GHz 레이더를 혼다 차량에 적용함

센서		카메라	레이더	라이다
시장	규모	1억 400만 개	4,400만 개	360만 개
	성장률 (13~20)	24%	24%	29%
기술 트렌드		3차원 기술 개발 및 다기능화	기능 통합/소재 변경으로 원가절감에 주력	양산화를 위한 저가화, 소형화에 집중
부품업체	합	- IT 반도체업체 진입 (휴니버전, 알티나 등)	- 일부 업체 한정 (프릭스켈, 인피니언 등)	- 기존 레이저 칩 업체 (오스람옵토, 맥심 등)
	모듈	- '모빌아이'가 글로벌 시장 30% 점유	- 대형 부품업체가 모듈에서 시스템까지 개발 (보쉬, 콘티넨탈, 덴소, 오토리브 등)	- 양산기술 개발 중 (이베오, 발레오 등)
	시스템	- 대부분의 대형 부품업체가 기술 보유		- 일부 업체 양산화 계획 (덴소, 발레오, 콘티넨탈)

\*대형 부품업체는 다양한 센서 통합 및 통합제어용 ECU 개발에 집중\*

자료: KARI

기관	기술개발 현황
M/A-COM	SiGe 기반의 24GHz UWB 레이더 센서 개발을 완료함
Siemens VDO	자회사인 Cambridge Consultant를 통해 24GHz UWB레이더 센서 제품 개발 완료함
Valeo	24GHz FMCW 기반의 협대역 근거리 레이더 제품 출시함
Hella	24GHz FMCW 기반의 협대역 근거리 레이더 제품 출시함
Fujitsu	24GHz UWB 레이더 프로토타입 제품 개발함 76GHz FMCW 레이더를 Honda의 Inspire에 적용함
Toyota	1998년 Parking Aid System 개발함
	2005년 Radar Cruise Control, Pre-crash Safety, Intelligent Parking Aid 등을 실차 탑재함

자료: ETRI

<그림2-25 > 자율주행자동차용 주요 센서 시장 현황 및 기술개발 현황

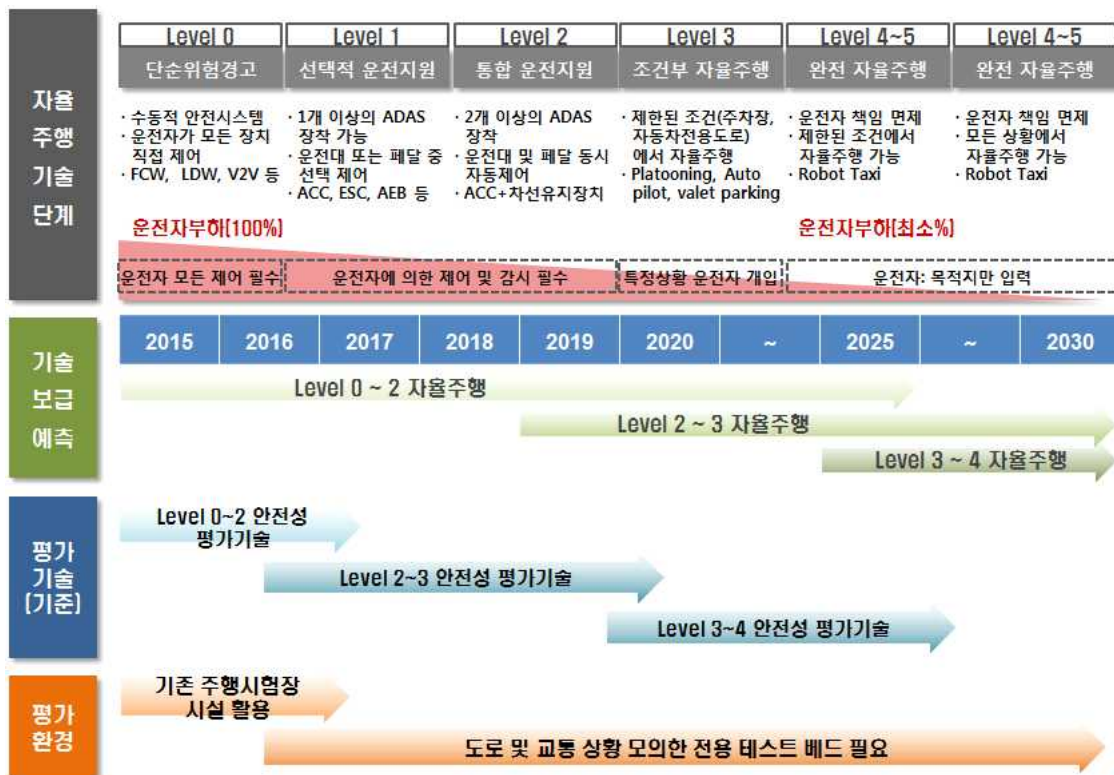
(자료: 현대증권, 2015.5)

### 제3절 국내외 기술개발 동향 및 전망

#### 1. 국내 기술개발 동향 및 전망

##### 가. 국내 자율주행 평가기술 동향

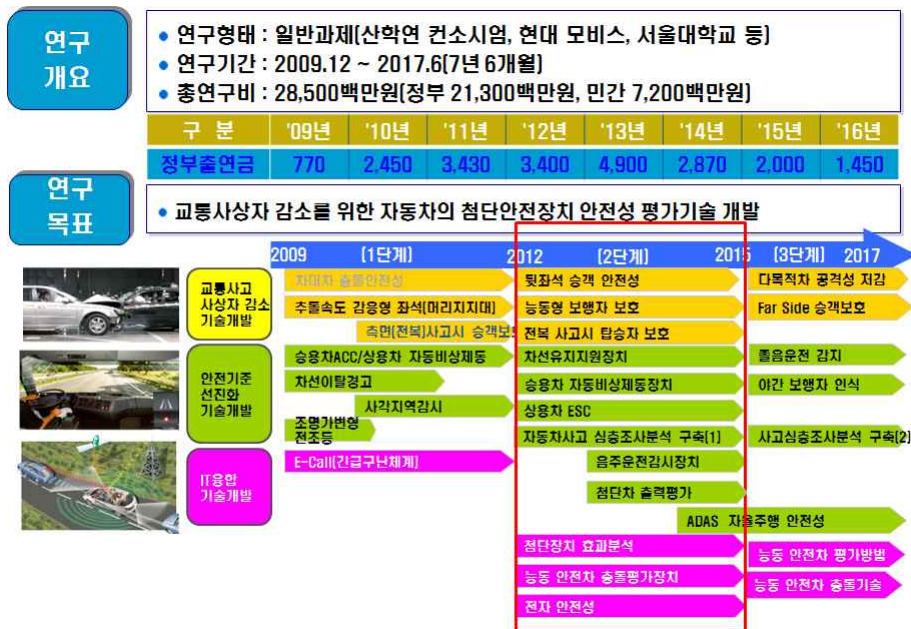
- 자율주행기술 상용화를 지원하기 위한 법·제도 등이 정비되어 감에 따라 2020년 전후로 Level 3에 해당하는 자율주행기술 상용화가 본격화될 것으로 예측됨
- Level 0~1의 첨단 운전자지원기술은 이미 성공적으로 시장에 정착되고 있으며, Level 2에 해당하는 운전자지원기술 역시 점차로 시장에 도입되고 있음(현대자동차 HDA 등)
- 아울러, Level 0~2에 해당하는 첨단 운전자지원장치(FCW, LDW, LKA, AEB, ISA 등)에 대한 평가기술은 현재 국가별로 연구개발이 진행 중이며 일부 기술의 경우 이미 각국의 NCAP에 도입이 완료됨



<그림 2-26> 자율주행기술 보급 관련 평가기술 및 평가환경 전망

□ 첨단안전자동차 안전성평가기술 개발

- '09년부터 7년 6개월간 정부출연금(국토교통부) 약 21,300백만원(총과제예산 28,500백만원)을 투입하여 수동 및 능동안전분야 신기술에 대한 안전성 평가기술 개발을 수행함
- 사고예방안전성(첨단 능동안전장치) 분야 관련하여, 승용 ACC(적응순항제어장치), 승용 및 상용 AEBS(자동비상제동장치), BSD(사각지역감지장치), AFLS(조명가변형전조등), LKAS(차선유지지원장치), 상용 ESC(자동차안전성제어장치) 등에 대한 연구 완료
- 동 과제내에 AEBS 및 ACC 등의 안전성 평가를 위한 능동안전자동차 안전성평가장치 연구 병행 중
- 자율주행을 위한 요소기술(Level 0~1 수준)에 대한 안전성평가기술 연구 완료
- 상용 AEBS의 경우 안전기준 제개정 절차 진행 중(2018년 시행 예정)이며, 승용 ACC, BSD, LKAS 등은 '17년부터 신차안전도평가(NCAP) 제도에 도입되어 수행될 예정
- 졸음운전감지장치, 이륜차·보행자 사고예방시스템 안전성 평가기술 및 자율주행자동차 임시운행 허가기준 연구 등 진행 중('17. 6월 완료 예정)



<그림 2-27> 첨단안전자동차 안전성 평가기술 개발

□ 국내 관련 기술개발 동향

○ 스마트 자율협력주행 도로시스템 개발

- '15. 7월부터 '20.7월까지 5년간 정부출연금 약 27,500백만원(총예산 약 36,515백만원) 투입하여 자율주행자동차를 수용하기 위한 첨단 도로환경(고속도로 기반)을 구축으로 안전하고 편리한 자율주행 환경을 구현하고자 함



<그림 2-28> 스마트 자율협력주행 도로시스템 개발

1세부	2세부	3세부	4세부
<p>자율협력주행을 위한 도로 기반시설 고도화기술</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; LDM(Local Dynamic Map)</li> <li>&gt; 쌍방향 통신(V2X) 기술</li> <li>&gt; 도로교통 상황정보 수집 및 가공기술</li> <li>&gt; 도로시설 개선</li> </ul>	<p>자율협력주행 도로시스템 운영·관리기술</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; 도로운영 관리기술</li> <li>&gt; 효과분석 연구</li> <li>&gt; 실용화법·제도재·개정 연구</li> </ul>	<p>자율주행자동차 연계협력주행 실증기술</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; 도로시설 연계 자동차 인식성능 향상기술</li> <li>&gt; 고정밀 복합측위 기술</li> <li>&gt; 도로교통-차량 주행정보 통합 및 주행상황 판단기술 개발</li> </ul>	<p>자율협력주행 도로시스템 Test-Bed구축 및 평가기술</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>&gt; Test Bed 구축 및 운영</li> <li>&gt; 개발기술을 통합한 차량 제어기술</li> <li>&gt; 개발기술 검증기준 및 시험평가기술</li> </ul>



<그림 2-29> 스마트 자율협력주행 도로시스템 개발 과제 세부 내용

- 1세부는 도로기반시설을 개선하기 위한 과제로 고정밀 측위지원, 인지성능 향상 위한 도로시설 개선, 교통상층 개선 등을 목적으로 함
- 2세부는 도로시스템에 대한 운영 및 관리 방안 도출과 도로시스템(도로규격 등)에 대한 법·제도 개정 및 표준화를 목적으로 하고 있음

- 3세부는 도로시설 인지성능을 향상시키기 위한 차량 모듈 및 S/W를 개발하고, GPS 음영지역 해소를 위한 고정밀 측위 기술과 도로교통에 대한 정보를 받아 주행상황에 대한 판단성능을 개선하기 위한 기술을 개발하기 위한
- 4세부는 고속도로 기반의 자율주행을 위한 테스트베드(통신설비 포함)를 구축하고 운영센터를 설치하여 운영하는 것을 목적으로 함

○ 미래성장동력 종합실천계획(2015. 3월)

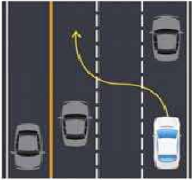
- 주력사업 중 첫번째인 스마트자동차 기술 확보를 위한 2020년 핵심제품 및 서비스로 8개 분야 선정
- ‘주행차로 및 차간거리유지 서비스’, ‘교통체증 저속구간 자동운전지원 서비스’, ‘다차로 차선변경 서비스’, ‘합류로 및 분기로 주행지원 서비스’, ‘전용주차장에서 의 자동주차 서비스’, ‘스마트 자율협력주행 도로시스템’ 등
- 자율주행기술 분류에 따르면 위 해당 제품 및 서비스는 Level 2에 해당

<p>① 주행차로 및 차간거리유지 서비스</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 주변상황을 인식하고 선행자동차와의 차간거리/충돌회피, 차선유지제어가 가능한 서비스</li> <li>※ 운전자가 운전석에서 자동운전의 상황을 모니터링 하면서 운전자의 의지에 따라 언제든지 운전을 수동조작으로 변경할 수 있어야 함</li> <li>* 주요 개발업체 : Benz, BMW, VW, GM, Toyota</li> </ul>	<p>주행차로 및 차간거리유지 서비스</p> 
<p>② 교통체증 저속구간 자동운전지원 서비스</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 교통체증 등의 저속주행시(예, 시속 0~50KPH)에 있어서 자동차 간격 및 자동조향 기능을 제공하는 서비스</li> <li>* 주요 개발업체 : Audi, Volvo, Ford, Bosch</li> </ul>	<p>교통체증 저속구간 자동운전지원 서비스</p> 

③ 다차로 차선변경 서비스

- 선행 자동차와의 차간거리가 근접했을 때 교통법규를 엄수하면서 운전자의 조작없이 자동차 스스로 선행 자동차를 추월하도록 하는 서비스

※ 교통표지판의 제한속도 인식 필요  
\* 주요 개발업체 : Benz, BMW, VW, GM, Toyota




다차로 차선변경 서비스

④ 합류로 및 분기로 주행지원 서비스

- IC, JCT, 전용주차장의 합류로/분기로에서 주변 자동차와의 충돌사고를 방지하고 교통흐름에 맞추어 자동차 스스로 자동 운전하는 서비스

※ 교통표지판의 합류로/분기로 인식 필요  
\* 주요 개발업체 : Toyota, Nissan, Honda, Mazda




합류로 및 분기로 주행차선변경 서비스

⑤ 전용주차장에서의 자동주차 서비스

- 자동차 스스로 주변환경을 인식하면서 비어있는 주차구간을 찾고 목적의 주차공간을 검지하고 주차공간내에 자동으로 주차하는 서비스

※ 휴게소 발렛파킹에 유용한 서비스  
\* 주요 개발업체 : Audi, Volvo, Toyota, Nissan, Honda




전용주차장에서의 자동주차 서비스

⑥ Last 마일존 근거리 교통서비스

- ICT 인프라와 연계하는 자율주행 소형 전기차 기반으로 대중교통 취약지 교통약자의 안전한 이동을 지원하는 근거리 교통 서비스

※ 초기시장 : 대형캠퍼스/공공시설내 이동서비스, 농촌/도시근교의 대중교통 사각지역 근거리 카셰어링  
\* 이용자 : 장애인, 노약자, 임산부, 영유아동반자 등



[이용자]

[서비스 개념]

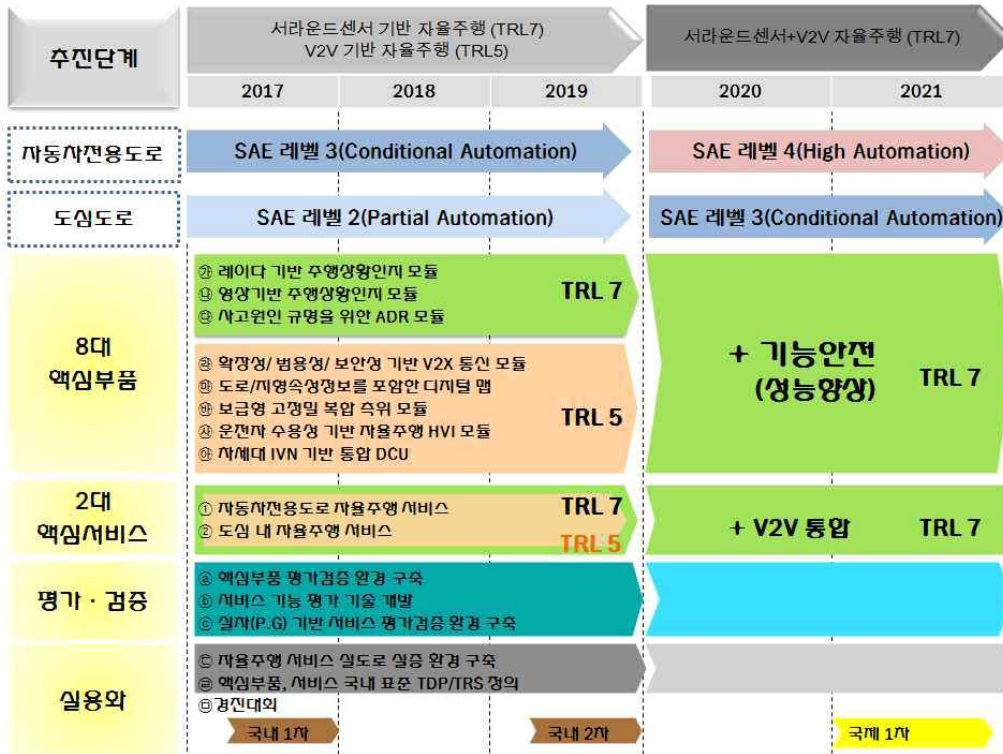
<p>⑦ 스마트 자율 협력주행 도로시스템</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행 자동차가 고속도로에서 저가형 센서로도 자율주행이 가능하도록 도로 시설 개선 및 도로교통 상황정보 등을 제공하기 위한 ICT 융합형 디지털인프라 도로시스템 구현</li> <li>※ 초기시장 : 고속도로 일부 구간의 일부차로 대상 자율주행자동차 Level 2 기능 구현 도로인프라제공</li> <li>* 이용자 : 자율주행 Level 2 기능 보유 자동차</li> </ul>	
<p>⑧ 클라우드 센터 기반 스마트 자동차 서비스</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자동차-도로-ICT 인프라와 연계하여 축적되는 빅데이터 분석 및 딥러닝을 통해 안전·효율주행, 운전편의, 자동차 관리, 위치기반 등의 서비스 제공</li> </ul>	 <p>스마트자동차서비스</p>

<그림 2-30> 미래성장동력 종합실천계획 8개 분야

○ 자율주행 자동차 핵심기술개발사업(산업자원부)

- 산업자원부는 자동차전용도로 및 도심로에서의 자율주행을 위한 핵심부품개발을 위해 2016년부터 7년간 약 3,000억원 규모로 중소기업의 기술개발을 지원하기 위한 연구를 수행하였음(16. 1월)
- 사업의 목표
  - 자율주행 핵심부품 관련 16대 기술역량 내재화·상용화 추진
  - ('24~'30년) 누적매출액 206조원, 수출액 132조원 달성
  - 교통사고 사망률 50% 저감, 사회적 비용 5조 9,053억 절감
  - 글로벌 100대 부품기업 2개, 중견기업 10개, 대기업 7개 육성
- 사업의 추진전략
  - [상용화전제] 자율주행 핵심부품 기술역량 확보에 집중
  - [과제간연계] 부품/(시스템)/서비스 세부과제간 연계성 극대화
  - [중소·중견기업중심] 차별화된 추진체계로 지원효과 극대화
  - [복수수요기업형] 국내외 부품 Supply Chain 활용도 극대화
  - [개방형사업] 해외 OEM 및 시스템업체 참여 적극 유도
  - [既往지원사업연계] 부품공용화 및 ICT·SW 융합형 핵심부품
  - [해외협력전략] 10개 세부과제에 대해 국제공동 개발

- 주행상황인지모듈 및 V2X통신모듈 등을 포함한 8대 핵심부품과, 자동차전용도로 자율주행 서비스 등을 포함한 2대 핵심서비스, 평가 및 검증을 위한 기반 구축, 실용화 지원 기반 사업 등으로 구성



<그림 2-31> 자동차 전용도로 자율주행 핵심기술개발 사업 계획

<표 2-13> 자동차 전용도로 자율주행 핵심기술개발 사업 구상

사업기간	2017 ~ 2021 (5년)
8대 핵심부품	㉠ 레이더 기반 주행상황인지 모듈 ㉡ 영상 기반 주행상황인지 모듈 ㉢ 사고원인 규명을 위한 ADR 모듈 ㉣ 확장성/범용성/보안성 기반 V2X 통신 모듈 ㉤ 도로/지형속성정보를 포함한 디지털 맵 ㉥ 보급형 고정밀 복합 측위 모듈 ㉦ 운전자 수용성 기반 자율주행 HVI 모듈 ㉧ 차세대 IVN 기반 통합 DCU
2대 서비스	① 자동차전용도로 자율주행 서비스 ② 도심로 자율주행 서비스
평가 · 검증	㉠ 핵심부품 평가 기술 ㉡ 서비스 평가 기술 ㉢ 실차(P.G) 검증 기술
실용화	㉠ 자율주행 실도로 실증 기술 ㉡ 공용표준 및 제도화 연구 ㉢ 자율주행 실용화 기술 경진대회
예타중점 추진항목	▶ [차량-ICT융합] 기술융합 기반 First Mover 경쟁력 확보 ▶ [글로벌품질] 글로벌 OEM 납품을 고려한 성능 안정화 ▶ [플랫폼도입] 재사용성, 범용성을 갖도록 전장품 표준화 ▶ [표준화추진] 표준기술 선점을 지원하는 국제 표준 활동 ▶ [新기술선점] 제품 차별 및 우위를 위한 창의기술 발굴

## 나. 실도로 평가환경 동향

### 실도로 평가 주행 시험로 구축 현황

#### ○ 교통안전공단 자동차안전연구원 주행 시험로

- 국토교통부와 교통안전공단은 하이브리드 자동차, 수소연료전지 자동차 등 친환경 자동차와 배광가변형 전조등, 적응순항제어장치, 차로유지 지원장치 등 첨단미래형 자동차의 기술개발과 안전성 평가를 할 수 있는 인프라를 확보하고자 주행 시험로를 건설함
- 고속주회로, 종합시험로, 도로안전시험성능시험장, 선회시험장, 첨단주행로 등 14개의 시험로 운영
- 시험장비로는 충돌시험, 충격시험, 도로안전시설 성능시험, 소음/전파시험, 성능시험, 주행시험, 미래차시험 장비 등을 보유하고 있음



<그림 2-32> 교통안전공단 자동차안전연구원 조감도

- 지능형 자동차 부품 진흥원 대구 주행 시험로
  - 2014년 설립한 시험전문 기관으로 차세대 자동차 기술 개발의 원활한 지원을 위한 실차평가 및 시험시설을 갖추고 있음
  - 고속 주회로, 범용 시험로 등 다양한 조건에서의 자동차 주행 시험 및 샤시 다이내믹, 충격 내구시험 장비 등의 대상 시험이 가능하도록 시설 및 시험 인력을 보유하고 있음
  - 무선통신망(WAVE)을 이용한 다양한 지능형 주행 시험 및 관련 시험이 가능한 시험로면 등의 체계를 구축 중임
  - 주행시험로는 등판로, 차량-도로연계시험교차로, ITS 고속주회로, 젓은 노면조향 시험로, 원선회로, 특수로 등으로 구성되어 있음
  - 시험장비로는 자동조향로봇시스템, 브레이크&악셀 페달로봇시스템, 차량 동특성 정밀 측정 시스템, 무인 Moving Target 시험용차량, 주행전복안전성평가장비, 능동안전시스템 평가장비 등을 보유하고 있음



<그림 2-33> 대구 주행 시험로 조감도

#### 다. 국내 실도로 평가환경 전망

- 국내 Test-Bed는 일반 자동차 및 ADAS 기술의 성능 평가 및 인증을 위해 구축된 시설로 자율주행자동차의 인지 판단 능력 및 V2I 평가 기술이 미흡한 실정임
- 자동차안전연구원이 운영하고 있는 성능평가 시설은 자동차 안전 성능 평가 및 인증을 위한 시설로 Euro NCAP 수준의 자동차 성능 평가를 할 수 있는 시설임
  - ITS 시험로에는 신호교차로가 구축되어 있어, 도로인프라와 차량 간의 통신 성능을 평가 할 수 있도록 구성되어 있음
  - 그러나 자율주행자동차의 통신 성능 및 도시 건물, 터널 등의 구조물에 의해 발생할 수 있는 통신 방해 시 자동차의 거동을 시험할 수 있는 시설은 미흡한 실정

- 또한 고속주행로, 도시부, 및 커뮤니티의 각 지역에서 악천후(안개 및 강우 조건) 및 돌발 상황에서 자율주행자동차의 대응을 시험할 수 있는 환경 조건 구성이 어려움
- 대구 주행 시험로의 경우 자동차 부품의 개발 및 성능 평가를 위해 구축된 시설로 특히, 첨단안전자동차의 성능평가를 고려하여 구축되었으나, 자율주행자동차 성능평가의 주요 환경 중 하나인 도시부 및 커뮤니티 환경을 구축하기에는 물리적인 어려움이 존재
- 이에 따라 자율주행자동차 기술개발을 지원하기 위한 안전성 평가기술과 더불어 이를 평가할 수 있는 실도로주행 환경에 대한 수요는 증가 할 것으로 전망

## 2. 국외 기술개발 동향 및 전망

### 가. 국외 자율주행 평가기술 동향

□ 운전자 지원장치 및 자율주행 관련 평가기술 제도화 동향

- Level 3 이상 자율주행기술은 2020년 전후로 시장에 도입될 것으로 예측되며 이에 대비한 평가기술 연구가 수행되어야 함

	FCW	LDW	SBR	AEBS (City)	AEBS (Inter-Ur)	AEBS (VRU)	SLD	ACC	LKA	ISA	BSD	RCTA	ESC	
Euro NCAP	(●)	●	●	●	●	○	(●)		●	●	(●) <small>Adaptance</small>		●	
US NCAP	●	●										(△)*		R/over
JNCAP	(●)	●	●	○	○	○**		○	○				○	Around View
KNCAP	●	●	●	○	○	(○)	○	(○)	(○)	(○)	(○)	(○)	(○)	R/over, Brake
ANCAP	(●)	(○)	●	(●)	(●)	(○)	(●)	(●)	(○)	(○)	(●)		●	EBA, AFLS, DDS, eCall, DRL, EDR
IIHS	(●)			●	●									

● : 시행, ○ : 시행예정, \* : Rear view camera, \*\* : Nighttime PMS, 괄호(): 선택적 시행

<그림 2-34> 첨단 운전자지원장치 평가기술 제도화(NCAP) 현황

□ 유럽(EU) R&D 동향

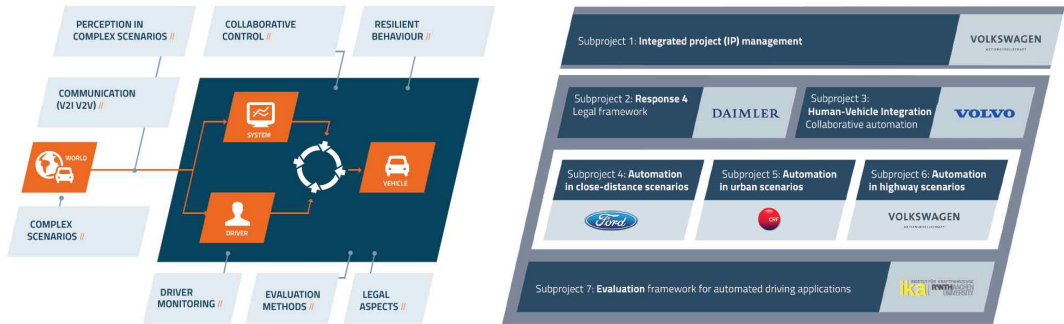
<표 2-17> EU R&D 프로젝트 현황 (Robot car & ADAS 분야)

분류	프로젝트명	기간	목적·키워드
Robot car	CityMobil	'06.05~'11.12	Safety 어플리케이션 및 관련기술 개발(중형방향 지원, 교차로 안전, 3D 센서, BSD)
	PICAV	'09.08~'12.09	승객운송, 도심교통환경, 카셰어링, 네트워킹, 운전자 지원, 보행자보호
	CATS	'10.01~'14.12	무인로봇전기차
	V-Charge	'11.06~'15.09	Autonomous valet parking, 전기차 충전시스템, 스마트카시스템, 자율주행, 센서퓨전시스템
	CityMobil2	'12.09~'16.08	Automated road transport system, 자율차, 무인차, 도심교통, 안전, 인프라, 법규
ADAS	PReVENT	'04.02~'08.03	사고예방어플리케이션과 관련 기술의 개발 및 실증,
	Have-it	'08.02~'11.07	교통심화환경에서의 첨단운전자 지원장치 및 과도기적 auto-pilot
	ASSESS	'09.07~'12.12	광범위한 통합안전시스템이 장착된 자동차에 적용 가능한 시험 및 평가방법 개발(주로 C2C AEB)
	2Wide_Sense	'10.01~'12.12	차세대 이미지센서와 카메라 시스템 및 시험방법 개발
	interactiVe	'10.02~'13.06	운전자 지원 안전 시스템 개발(중·횡방향 조합)
	AsPeCSS	'11.09~'14.07	Consumer rating이나 법규에 적용하기 위한 전방주시 통합 보행자안전장치를 위한 조화된 시험 및 평가방법 개발
	AdaptiVe	'14.01~'17.06	도심 자율주행 및 근거리 거동
	PROSPECT	'15.05~'18.10	사고분석 및 현장작동시험을 통한 VRU 평가 시나리오의 범위 확대 및 자전거와 보행자에 대한 AEB 시스템의 전반적인 시스템 안전성 향상

○ AdaptiVe Project(유럽)

- 프로젝트 개요

- 연구기간 : '14. 1월 ~ '17. 6월
- 컨소시움 : 8개국(프랑스, 독일, 그리스, 이탈리아, 스페인, 스웨덴, 네델란드, 영국), 29 파트너(11개 제작사, 4개 부품업체, 3개 연구기관 및 대학)
- 연구예산 : 25백만유로



<그림 2-34> Adaptive 평가기술 연구 목적 및 연구체계

- 프로젝트 목적

- 인지 및 정보교환 안전성 연구
- 자율주행 기능에 대한 고장안전 컨셉 개발
- 운전자 상태 모니터링 기술 개발
- 검증평가기술 및 안전성 분석 방법 개발
- 안전성 판단 기준 설정

□ 미국 R&D 동향

- 미국 DARPA(Defense Advanced Research Projects Agency, 미국방고등연구계획국)에서 자체적으로 무인자동차 시스템을 개발하고 있었으나, 별다른 진전이 없어서 민간기업을 유치하기 위하여 Urban challenge(Grand challenge) 무인자동차 경주대회를 개최하자 참여가 급증하였고 기술개발이 활발해짐
- 캘리포니아 PATH에서는 도로 노면에 영구자석을 삽입하여 차량 가이드 시스템 연구를 시작하였고, 노선버스의 자동운전, 트럭 군집주행 등 다양한 자율주행자동차 연구를 수행하였음
  - '92년에는 세계 최초로 차량 군집주행 시스템을 개발하고, San Diego의 HOV(High Occupancy Vehicle)에서 4대의 차량을 이용해서 시연
  - '97년 캘리포니아주와 카네기멜론(CMU) 대학에서 자동운전도로시스템(AHS, Automated Highway Systems) 프로젝트를 수행하여 고속도로의 제한된 환경 하에서의 차량 군집운행 서비스 시연
  - 위와 같은 차량의 가감속 제어를 통해 차량 간격을 줄여 군집운행을 진행함으로써 연료소비와 공기저항을 줄이고, 교통 혼잡을 줄이는데 기여할 수 있었고, 이와 기반으로 크루즈컨트롤시스템(ACC)이 벤츠, BMW 폭스바겐, 도요타 등의 자동차에 장착

- VSC-3 프로젝트('10년~'14년)를 통해 DOT(NHTSA 및 RITA) 및 8개의 자동차제  
작사(벤츠/토요타/혼다/닛산/현대/폭스바겐/포드/GM)가 참여하여 V2V 차량  
안전기능의 실증평가 수행
- FORD 및 GM에서 CAMP(Crash Avoidance Metrics Partnership, '95년 구성)를  
개최하여 한국, 미국, 독일, 일본 등 총 8개의 자동차 제작사가 참여하였으며,  
총 3가지의 독립된 프로젝트를 수행하였음
  - Driver Workload Metrics Project
  - Enhanced Digital Maps Project
  - Forward Collision Warning Requirements Project

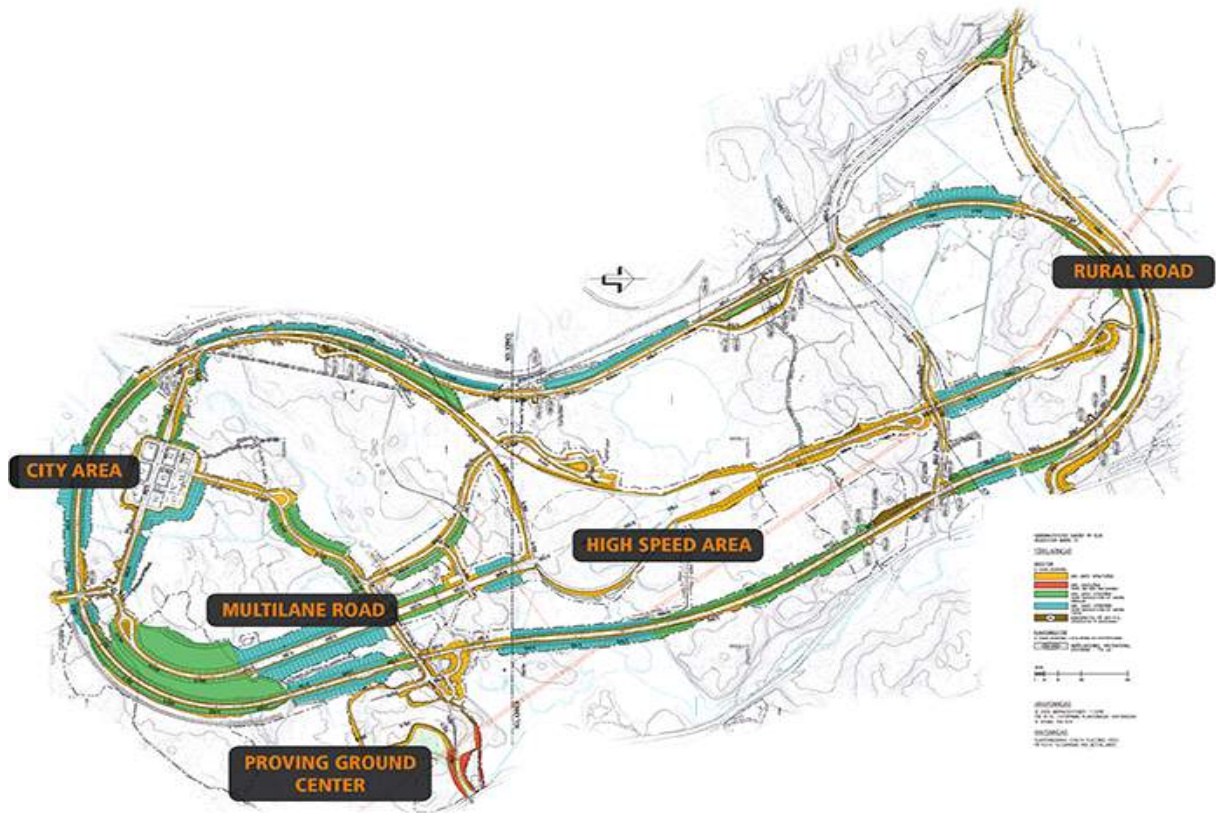
#### 나. 국외 실도로 평가환경

- 유럽 및 미국의 경우 전통적으로 자동차 산업에 있어 기술적 우위를 보이고 있으  
며, 원천기술을 보유한 다수의 자동차 제작사, 부품사, 통신사 등이 자동차 성능  
평가를 위한 시험장(Proving Ground)을 다수 보유하고 있음
  - 유럽국가 중 자율주행자동차에 대한 성능평가 시설은 스웨덴의 AstaZero 시설  
과 네덜란드의 DITCM 시설이 대표적인 시설임

#### □ 유럽

- 스웨덴의 AstaZero
  - 스웨덴은 볼보와 도로교통부 및 도로교통청, 구텐브르크 스마트 시티와 협업을  
통해 "Drive Me"라는 2-3단계 자율주행자동차 실증사업을 계획하고 있으며, 자동  
차 안전성 평가를 위한 AstaZero 성능평가 시설(AstaZero)을 구축하고 있음
  - AstaZero는 다양한 교통 환경 상황의 제공을 통하여 첨단자동차 안전시스템과  
그 성능을 평가하기 위한 시설임
    - AstaZero는 SP 국제 기술연구소와 (SP Technical Research Institute)와 참머  
기술대학(Chalmers University of Technology)의 공동소유
    - 스웨덴 교통행정국, TSS(Test Site Sweeden) 스웨덴 국립 도로교통 연구소  
(VTI), 볼보사(AB Volvo, Volvo Car Corporation), 오토리브(Autoliv) 및 재정  
지원 단체로 EU, Region Vastar Gotaland, Vinnova Tillavxt Verket, Boras  
stad 등이 협업하고 있음
  - 미래 도로안전 시스템의 연구, 개발 및 인증을 가능하도록 하고 있으며, 자동차  
제작사, 공급자, 법제도 입안자, 대학 등의 연구기관에서 활용할 수 있음

- AstaZero는 교외지역, 도시지역, 고속주행지역, 다중차선지역 및 평가장 관리 센터로 구성



<그림 2-35> Astazero 실도로 평가 사이트 조감도

자료: Astazero 홈페이지

○ 네덜란드 DITCM 시험장

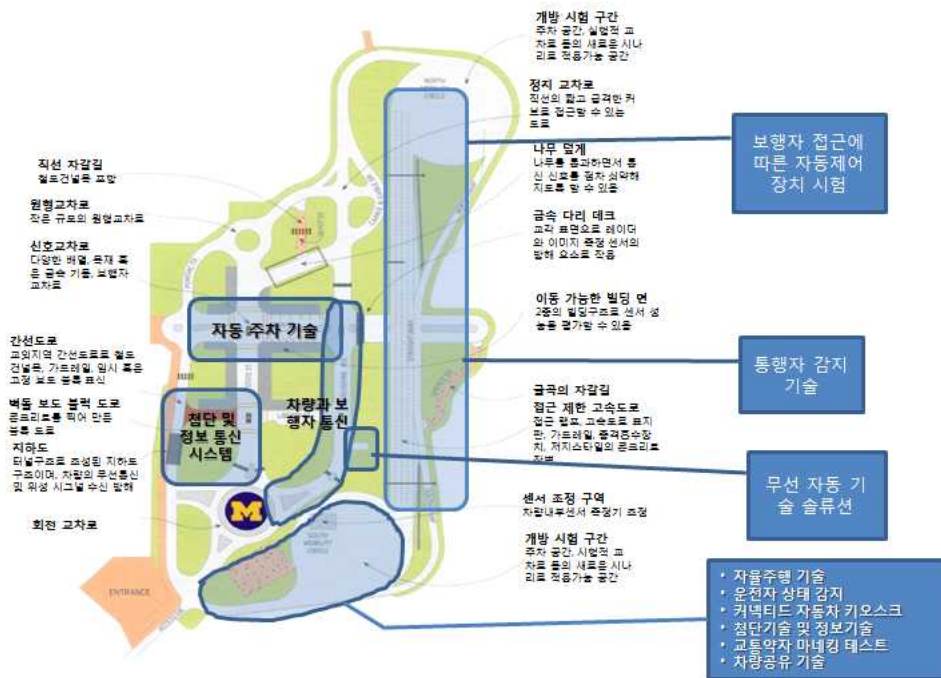
- 네덜란드의 Tass International Mobility Center는 V2X 등 ITS 시스템의 효과성을 검증하기 위해 설치된 시험장임
- 유럽연합과의 공동 사업인 SPITS, Grand Cooperative Driving Challenge (GCDC) 및 Drive C2X등의 사업 수행에 활용되었음
- Helmond와 Eindhoven의 두 도시를 연결하는 A270 및 N270간의 도로에 구성되어 있으며 총 8km에 고속도로구간(6km)와 도시부(2km)를 포함하고 있는 실도로 구간임
- 시험장은 2개의 신호등 설치되어 있으며, G5의 통신 활용, 56개의 실시간 차량 감지 및 추적 가능한 카메라를 설치하고 있음
- 시험장은 시험장, 제어실, 자동차연구실, 시뮬레이션 장비, 실험실로 구성됨

□ 미국

- 미국의 자율주행자동차 실증을 위해 현재 운행 중인 테스트베드는 아직까지 M-city가 유일한 것으로 판단<sup>11)</sup>됨
- M-city는 미시건대학의 Mobility Transformation Center에서 추진 중인 MTC Pillar 사업의 일환으로 자율주행자동차의 성능 및 안전성을 확인하기 위한 테스트베드임
  - M-city는 정부, 산업 및 대학과 협업체계를 구축하고 있으며, 미국 교통부, 미시건주 교통부, Ann Arbor 시당국 및 미시건 경제개발 협회와 협업 체계를 구축하고 있음
  - 2012년부터 Connected 차량 안전 파일럿 모델 개발 사업을 실도로 대상(Ann Arbor 및 미시건 동남부 일대)으로 시작하였으며, DSRC 5.9 GHz의 통신 대역 사용
  - M-city 내에 구축된 도로 시설은 신호 및 비신호 교차로, 정지교차로, 다중차로, 접근 제한 고속도로, 간선도로, 주차공간, 센서 조정구역, 개방시험구간, 지하도, 이동 가능한 빌딩면으로 구성되어 있음
  - M-city에서 시험 가능한 주요 기능은 자동주차 기술, 보행자 접근에 따른 자동 제어 장치 시험, 통행자 감지 기술, 무선자동기술 솔루션, 차량과 보행자 통신, 첨단 정보통신 시스템임
  - 이밖에 자율주행 기술, 운전자 상태 감지, Connected 자동차 키오스크, 첨단 기술 및 정보기술, 교통약자 마네킹 테스트, 차량 공유기술 등의 시험이 가능함

---

11) GoMentum은 샌프란시스코에 위치한 자율주행자동차 실증 사이트로 폐쇄된 군용기지의 20마일에 달하는 도로를 활용하여 벤츠, 혼다 등의 완성차 시험주행을 하고 있으며, Apple이 개발하고 있는 자율주행자동차의 실증 사이트로 활용될 계획인 것으로 있으나, 공개된 정보는 없음



<그림 2-36> M-city 상세 구조 및 시험가능 기술

자료: M-city 홍보자료

- M-city가 자율주행자동차의 기능을 시험하기 위해 특별히 다른 시험장과 다르게 설치한 시설물은 V2X 통신 방해에 따른 상충상황을 구현하고 있다는 점이라고 할 수 있음
  - 지하도는 터널구조로 조성되어 차량의 무선통신 및 위성 시그널 수신을 방해하는 기능을 하고 있음
  - 금속다리 데크는 교각 표면으로 레이저와 이미지 측정 센서의 방해 요소로 작용되고 있음
  - 나무 덮개 구조물은 차량이 나무를 통과하면서 통신 신호가 점차 약해지는 상황을 모사하고 있음
  - 또한 이동 가능한 2층의 빌딩 구조물을 설치하여, 도시 구조 내에서의 통신 방해 상황을 모사하여 자율주행자동차의 대응을 시험할 수 있도록 설계함
- Willowrun ACCT는 미시건 지역의 Willowrun 부지를 활용하여 자율주행자동차의 시험을 위한 테스트 베드 구축 계획으로 M-city에서 부족한 기능을 확장하여 구축하고자 계획함
- M-city의 주요 역할은 TRL 1-6 수준의 연구개발 및 교육을 위한 시설이라고 할 수 있는 반면, ACCT는 TRL 5-9 수준의 시설로 자동차 개발, 성능 평가 및 인증 서비스를 제공할 수 있도록 구성하고 있음

- ACCT는 도시부, 교외도로, 거주지역, 사업지구, 학교, 비포장도로, 고속도로의 환경으로 구성되며, 이중고가 구조와 철도 건널목 등 M-city에서 모사하기 어려운 환경을 현재 있는 상태 그대로 모사할 수 있는 장점이 있음
- 캘리포니아주는 자율주행자동차를 연구하는 교육기관과 민간 기업을 다수 보유하고 있어 주정부에서도 자율자동차 평가를 위한 시설의 필요성을 자각하고 관련 전문가들과 협의하여 구축 계획을 발표함
- DMV와 PATH 팀, 자동차 제작사 및 관련 전문가들과 함께 AV 안전성 검증 시설의 필요성에 공감대를 형성하고 평가 시설의 필수 구성요소를 구상함
  - 평가 시설의 구성은 평가하고자하는 AV 차량의 기능 구성이나 시설이 추구하는 목적에 따라 달라 질 수 있으나 기본적으로 고속주행환경과 도시환경에서의 항목과 설정된 위험 상황 대응 능력을 평가할 수 있는 시설을 구상
- 일반적인 고속주행 환경은 설정된 실 고속도로 환경 조건에서의 평가가 가능하며, 차선 정주행, 차선 변경, 장애물 회피 등의 운행 성능을 평가할 수 있음
- 도시 환경을 통해 도로시설에 따른 자율주행자동차의 운행 행태의 관찰 및 평가가 가능하도록 함
  - 도로시설(교차로, 로터리, 합류 및 분류부 등) 및 도로상의 장애물, 보행자 대응, 교통신호의 관찰, 도로면 평행주차, 도로공사지역 회피 및 교차로에서 다른 차량과 대면했을 때의 상황을 모사함
- 다양한 위험상황 환경 설정을 통해 자율주행자동차의 성능을 검토할 수 있음
  - 고려되는 위험상황으로 인위적인 보행자의 움직임, 움직이는 장애물, 폐쇄도로의 직면 시, 시스템의 오작동시, 서브시스템의 오작동시 및 악천후 환경 등이 있으며, 이 때의 차량 거동을 평가 함

<표 2-18> 캘리포니아주의 평가시설 구성 목록

구분	평가 내용
고속주행 환경	- 차선 정주행, 차선변경, 장애물 회피
도시 환경	- 교차로, 로터리, 합류 및 분류부 등 도로 기하구조에 따른 대응 - 도로상의 장애물, 보행자의 존재, 도로 공사지역 대응 - 교통신호 감지, 도로면 평행 주차, 교차로에서 다른 차량과의 대면 시 대응
설정된 위험 상황	- 인위적인 보행자의 움직임, 움직이는 장애물 감지 - 폐쇄된 도로 직면시 대응 - 시스템 및 서브시스템의 오작동 - 악천후 환경 대응

□ 국외 실도로 평가환경 전망

- 외국의 자율주행자동차 실도로 평가 환경 구축 현황은 아직 초기 단계인 것으로 판단되며, 주로 자율주행자동차 및 관련 부품의 연구 개발 지원을 주요 목표 시장으로 하고 있는 것으로 판단
  - 실도로 평가환경은 자율주행기능의 종합적 평가가 가능하도록 고속주행로, 도시부, 교외도로, 터널, 지하도, 도시건물에서 전파 및 GPS 통신 방해를 모사할 수 있는 시설을 설치하고 있음
  - 또한 구성면에서 고속주행, 도시부, 교외부, 통신방해 모사 시설, 악천후 시 차량 거동을 평가할 수 있는 시설을 구축할 것으로 전망
  - 이에 따라 외국의 실도로 평가환경은 기능적인 면에서 자율주행자동차 연구 개발, 성능평가 및 자동차 인증 등의 다목적 통합 실도로 평가환경을 구축할 것으로 전망
- 그러나 아직까지 자동차 안전성 평가 기술을 확보하고 이를 바탕으로 자율주행자동차 인증을 고려한 평가 시설은 구상 단계에 머물고 있는 것으로 판단됨
  - 미국의 경우 Willowrun ACCT를 통해 TRL 5-9 수준의 시설로 자동차 개발, 성능 평가 및 인증 서비스를 제공할 수 있도록 구성하고 있으나 아직까지 구상 단계인 것으로 판단됨
  - 스웨덴의 AstaZero의 경우 자율주행자동차 성능평가를 위한 도시부 구조물 등을 갖추고 있으나, V2X 시험을 위한 통신 장비는 구축 단계에 있는 것으로 파악됨

□ 국내외 실도로 평가환경 비교

- AstaZero, M-city, KATRI, 및 대구경북 자동차 평가 시설을 비교해 보면, AstaZero와 M-city의 경우 자율주행자동차의 특성을 반영하여 평가가 이루어지는 조건을 설치함
  - AstaZero와 M-city의 경우 빌딩 면을 구성하고 있어 도시건물에 의한 상충상황을 시험할 수 있도록 설계함
- 특히 M-city의 경우 지하도 및 터널, 자전거와 보행자의 개입 시 차량의 거동을 평가할 수 있는 시설을 갖춘
- 또한 AstaZero는 관제센터와 개별 사무/연구시설 및 홍보시설을 갖추고 있어, 이를 평가 시설 이용자에게 대여하여 편의를 제공하고 있음
  - 또한 평가 시설 내에 100여명을 수용할 수 있는 관람시설을 갖추고, 다양한 홍보 활동을 하고 있음

- 반면 자동차안전연구원 주행시험로와 대구 주행 시험로는 ADAS 혹은 자율주행 기술 2단계의 자동차를 평가하기 위한 시설은 구축되어 있는 것으로 판단되나 3 단계 이상 수준의 자율차 평가는 어려울 것으로 판단

<표 2-19> 국내외 평가 시설 비교

평가 환경		구 분	네덜란드	미국	대한민국	
			AstaZero	M-city	KATRI	대구경북
도심	신호교차로(3지, 4지)	- 신호인지, 예측, 판단, 제어	○	○	○	○
	회전교차로	- 주변상황인지 및 판단	○	○	○	
	지하도 및 터널	- 비자율차와의 상호작용		○		
	빌딩면 주차시설	- 통신안전성(전파방해, 오정보 송수신 시 차량 거동) - 자율주차기능	○	○	○	
커뮤 니티	벽돌블록포장			○	○	○
	보행도로 보도 연속	- 보행자, 자전거 이용자, 저속 및 초소형.이동 보조수단 등 인지, 이동 예측, 판단, 제어	○	○		
	자전거전용도로 School Zone 보행자 횡단보도		○	○	○	○
교외 지역	철도건널목			○		
	자갈길/비포장도로	- 교외지역 도로환경 인지 및 판단		○	○	○
	경사도로	- 도로 기하구조에 인지, 판단 및 제어 기능	○	○	○	○
	곡선도로 정지교차로	- 낙하물, 동물 등 장애물 인지 및 거동	○	○	○	○
고속 도로	고속도로		○	○	○	
	다중차선	- 고속주행환경에서의 인지, 판단 제어 기능	○	○	○	○
	JC, IC 합류/분류		○	○	○	
	톨게이트 환경 가드레일	- 톨게이트 인지, 판단 제어	○	○		
평가 센터	제어 및 교통관제 시설		○			
	관중석	- 평가 상황 관제, 데이터 수집 및 분석	○			
	사무 및 연구 공간	- 자율주행자동차 연구개발 지원 및 홍보	○			
도로 시설물	신호등	- 신호, 표지판, 조명의 인지, 판단, 제어	○	○	○	○
	교통 및 도로 표지판		○	○	○	
	가로등	- 노이즈(폴트홀, 광고판, 노면 및 선형 불량)의 인지, 예측, 판단, 제어	○	○	○	○
	포트홀		○	○		
	광고판 버스정류장 V2X통신	- 자율주행버스의 정지, 승객승하차 및 주행 기능 - V2X 통신 송수신	○	○	○	○
시설 규모		N/A	약 4만평	65만평	15만평	

### 3. 표준동향

#### 가. 국내 표준동향 분석

##### 1) Road Vehicles(도로차량 관련)

- ISO TC22 SC3 WG1에서 다루는 DATA Communication에 대해서는 ‘자동차부품 연구원’에서 참여하고, 해외의 표준화 동향 파악 및 진행되고 있는 표준화 항목에 대해서 국내 의견을 개진하고 있음
- 또한 자율주행자동차로의 진화에 따라 요구되는 DATA 통신량 증대에 대응하기 위한 차량용 Ethernet에 대해서는 국내 연구 활동이 활발히 진행되고 있으나, 아직 탑재된 ECU의 부족 등으로 표준화 활동은 미비한 상태임
- ISO TC22 SC3 WG16에서 표준화한 ISO26262에 대해서 Part 1부터 Part 9까지는 국내에서 부합화가 완료되었고, Part 10은 부합화가 진행 중임
  - 하지만 이 표준을 실제 개발에 적용하기 위해서 많은 업체들이 준비를 하고 있지만 일부 대기업을 제외하고는 대응에 어려움을 겪고 있음
  - 현재 국제적으로 진행 중인 ISO26262 2판 작업과 관련하여 반도체 관련 항목에 대해서는 한국전자통신연구원에서 적극 참여하고 있으며, 트럭 및 버스 관련 항목에 대해서는 현대자동차가 적극 참여하고 있음
- 업체의 전반적인 적용 경험 부족으로 기능안전 일반 내용에 대해서는 표준화 활동이 부족한 상황이며, 활성화를 위하여 기능안전 적용 적합성 시험에 대한 표준 등 Tool 에 대한 표준화 활동이 필요함
- SC9의 차량동역학 분야에서 스마트자동차 관련 표준화 활동은 “자율주행 ADAS 표준기반 구축 과제12)”를 통하여 ADAS 적용 차량에 대한 실제 시험을 Simulation으로 대체하는 표준인 ISO/CD 19364와 ISO/CD 19365가 진행 중이며, ADAS 적용 차량의 시험 및 검증에 대한 표준화 활동이 활발히 진행되고 있음
  - ISO/CD 19364 : “Passenger cars - Vehicle dynamic simulation and validation - Steady-state circular driving behaviour”
  - ISO/CD 19365 : “Passenger cars - Vehicle dynamic simulation and validation - Sine with dwell stability control testing “
- SC12 수동 안전 분야에서 다루는 항목들 중 스마트 및 자율주행자동차와 직접 관련이 있는 표준 항목은 많지 않음
- TC22 SC13 Ergonomics 와 SC17 Visibility 분야에 있어서 스마트자동차 관련 표준화 활동은 상당히 미미한 상황이며 향후 한국 문화와 운전자 습관에 적합한 스

---

12) 자동차공학회에서 주관하는 표기력 과제

마트 및 자율주행자동차의 User Interface의 개발 및 표준화를 위하여 장기적인 전략을 가지고 접근해야 할 분야임

## 2) 차량통신 관련

- WAVE 통신 관련 표준에 대해서는 기 단체 표준을 만들었으나(TTAK KO-06.0175, 0193, 0216 등), 5.9GHz의 차량 주파수 배정 시점에 개정 추진 예정임
- ITU에서 논의되고 있는 근거리 고정밀 차량 레이더를 이용한 79GHz 주파수 통신에 대해서는 국가 R&D 과제 등을 통하여 기술 개발을 시작하는 단계임

## 3) Intelligent Transportation Systems(ITS)

- ITS Data Base 관련 표준화 활동(TC204 WG3 담당) 관련해서는 자동차부품연구원과 국내 전문가들이 국제회의에 참가하여 국내의 지번체계에 부합되게 표준이 제정되도록 의견을 개진하고 있음
- 안전시스템에 대한 표준을 다루는 TC204 WG14 활동에 자동차부품연구원을 대표하여 한국교통연구원과 한국지능형교통체계협회(ITS Korea)에서 적극 참여하고 있으며, 특히 ISO/DIS 11067, ISO/DIS 26684 Work Item에 대해서 리더를 각각 자동차부품연구원과 한국교통연구원에서 담당하는 등 상당히 적극적인 활동을 하고 있음
  - ISO/DIS 11067(CSWS : Curve Speed Warning System)
  - ISO/DIS 26684(CIWS : Cooperative Intersection signal information and violation Warning Systems)
- 그 외 진행되고 있는 여러 시스템에 대한 표준화 활동에 적극적으로 참여하여 국내 전문가의 의견 반영하는 노력을 하고 있지만, 능동안전시스템을 구성하는 모듈 또는 부품의 표준화에 대한 활동은 활발하지 못한 실정임
  - 향후 부품의 공용화 및 개발 리소스의 효율적인 측면을 고려할 때 모듈 및 부품 표준화를 활성화 할 필요가 있음
- 차량 ICT 관련 표준(TC204 WG16 관련)에 대해서는 한국전자통신연구원에 참여하고 있으나 동향을 파악하고 있는 정도(국내의 의견을 적극적으로 반영하는 수준은 아님)이며, 한국정보통신기술협회를 중심으로 차량 ICT 기술분야 표준화와 적합성/상호운영성 시험 표준화 등의 활동을 진행하고 있음

- Nomadic Device 표준 관련해서는 TC204 WG17의 의장과 간사를 한국교통연구원과 한국지능형교통체계협회에서 각각 맡고 있으며 ISO 13184-2, ISO 13185-2, ISO 17438-1, ISO 17438-4에 대한 Work Item Leader를 수행하고 있음
  - ISO 13184-2(Road Guidance Protocol)
  - ISO 13185-2(Unified Gateway Protocol)
  - ISO 17438-1(InDoor Navigation - General)
- C-ITS 관련 표준(TC204 WG18 담당)에 대해서는 한국지능형교통체계협회에서 표준화 항목들에 대한 대응 업무를 수행하고 있음

#### 4) 기타

- AUTOSAR<sup>13)</sup> 관련하여 국내에서는 대기업과 Consulting 업체를 중심으로 기 표준화된 문서를 이해하고 도입하는 수준이며, 표준화 활동에 적극 참여를 위해서는 AUTOSAR 생태계를 보다 더 활성화 시킬 필요가 있음
- 우리나라는 2013년 스마트자동차 표준화 코디제도가 수립되고, 코디실에서 중심이 되어 스마트자동차의 주요 4개 분야에 대한 표준화 분과가 구성되어 현재 활발히 운영 되고 있음
- 한국자동차공학회는 기술표준원으로부터 표준화간사기관(CODS) 자격을 부여받아 자동차공학회 고유의 KSAE 표준과 함께 KS 표준에 대한 우선적인 관리 업무를 맡고 있으며, 자동차 분야 전반의 ISO 표준 대응 및 표준화 활동 지원을 수행하고 있음
  - 최근 수년간 전기자동차 및 스마트자동차 분야에 대한 표준화 워크샵을 자동차공학회 춘계 및 추계 학술대회에서 정기적으로 개최함으로써, 표준화에 대한 저변을 확대하고, 표준화 현장의 내용을 발빠르게 산업계에 전파하고 있음
- 향후, 국내 미러그룹의 활동을 좀 더 활발히 할 필요가 있으며, 관련 개발과제에 참여 하는 국내 기관들의 활발한 대응이 필요함
  - ISO TC204의 WG14에서 다루는 대부분의 표준이 양산에 연계되어 있으므로 매우 중요함
  - 고베 회의에서는 한국 측에서도 V2V/V2I 기술 관련 개발 내용에 대한 제안을 고려하도록 요청 받았으므로, 국내 개발 컨소시엄과 논의 후에 최대한 긍정적으로 추진하여 차세대 주력 ADAS 시스템이 될 Cooperative Safety 시스템에 대한 표준 선점을 고려할 수 있음

---

13) AUTOSAR(AUTomotive Open System Architecture)는 개방형 자동차 표준 소프트웨어 구조(architecture)임

나. 해외 표준동향 분석

1) 도로 차량(ISO/TC22 Road Vehicles)

- ISO TC22에서는 SC3에서 자동차 전장 전반을 담당하고 있으며, SC9에서는 자동차 동역학, SC12에서는 수동안전, SC13에서는 인간공학, SC17에서는 시야를 다루고 있음
- SC3은 자동차의 IVN(In Vehicle Network) 통신 및 규격, 하네스 및 케이블, 자가진단, 자동차 운행기록장치 등을 담당해 왔으며, 최근 이슈가 된 기능안전은 WG16에서 담당함
- SC9의 자동차동역학은 자동차 능동안전 제어시스템에 반드시 필요한 표준 내용들을 담당하며 SC12에서는 스마트 에어백 등을 담당함
- SC17에서는 최근 국내에서 KS 표준이 제정된 차량용 영상 사고기록장치와 유사한 차량용 전방 및 후방 영상 보조장치에 대한 표준화 작업이 시작된 바 있음
- 특히 SC13 WG8은 스마트자동차의 운전자 인터페이스 관련 주요 표준을 제정하고 있어 주목할 필요가 있으며, 이는 Visual Distraction 표준인 ISO 16673과 Visual Behavior 표준인 ISO 15007 등을 포함함

<표 2-20> ISO TC22의 스마트자동차 관련 분과

TC	SC	Title	
ISO TC22 Road Vehicles	SC3  Electrical and electronic equipment	WG1	Data communication
		WG3	Electrical interferences
		WG4	Automotive electrical cables
		WG5	Fuses and circuit breakers
		WG6	On board electrical connections
		WG7	Electrical functional characteristics of starters and alternators
		WG9	Electrical connections between towing vehicles and trailers
		WG11	Electronic control systems – Technical specifications – Related documentation
		WG12	Back-up warning devices
		WG13	Environmental conditions
		WG14	42V Powernet
		WG15	Automobile multimedia architecture "AMIC"
		WG16	Functional Safety
	WG17	Ethernet Diagnostic Connector	
	SC9  Vehicle dynamics and	WG1	Terminology
		WG2	Transient response test
		WG3	Measurements of road surface friction

	road-holding ability	WG4	Car/trailer combinations
		WG5	Sensitivity to lateral wind
		WG6	Dynamics of heavy commercial vehicles
		WG10	Kinematics and compliance
		WG11	Simulation models
	SC12 Passive safety crash protection systems	WG1	Child restraint systems in road vehicles
		WG3	Instrumentation
		WG5	Anthropomorphic test devices
		WG6	Performance criteria expressed in biomechanical terms
		WG7	Traffic accident analysis methodology
		WG8	Airbag system testing
	SC13 Ergonomics applicable to road vehicles	WG9	Cargo securing in cars and delivery vans
		WG3	Localization of controls and tell-tales
		WG5	Symbols
		WG7	Hand reach and R and H point determination
	SC17 Visibility	WG8	TICS on-board - MMI
		WG2	Camera monitoring systems

## 2) 차량 통신

### IEEE 802 LAN/MAN Standards Committee

- IEEE 802는 LAN(Local Area Network)과 MAN(Metropolitan Area Network) 관련 유무선 통신 표준을 담당하며, 자율주행자동차와 직접 관련된 분과는 아래와 같음
  - 802.11 WG 산하의 Task Group p(TGp)에서는 OFDM 방식을 사용하는, 혹독한 외부 환경에 적용할 수 있는 무선통신 표준을 개발해 왔음
- 미국은 ITS 통신 시스템에 적용할 이 표준을 WAVE(Wireless Access in Vehicular Environment; 802.11p)로 명명하였으며, WAVE 표준은 현재 세계적으로 차량용 전용 통신의 차세대 주자로 자리매김하고 있음
- 802.11p 표준은 1609 표준과 연관되어져 있으며, IEEE 1609 표준은, 1609.0 Architecture, Multi-Channel Operation, 1609.5 Communication Manager 등의 주요 관련 표준을 포함하고 있음

<표 2-21> IEEE 802.11p 구분

항 목	내 용
Frequency Band	5.85-5.925
Channel Band Width	10 MHz(20 MHz Optional)
Number of Channels	7
Modulation Method	OFDM(802.11.a와 동일)
Max. Transmission Power /Communication Distance	Class A : 0 dBm/15m, Class B : 10 dBm/100m Class C : 20 dBm/400m, Class D : 28.8 dBm/1000m

□ ITU의 관련 표준

- ITU(International Telecommunications Union)은 UN(United Nations)의 통신 관련 전문 조직으로, 192개국 700여개 기관을 회원으로 두고 있음
- ITU의 ITU-R(ITU Radio Communication Sector)에서는 TICS(Transport Information and Control Systems)를 1994년에 제안한 바 있고, 2009년 10월에는 밀리미터파 RADAR에 대한 부분이 권고로 받아들여진 바 있음
- 추가로, 일본에서 VICS(Vehicle Information and Communication Systems)에 주로 사용하는 700MHz 통신과, 차량용 장거리 RADAR에 사용하는 79GHz 밴드대의 고해상도 RADAR 관련 권고 제정도 추진 중에 있음

3) ITS(ISO TC204 Intelligent Transportation Systems)

- ISO TC204는 ITS를 담당하는 TC로 1992년 설립되었으며, 1993년 활동을 시작하였고, 현재 다른 TC와는 달리 SC(Sub-Committee)가 없이 WG만으로 운영되고 있으며, WG1부터 WG18까지로 구성되어 있음
  - TC204 전체 회의는 매년 봄/가을로 2회 개최 되고, WG별로 추가로 회의를 개최 하기도 함
  - 분과 중에서 WG11과 WG15는 현재 활동하고 있지 않음
- ‘P 멤버국’(Participating Members; 투표권을 가진 국가)은 26개국이며, ‘O 멤버국’(Observing Members; 옵저버 국가)은 26개국임
  - P 멤버국 : 알제리아, 오스트리아, 오스트레일리아, 벨기에, 브라질, 캐나다, 중국, 체코, 프랑스, 독일, 헝가리, 인도, 이스라엘, 이탈리아, 일본, **한국**, 말레이시아, 네덜란드, 노르웨이, 러시아, 남아프리카공화국, 스페인, 스웨덴, 스위스, 영국, 미국

- 한국에서는 매년 25~30명 규모의 대표단을 파견하고 있으며, 스마트 및 자율주행 자동차와 직접적인 연관이 있는 분과는 WG3, WG14, WG16, WG17, WG18임

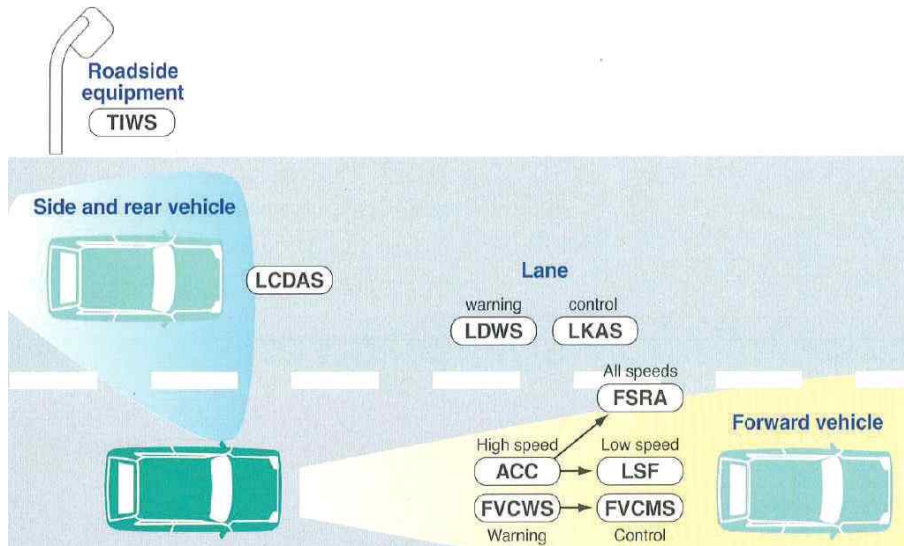
□ ITS Database Technology(TC204 WG3)

- 많은 스마트자동차 시스템 및 서비스는 지리정보에 기반하고 있으며, 지리정보를 활용하는 시스템으로는 차량용 네비게이션 뿐만 아니라, 차량 블랙박스, 텔레매틱스 시스템 등이 있음
  - 최근에는 맵 연동형 ACC 및 AFLS, V2I 및 V2V 시스템 등 ADAS 시스템에서도 지리정보는 시스템의 중요한 구성요소를 차지하고 있음
  - WG3의 주요 아이템은 디지털 맵의 업데이트 방식, GDF(Geographical Data File Exchange Format), PSF(Physical Storage Format), API(Application Program Interface), LR(Location Referencing), Navigation Data Delivery Structure and Protocols 등을 포함함
  - 지리정보 관련 표준 개발을 담당하는 것이 바로 WG3의 업무이며, 현재 의장은 일본이고, 한국 대표는 자동차부품연구원의 전문가가 담당하고 있음
- 디지털 맵의 저장 방식과 인터페이스 방식, 업데이트 방식 등을 포함하며, 미국 및 유럽과 같은 Street Number 방식의 지번체계를 저장하는 표준 방식과, 한국 및 일본과 같은 지번체계를 사용하는 방식의 차이에 대해서도 격렬한 표준 대립이 있어 왔음
  - 한국은 지번체계에서 Street Number 체계로 변경함에 따라 동맹관계 선전에 매우 신중한 입장에 있음
- 주요 표준으로는 네비게이션의 맵 데이터로 사용되는 지리정보 데이터에 대한 호환성을 위한 ISO 14825 Geographic Data Files, 시스템 간에 교통정보를 교환함에 있어, 서로 다른 맵 상의 특정 위치를 찾기 위한 Location Referencing을 정의한 ISO 17572 Location Referencing 등이 있음

□ Vehicle/Roadway Warning and Controls(TC204 WG14)

- WG14에서는 스마트 안전 시스템에 대한 시스템 표준을 주로 다루고 있고 이는 RADAR, LIDAR, 영상 센서를 활용하는 차량 단독의 능동안전 시스템뿐만 아니라, CIWS와 같이 노변 통신에 기반한 능동안전 시스템을 포함함
  - WG14는 일본이 의장국이며, 미국, 일본, 독일, 스웨덴, 영국, 캐나다, 프랑스, 중국, 체코 등 주요 국가에서 Expert를 파견하고 있음

- 또한 NISSAN, TOYOTA, HONDA, BMW, BENZ, RENAULT, VOLVO 등 세계 주요 완성차와 BOSCH, HITACHI, VISION 등 부품업체, 자동차부품연구원, 교통연구원, JARI, ASHIRA, PATH 등 연구소가 참여하고 있음
  - 미국은 빅3 완성차 대신에 버클리 대학 소재 연구소인 PATH, 부품업체인 VISION에서 전문가가 참여하고 있고, 일본은 JSAE가 지원하여 주요 완성차들을 참석시키고 있음
  - 영국과 캐나다 등은 주로 한두명의 표준화 담당자가 참여 하고, 프랑스와 스웨덴은 완성차가 참여하고 있음
  - 우리나라는 완성차의 참석은 저조한 편이며, 자동차부품연구원과 한국교통연구원, ITS KOREA가 참석하여 대응하고 있음
- 최근의 추세에 따라, ACC 및 LDWS와 같은 차량탐재 서라운드 센서 기반으로 기능을 구현하던 시스템들의 표준에서 통합안전 시스템(Cooperative Safety System)으로 표준화의 방향이 점차 선회하고 있음



<그림 2-38> WG14의 주요 아이템

- WG14는 대부분의 ADAS 시스템 표준을 제정하였으며, WG14에서 제정하였거나 제정 중인 표준은 다음의 <표 2-17>과 같음
- ACC는 RADAR 등 장거리 센서를 이용하여 전방 차량과의 차간 간격이나 지정된 속도를 유지하다가, 끼어드는 차량이 있거나 전방차량이 감속하면 자차도 감속하고 전방차량이 이탈하거나 가속하면 자차도 가속하는 60 km/h 이상 속도에서 작동되는 시스템임

- LSF는 가다 서다를 반복하는 시내구간에서 전방차량을 따라 특정거리를 유지하면서 가다 서다를 반복하는 40km/h 이하의 속도에서 작동되는 시스템임
- FSRA는 ACC와 LSF를 결합한 시스템으로 전 속도구간에서 사용될 수 있는 시스템이며, 표준 제정 시에는 일본이 LSF를, 독일이 FSRA를 담당하면서 독일측이 LSF의 별도 표준이 필요 없음을 주장하여 상당한 진통이 있었음
- FVCWS는 역시 RADAR 등 센서를 이용하여 전방차량과 충돌 위험이 있는 경우 경고하는 시스템이며, FVCMS는 경고 뿐만 아니라 자동 제동까지 담당하는 시스템임
- LDWS는 영상 센서 등을 기반으로 운전자의 실수로 인한 차선이탈 시 경고를 제공하는 시스템이며, LKAS는 역시 운전자의 실수 및 부주의로 인한 차선 이탈 시에 자동으로 차선 유지제어를 수행하는 시스템임
- LCDAS는 차선변경 시 특히 사각에 차량이 있는 경우, 경고를 제공하여 차선변경을 보조하는 시스템이며, ERBA는 차량 후진 시에 후방에 위치한 장애물 또는 보행자에 대한 경고를 제공하는 시스템임
- CIWS는 노변센서를 통하여 교차로에서 사고방지를 위한 정보를 제공하는 시스템임
- CSWS는 커브구간에서 과속으로 인한 전복사고 위험을 경고하는 시스템이며, APS는 자동주차 보조 시스템으로 비교적 최근부터 진행되고 있는 아이템임

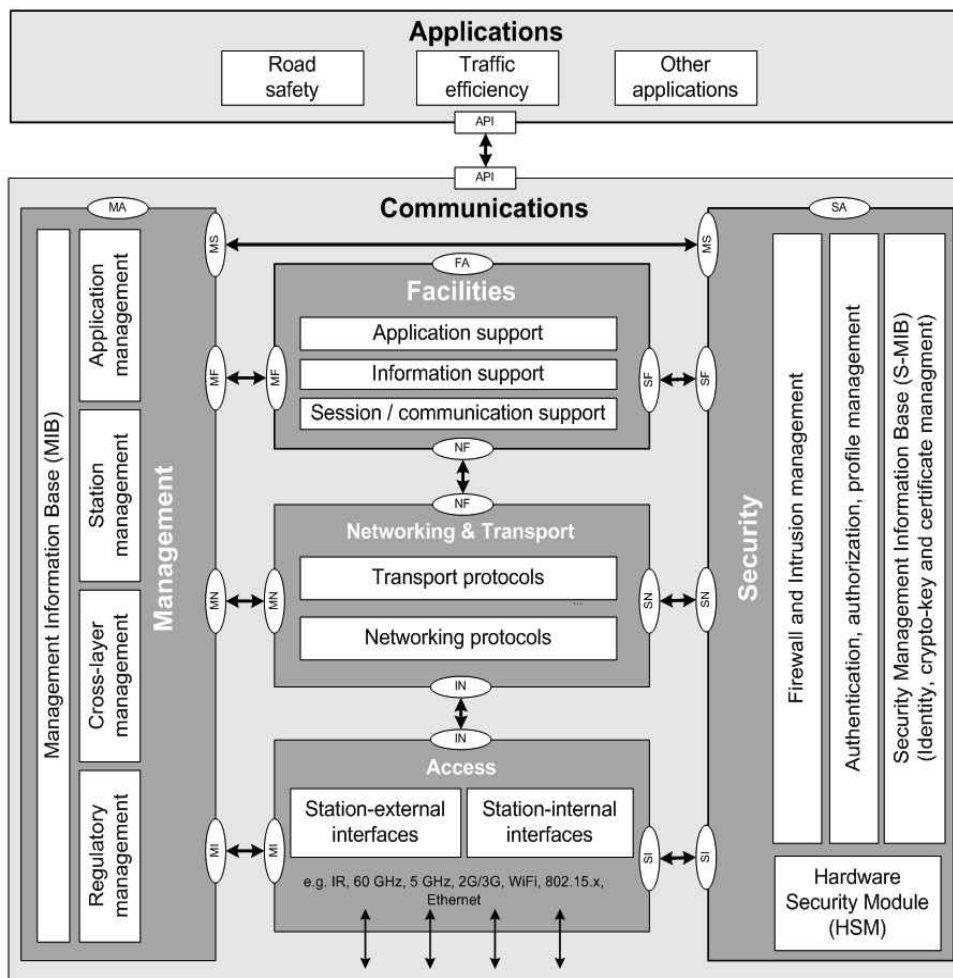
<표 2-22> ISO TC204의 WG14의 표준화 아이템 현황

Item No.	Title
ISO 15622	Adaptive Cruise Control Systems(ACC)
DIS 15623	Forward Vehicle Collision Warning Systems(FVCWS)
TS 15624	Roadside Traffic Impediment Warning Systems(TIWS)
ISO 17386	Maneuvering Aid for Low Speed Operation(MALSO)
ISO 17361	Lane Departure Warning Systems(LDWS)
ISO 17387	Lane Change Decision Aid Systems(LCDAS)
ISO 22179	Full Speed Range Adaptive Cruise Control Systems(FSRA)
ISO 22178	Low Speed Following Systems(LSF)
ISO 22840	Extended-Range Backing Aids Systems(ERBA)
DIS 22839	Forward Vehicle Collision Mitigation Systems(FVCMS)
CD 26684	Cooperative Intersection signal information and violation Warning Systems(CIWS)
CD 11270	Lane Keeping Assistance Systems(LKAS)
CD 11067	Curve Speed Warning Systems(CSWS)
PWI 16787	Assisted Parking Systems(APS)
PWI 18682	Hazard Notification Systems(HNS)

□ Wide Area Communications(TC204 WG16)

- WG16은 두 가지 시스템 표준, 즉 장거리 통신 시스템(CALM; Communications access for land mobiles)과 Probe 정보 시스템을 다루고 있으며, 주요 안건은 다음과 같음
  - 다양한 ITS 서비스를 수용하기 위한 ITS 광역 통신 기술
  - 핸드오버를 이용한 중장거리 Continuous 통신 기술
  - Multi-point 통신 기술
  - 로밍을 이용한 다양한 무선통신 기술 접속(Cellular, Microwave, IR 등)
  - 인터넷 접속을 위한 IPv6기반의 패킷 무선 통신 기술
- CALM은 중/장거리용 무선 접속 규격을 뜻하는 말로 기본 개념은 현행 통신시스템을 활용하여 지능형 교통시스템 특히 자동차 환경을 위해 설계되고 있는 플랫폼으로써 무선 통신을 위한 공통적 구조, 네트워크 프로토콜 및 무선 접속 규격 정의와 방송, 점대점, 차량간 및 차량대 지점 통신을 위한 파라미터와 프로토콜을 제공하는 데 있음
- WG16 산하에는 SWG(Sub-Working Group)이 16.0부터 16.7까지 운영되고 있음
  - SWG 16.0 : CALM architecture - CALM 통신의 전체 아키텍처 및 응용/개인에 대한 보안 및 인증 과 다양한 무선통신에 대한 타 표준 단체와의 협력 관계를 관장
  - SWG 16.1 : CALM media(Lower layer) - ITS에 적용 가능한 다양한 무선통신 매체를 선정하고 여기에 IP를 탑재하기 위한 데이터 링크 계층의 표준화 요구사항을 도출하며 그 명세서를 작성
  - SWG 16.2 : CALM Network(Upper Layer) - ITS를 통하여 인터넷 서비스를 사용할 수 있도록 TCP/IP를 탑재하기 위한 네트워크에 관한 표준화 요구사항을 도출하고 그 명세서를 작성
  - SWG 16.3 : Probe data차량을 활용한 교통정보 수집 및 제공을 위한 데이터의 표준과 개인 차량의 보안 및 정보보호 방안에 대하여 연구
  - SWG 16.4 : Application ManagementDSRC와 ITS/Telematics 전용통신을 이용하기 위한 응용 프로그램의 표준에 대하여 연구
  - SWG 16.5 : eCall안전과 관련되어 있는 서비스를 정의하며 예를 들어 eCall 시스템을 들 수 있으며, 이는 차량 사고시 통신 시스템을 이용해 운전자의 상태 및 차량위치 등을 구조센터로 전송하는 서비스에 관한 표준임
  - SWG 16.6 : CALM - non-IP Type Communication mechanism

- CALM 표준의 기본은 잘 알려져 있는 모델 계층인 OSI 모델을 사용하였으며 이 모델은 ITS 지지국의 아키텍처를 정의하기 위해 세운 표준 ISO 21217를 따르고 있음
- 이 모델은 6개의 파트로 구성되어 있으며 각 파트는 Applications, Management, Access, Networking & Transport, Facilities, Security로 구성되어 있고, WG16의 표준은 V2X 통합안전 및 스마트자동차 전반에 활용되는 통신의 기반이 됨



<그림 2-39> ITS Station Architecture

- Nomadic Device(TC204 WG17)
- WG17은 Nomadic Device, 즉 스마트폰과 같이 차량 내에 들어올 수 있는 IT 제품들에 대한 표준을 담당하고 있음

- 작업 범위는 차량 내 ITS Service 제공과 차량정보, 운전자지원 및 경고시스템, Entertainment 시스템 등 Telematics 및 Multimedia 서비스를 위한 Nomadic Device 표준, Nomadic Device의 휴대폰, WIMAX, WiFi 등 모바일 광대역 등 무선통신 제공, 차량통신 네트워크와의 연결을 위한 Zigbee, Bluetooth 등 근거리 링크 등임
- 차량통신 네트워크 고유의 방화벽 제어나 Access 프로토콜 관련 ISO/TC22 및 AMIC 관련 표준은 제외함
- 작업 프로그램은 ITS Service 및 Multimedia 이용에 적합한 Nomadic Device의 규명, ISO/TC22, AMIC 등 Nomadic Device 및 차량통신 네트워크 관련 표준 확인 검토 및 새로운 표준항목의 개발 제안, ITS Service 및 Multimedia 이용에 대한 규명 가능한 항목의 요구사항 분석 등을 포함하고 있음
- 한국에서 WG17의 의장(한국교통연구원) 및 간사(지능형교통체계협회)를 맡고 있으며, 다양한 아이템들에 대한 표준화 대응 업무를 수행하고 있음
- 한국이 의장국으로써의 이점을 잘 살려 활발히 주요 표준을 주도하고 있음
- ISO 13184-2, ISO 13185-2, ISO 17438-1, ISO 17438-4에 대한 Work Item Leader를 수행하고 있음

□ Cooperative Systems(TC204 WG18)

- WG18은 2009년 9월 TC204의 바르셀로나 Plenary 회의에서 결정되어 결성된 WG이며, 유럽의 CEN TC278 WG16과 공조를 이루면서 활동하도록 되어있음
- 2008년 12월 EU에서 ITS 실행계획이 발표된 후, 2010년 통합안전(Cooperative System) 의무화 관련 이슈가 제기된 바 있으며, 이때 ETSI(European Telecommunications Standards Institute) TC ITS와 CEN TC278이 해당 표준을 담당하기로 결정됨
- CEN은 WG16을 신규로 결성하고 ISO TC204와의 협력을 추진하게 되며, 한편으로 TC204는 WG18을 신규 결성하여 CEN TC278과의 협력을 피하게 됨
- 중요 사항은 CEN TC278 WG16과 ISO TC204 WG18은 의장이 동일하며 회의도 일반적으로 같이 진행하며, 지난 호주에서의 회의는 러시아, 미국, 네덜란드, 독일, 한국, 이탈리아, 노르웨이, 프랑스, 일본, 호주 등에서 32명이 참석함
- WG18의 역할 범위는 처음부터 논란이 되었으며 TC204가 ITS 시스템과 Cooperative System에 대한 아키텍처부터 통신, 제어시스템까지 전반적으로 WG 별로 분담해서 표준을 담당하고 있는 상황에서, WG18의 역할은 TC204 기존의 WG들이 하는 역할들과 다방면으로 중복되는 형태임
- EU의 표준을 ISO로 진입시키기 위한 창구 역할을 하는 의미가 강하기 때문에, 기존의 WG들과의 업무 조정도 세부적인 부분까지 서로 조율되고 있는 상황이며,

2011년 3월 빈 회의에서, SWG1을 일반 조정 업무로 두고, DT(Drafting Team)을 2에서 7까지 운영하는 것으로 결정됨

<표 2-23> ISO 표준 현황

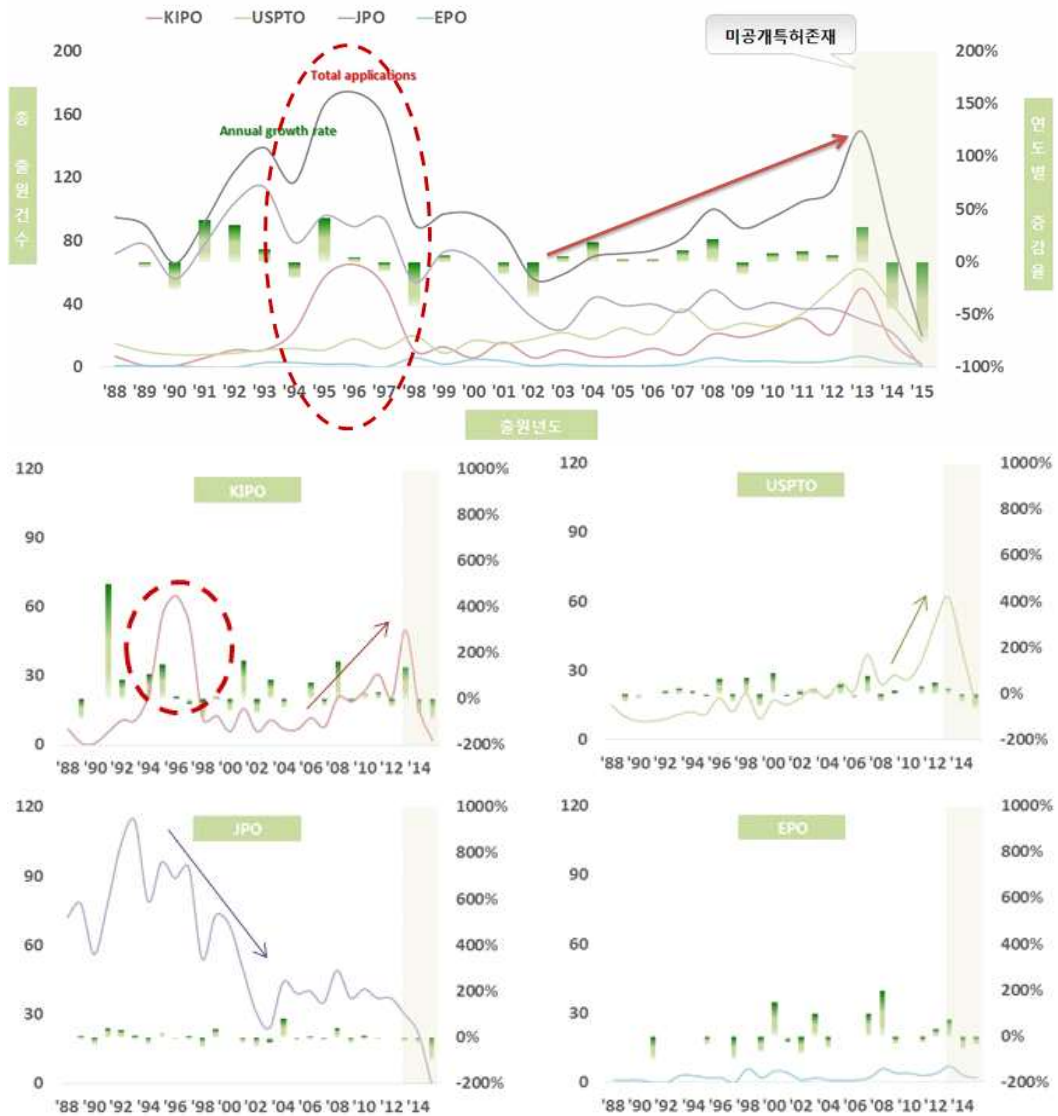
ISO No. & Status	Title
NP 17419	Classification and management of ITS applications in a global context
NP 17423	ITS application requirements for selection of communication profiles
NP 17424	Definition of Local Dynamic Map concept
NP 17425	Data exchange specification for in-vehicle presentation of external road and traffic related data
NP 17426	Contextual speeds
NP 17427	Roles and responsibilities in the context of co-operative ITS based on architecture(s) for co-operative systems
NP 17428	Data exchange specification for in-vehicle presentation of external road and traffic related data
NP 17429	Profiles for processing and transfer of information between ITS stations for applications related to transport infrastructure management, control and guidance
NP 17434	Contextual speeds -- Optimum traffic throughput via speed limits
NP 17435 ISO/DTR 17465-1 NP TR 17465-2	Definition of Local Dynamic Map concept Part 1 : Terms and definitions Part 2 : Guidelines for standards documents
NP 17436	Data exchange specification for in-vehicle presentation of external road and traffic related data

#### 4. 특허분석

##### 가. 국가별 분석

###### □ 주요시장국 기술개발 활동현황

- 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술분야의 연도별 전체 출원동향을 살펴보면, 우리나라에서는 1990년대의 태동기를 거쳐, 1990년대 중반에 급격한 양적 성장을 이루고, 1990년 후반에 특허활동이 감소되는 경향을 나타내었다가, 2000년 초반부터 다시 출원건수가 증가하고 있는 추세임
  - 1995년부터 1997년 사이에 출원량이 일시적으로 급증하였으나, IMF 구조조정 시기 이후 저조한 모습을 보이다가 2000년대 중반 이후 최근 출원이 크게 증가하고 있는 것으로 나타남
  - 1990년대 중반의 출원 급증은 이 시기에 한국의 자동차업계(현대, 기아, 대우, 삼성, 쌍용)의 출원 경쟁에 의해 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술에 대한 관심이 증가한 것으로 분석됨
- 미국은 1980년대 후반부터 관련기술의 특허출원 활동을 시작하여 1990년대부터 최근까지 일정 수준의 증가세가 유지되고 있음
  - 특히, 최근 2011년부터 2013년 사이에 양적 성장을 이루고 있음
- 일본은 분석 초기 구간부터 출원활동을 한 것으로 나타나고 있으며, 1980년대 후반부터 다수의 출원이 이루어졌고, 1993년 급격한 양적 성장을 이룬 이후 정체된 추세임
- 유럽은 1990년대 초중반 다수의 출원이 이루어졌고, 최근까지 출원 증가세는 미미한 것으로 나타남

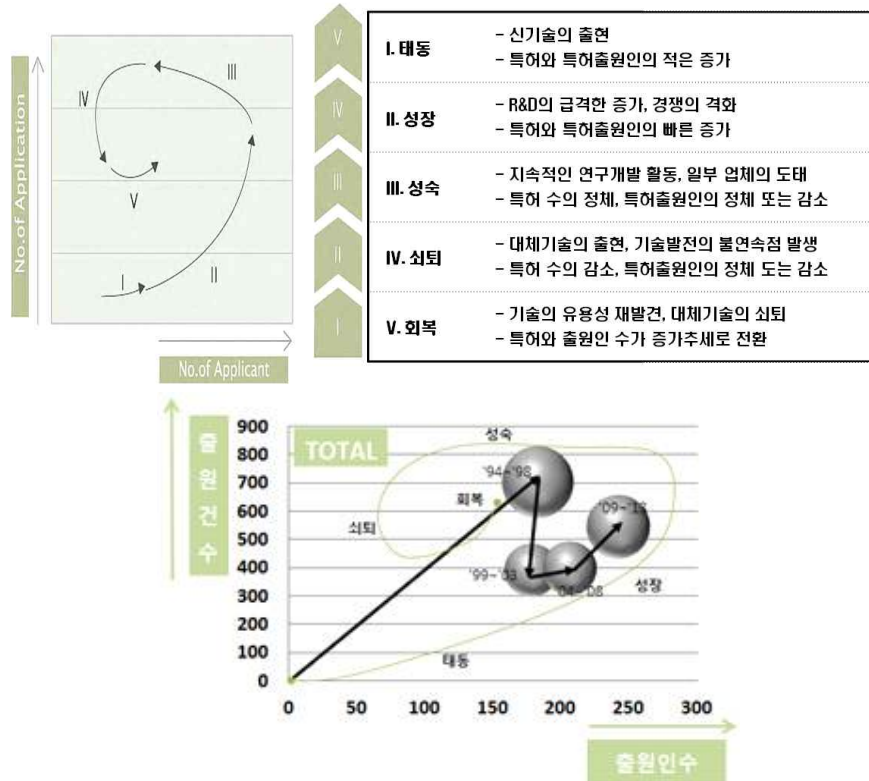


<그림 2-40> 주요국가의 전체 연도별 특허동향

□ 기술시장 성장단계 파악

- 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술 관련 분야의 전체 및 해당 국가의 기술 위치를 포트폴리오로 나타내보면 전체 출원 중 최근의 출원 동향을 4개의 구간으로 나누어 각각의 구간별 특허 출원인 수 및 출원 건수를 나타내어 특허 출원 동향을 통한 기술의 위치를 살펴볼 수 있음
- 각 구간은 1구간(1994년~1998년), 2구간(1999년~2003년), 3구간(2004년~2008년), 4구간(2009년~2013년)으로 구분함
  - 1구간(1994년~1998년)에서 구간 출원건수가 폭발적으로 증가

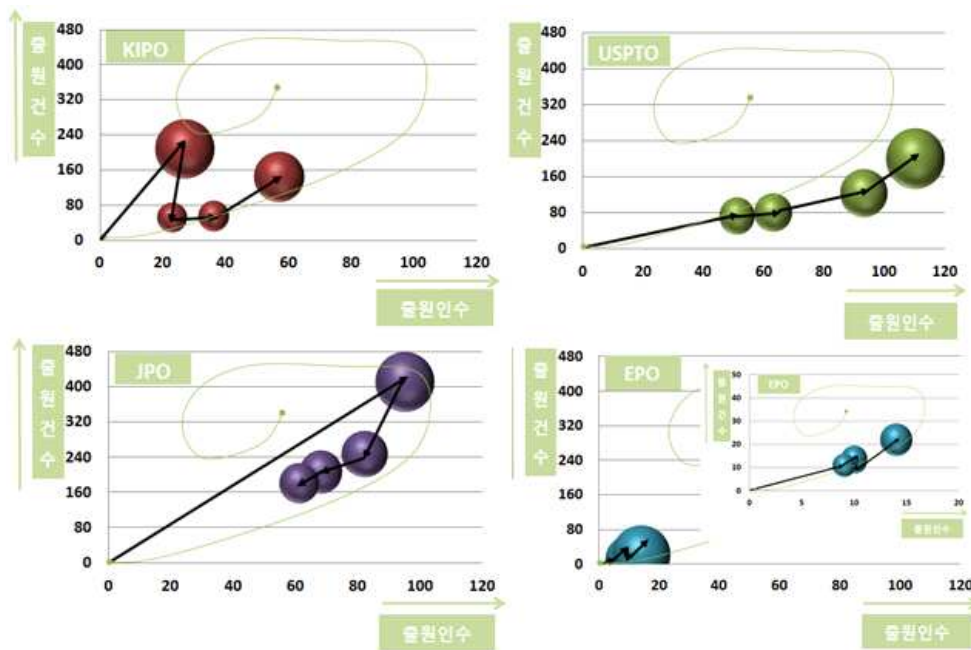
- 2구간(1999년~2003년)에서 구간 출원건수와 출원인수가 감소하는 경향
- 3구간(2004년~2008년)부터 4구간(2009년~2013년)까지 출원 건수와 출원인의 수가 증가하는 성장기의 단계로 분석됨



<그림 2-41> 전세계 기술위치 포트폴리오

- 한국특허의 기술위치는 1구간(1994년~1998년)에서 출원 건수와 출원인의 수가 급격하게 증가하다가 1구간(1994년~1998년) 이후 구간 출원건수 및 출원인수가 감소되고 있음
  - 하지만, 3구간(2004년~2008년)이후 구간 출원건수 및 출원인수가 증가하는 성장기의 단계로 분석됨
- 미국특허의 기술위치는 1구간(1994년~1998년)부터 4구간(2009년~2013년)까지 출원 건수와 출원인의 수가 계속 증가하는 성장기의 단계에 있음
  - 또한 3구간(2004년~2008년)부터 4구간(2009년~2013년)까지 출원건수가 크게 증가하고 있어 이 시기에 활발한 기술 개발이 이루어진 것으로 분석됨
- 일본특허의 기술위치는 1구간(1994년~1998년)에서 출원건수와 출원인의 수가 폭발적으로 증가하다가 1구간(1994년~1998년)이후 구간 출원건수 및 출원인수가 감소되고 있어 성숙단계 초입기로 판단됨

- 유럽특허의 기술위치는 전체 특허 건수가 적어서 기술위치 분석의 타당성이 낮으나, 1구간(1994년~1998년)부터 2구간(1999년~2003년)까지 출원건수와 출원인의 수가 계속 증가하다가 2구간(1999년~2003년)이후 구간 출원건수가 다소 주춤
- 하지만, 4구간(2009년~2013년)에서 구간 출원건수 및 출원인의 수가 증가하고 있어 성장기 단계의 양상을 보이고 있는 것으로 판단됨
- 더 정확한 분석을 위해서는 이후 출원 동향을 지속적으로 모니터링해야 함



<그림 2-42> 주요국가별 기술위치 포트폴리오

## 나. 업체별 분석

### □ 주요 경쟁자 현황

- 주요 출원인들의 주요 시장국과 최근 연구활동 및 기술력, 주력 기술분야의 파악을 위하여 주요 시장국별 출원건수, 최근 5년간의 특허출원 증가율을 비교분석한 결과, 주요 출원인들은 전반적으로 자국내 시장에서 활발한 특허활동을 하고 있는 것으로 나타남
- 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술 과제에의 주요 출원인 Top 20을 추출한 결과, 한국의 현대자동차(주)가 전체 다출원인 1위로 나타났으며, 그 뒤를 이어 일본의 TOYOTA MOTOR CORP, NISSAN

MOTOR CO LTD, TOYOTA INDUSTRIES CORP 및 HONDA MOTOR CO LTD 등이 이 분야에서 다수의 특허를 출원하고 있는 것으로 나타남

- 특히, 주요출원인 Top 20 중에서 일본 국적의 출원인이 17명으로 나타나 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술 분야에서 일본이 두각을 나타내는 것으로 분석됨
- 일본의 주요 출원인들이 세계 시장에서의 연구개발을 주도하고 있는 것으로 분석되며 미국, 한국 및 유럽의 주요 시장국에 진출하고 있는 것으로 분석됨
- 특허출원 증가율(5년 구간)을 살펴보면, 이전 구간(2004년~2008년)보다 최근 구간(2009년~2013년)의 특허출원이 급증한 기업으로는 현대자동차(주), TOYOTA MOTOR CORP, HONDA MOTOR CO LTD, MITSUBISHI ELECTRIC CORP, KOMATSU LTD 및 Google Inc. 등이 있으며, 최근 관련 기술 개발을 활발히 진행하고 있는 것으로 분석됨
- 주력 기술분야를 살펴보면 Top 20 기업 중에서 운행제어기술이 주력분야인 기업이 15개 기업으로 해당분야의 기술개발이 활발한 것으로 분석되며, 주요 출원인들이 서로 경쟁관계에 있음을 알 수 있음
- 다출원인 1위인 현대자동차(주), 5위인 HONDA MOTOR CO LTD 및 18위인 Google Inc.는 공통적으로 주요시장국 모두에서 특허출원을 하고 있는 것으로 나타나 국제적인 시장 경쟁력을 확보한 것으로 판단됨

<표 2-24> 경쟁자 Landscape

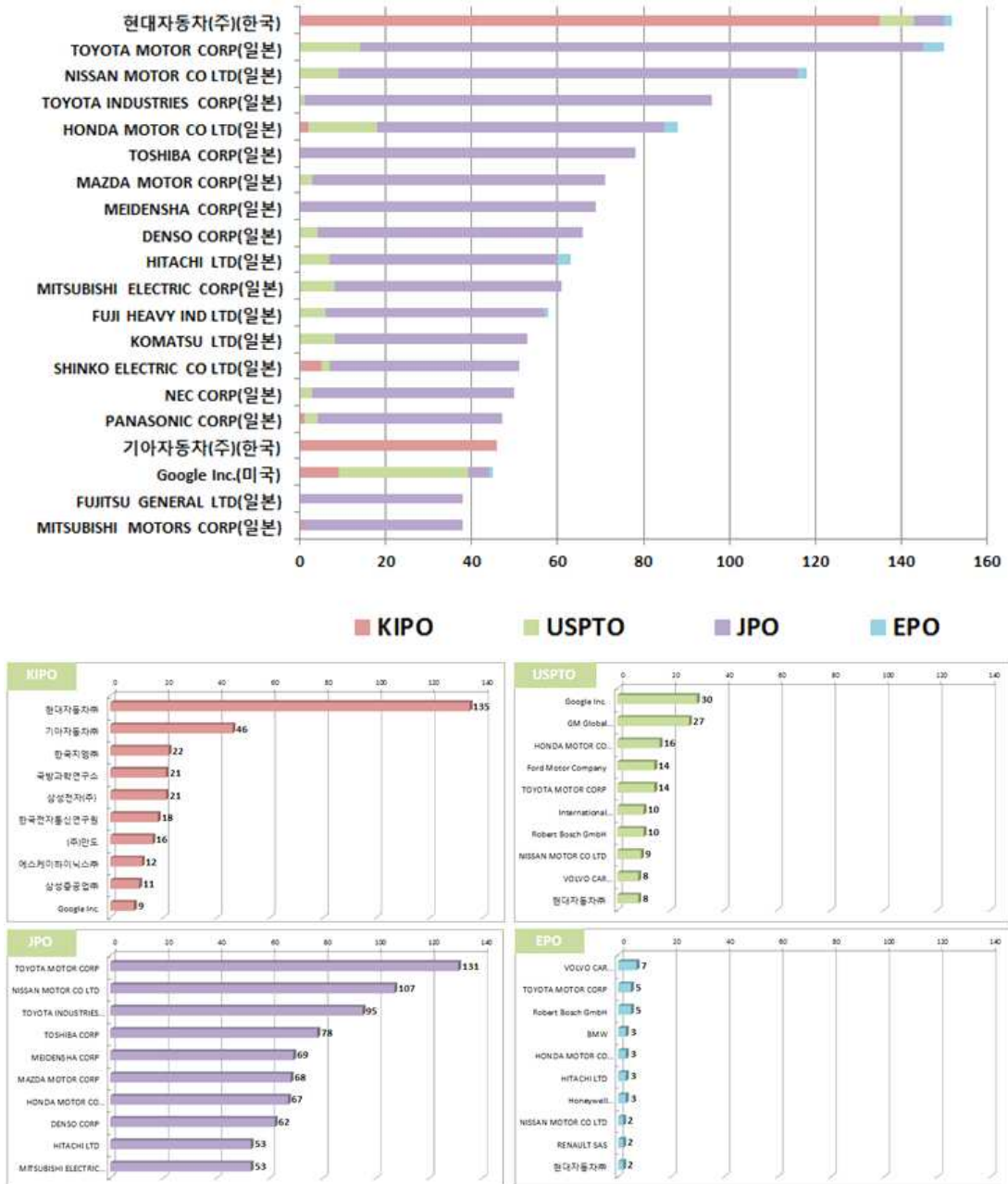
출원인	출원인 국적	주요 IP시장국(건수,%)					특허출원 증가율(최근5년)	주력기술 분야
		한국	미국	일본	유럽	IP출원국 종합		
현대자동차(주)	한국	135 88.82%	8 5.26%	7 4.61%	2 1.32%	한국	110.00%	운행제어기술
TOYOTA MOTOR CORP	일본	0 0.00%	14 9.33%	131 87.33%	5 3.33%	일본	43.33%	운행제어기술
NISSAN MOTOR CO LTD	일본	0 0.00%	9 7.63%	107 90.68%	2 1.69%	일본	-41.18%	운행제어기술
TOYOTA INDUSTRIES CORP	일본	0 0.00%	1 1.04%	95 98.96%	0 0.00%	일본	-25.00%	도로및장애물 인지기술
HONDA MOTOR CO LTD	일본	2 2.27%	16 18.18%	67 76.14%	3 3.41%	일본	280.00%	운행제어기술
TOSHIBA CORP	일본	0 0.00%	0 0.00%	78 100.00%	0 0.00%	일본	0.00%	도로및장애물 인지기술
MAZDA MOTOR CORP	일본	0 0.00%	3 4.23%	68 95.77%	0 0.00%	일본	-70.0%	운행제어기술
MEIDENSHA CORP	일본	0 0%	0 0.00%	69 100.00%	0 0.00%	일본	-100.00%	도로및장애물 인지기술
DENSO CORP	일본	0	4	62	0	일본	-17.65%	운행제어기술

		0.00%	6.06%	93.94%	0.00%			
HITACHI LTD	일본	0	7	53	3	일본	-25.00%	운행제어기술
		0.00%	11.11%	84.13%	4.76%			
MITSUBISHI ELECTRIC CORP	일본	0	8	53	0	일본	100.00%	운행제어기술
		0.00%	13.11%	86.89%	0.00%			
FUJI HEAVY IND LTD	일본	0	6	51	1	일본	-85.71%	운행제어기술
		0.00%	10.34%	87.93%	1.72%			
KOMATSU LTD	일본	0	8	45	0	일본	14.29%	운행제어기술
		0.00%	15.09%	84.91%	0.00%			
SHINKO ELECTRIC CO LTD	일본	5	2	44	0	일본	0.00%	도로및장애물 인지기술
		9.80%	3.92%	86.27%	0.00%			
NEC CORP	일본	0	3	47	0	일본	-100.00%	운행제어기술
		0.00%	6.00%	94.00%	0.00%			
PANASONIC CORP	일본	1	3	43	0	일본	-80.77%	운행제어기술
		2.13%	6.38%	91.49%	0.00%			
기아자동차(주)	한국	46	0	0	0	한국	-50.00%	운행제어기술
		100.00%	0.00%	0.00%	0.00%			
Google Inc.	미국	9	30	5	1	미국	4700.00%	도로및장애물 인지기술
		20.00%	66.67%	11.11%	2.22%			
FUJITSU GENERAL LTD	일본	0	0	38	0	일본	0.00%	운행제어기술
		0.00%	0.00%	100.00%	0.00%			
MITSUBISHI MOTORS CORP	일본	1	0	37	0	일본	0.00%	운행제어기술
		2.63%	0.00%	97.37%	0.00%			

□ IP 시장국별 주요경쟁자 현황

- IP 시장국별 주요 경쟁자 현황을 분석한 결과, 한국의 현대자동차(주)와 일본의 TOYOTA MOTOR CORP, NISSAN MOTOR CO LTD, TOYOTA INDUSTRIES CORP 및 HONDA MOTOR CO LTD 등이 다수 특허출원을 확보하여 주요 Key Player로 판단되고 대부분 자국 중심의 출원활동을 수행하고 있는 것으로 나타남
  - 현대자동차(주)의 경우에도 대부분 국내출원으로서 미국, 일본 및 유럽에 대한 해외 특허는 미진한 상황인 것으로 나타남
- 한국의 주요 경쟁자 현황을 살펴보면 주로 자동차 완성차 업체 또는 연구소에서 특허가 출원되고 있으며, 특히 미국 기업으로는 유일하게 Google Inc. 기업이 Top 10을 차지하며 주요 출원인으로 나타남
- 미국의 주요 경쟁자 현황을 살펴보면 미국의 Google Inc., GM Global Technology Operations LLC, Ford Motor Company, International Business Machines Corporation, 일본의 HONDA MOTOR CO LTD, TOYOTA MOTOR CORP, NISSAN MOTOR CO LTD, 유럽의 VOLVO CAR CORPORATION, Robert Bosch GmbH, 한국의 현대자동차(주) 등의 기업들이 골고루 주요 출원인으로 나타남

- 일본의 주요 경쟁자 현황을 살펴보면 TOYOTA MOTOR CORP, NISSAN MOTOR CO LTD 및 TOYOTA INDUSTRIES CORP 등 Top 10 출원인이 모두 일본 기업으로 나타남
- 유럽의 주요 경쟁자 현황을 살펴보면 유럽의 VOLVO CAR CORPORATION, Robert Bosch GmbH 및 BMW 등과 일본의 TOYOTA MOTOR CORP 및 HONDA MOTOR CO LTD 등의 기업들이 주요 출원인으로 나타남

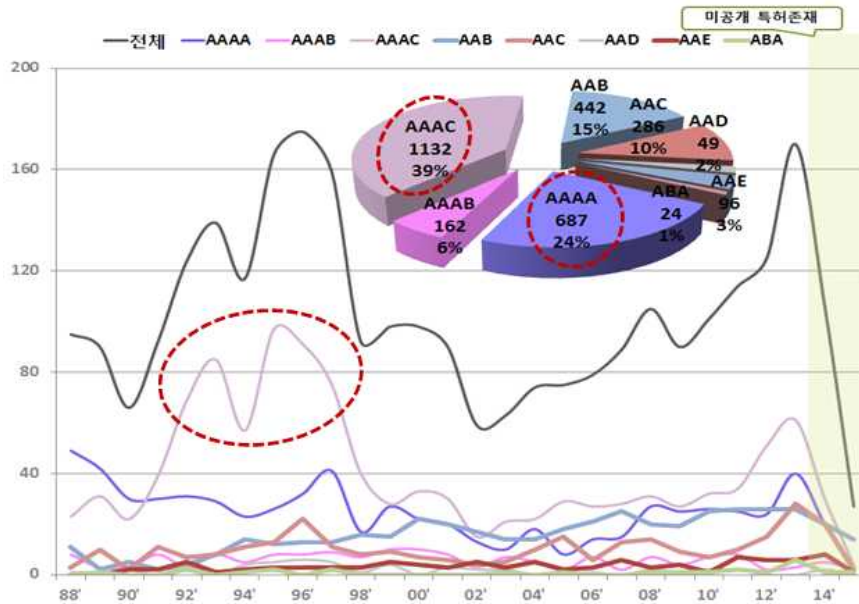


<그림 2-43> IP 시장국별 주요경쟁자 현황

## 다. 세부기술별 분석

□ 세부기술 연도구간별 동향

○ 연도별 동향

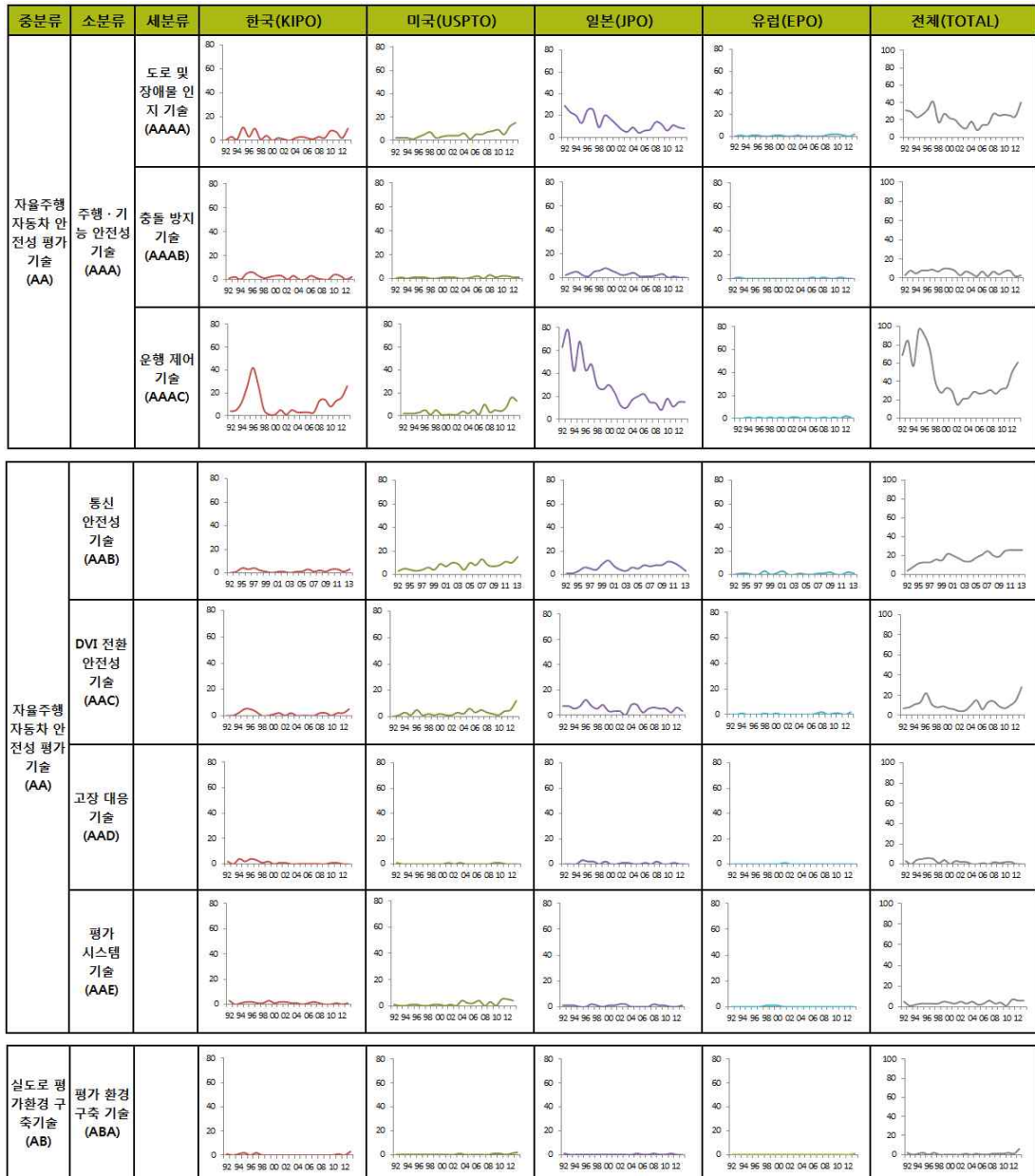


<그림 2-44> 세부기술별 연도별 동향

- 자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술 분야에서 가장 높은 출원율을 나타낸 기술 분야는 운행제어기술로서 전체 출원 중 39%(1132건)를 차지하며 그 뒤로는 도로 및 장애물 인지기술이 24%(687건)를 차지하여 두 번째로 높은 점유율을 나타냄
- 대체적으로 세부 기술 모두 1980년대 후반부터 증감을 반복하며 출원활동을 이어 오고 있으며 2000년 초반부터 출원건수가 전반적으로 증가하는 추세를 나타냄

○ 세부기술별 추세선을 통한 출원 증가율 분석

<표 2-25> 세부기술별 추세선 분석



- 세부기술별 추세선을 통한 출원 증가율을 분석한 결과, 도로 및 장애물 인지기술 및 운행제어기술에 관한 출원건수가 가장 많이 나타났으며, 분석구간 초기부터 최근구간까지 증감을 반복하며 2000년 초중반부터 출원건수가 전반적으로 증가하는 경향을 나타내고 있음
- 특히, 1990년 초중반 운행제어기술 분야에서 일본 및 한국의 출원이 급격히 증가한 것으로 나타나 이 시기에 연구개발 활동이 활발히 이루어진 것으로 추정됨

- 고장대응기술 및 평가환경구축기술 분야의 출원은 다른 세부기술에 비하여 상대적으로 적게 나타남
- 일본의 경우 대체적으로 2000년대 초반 이후로 정체 추세를 나타냄
- 전체적으로 주요 시장국별 세부기술별 추세선을 분석한 결과, 일본의 추세가 가장 활발한 것으로 나타나 본 분야를 주도하고 있는 것으로 판단됨

□ 세부기술 특허출원 동향

- 주행기능안전성 기술의 경우, 한국의 현대자동차(주)가 출원 건수가 가장 높은 것으로 나타났으며 실질적으로는 TOYOTA MOTOR CORP가 압도적이며 그 외에는 모두 일본 출원인이 랭크되어 있음
- 통신안전성 기술의 경우, 일본의 TOYOTA MOTOR CORP이 출원 건수가 가장 높은 다출원인으로 나타났으며, 한국 국적 출원인으로는 유일하게 현대자동차(주)가 상위에 랭크되어 있음
- DVI 안전성 기술의 경우, 일본의 TOYOTA MOTOR CORP 및 NISSAN MOTOR CO LTD가 Top 1 & 2를 차지하는 것으로 나타났으며 미국의 Google이 그 다음을 차지함
- 고장대응기술 및 평가시스템기술의 경우, 한국의 현대자동차(주)가 출원 건수가 다소 많게 나타났으나 전반적으로 출원 건수가 저조하여 큰 의미는 부여하기 어려움
- 평가환경구축기술의 경우, 다출원인의 출원건수가 전반적으로 저조하여 큰 의미는 부여하기 어렵다고 판단됨



<그림 2-45> 세부기술별 중분류별 다출원인의 특허출원 동향

## 5. 논문분석

### □ 논문선정 기준

- 핵심논문 분석을 위해 자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술의 평가 시스템 기술(AAE) 및 평가 환경 구축 기술(ABA)와 관련하여 논문검색 결과 약 1,000여 건 중에서 명칭 등의 1차 필터링을 진행 후 182건이 추출되었으며, 그 중에서 요약서(ABSTRACT) 기반 최종선별 및 기술내용을 분석하여 47건의 핵심논문을 심층분석 대상논문으로 선정함

### □ 논문분석 방법

- 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술에서 선정된 47건의 핵심논문에 대하여 각각 평가기술요소 및 평가방법을 비교 및 분석하여 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술의 주요 평가기술요소 및 평가방법의 논문 기술 동향을 도출할 수 있음

□ 논문분석 결과

- 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술을 대상으로 핵심 논문을 분석한 결과, 자율주행자동차의 주행성능 및 도로 교통 시뮬레이션을 평가 대상으로 하여 가장 많은 논문이 분포하고 있으며, 평가방법으로는 시뮬레이션 프로그램을 이용하여 평가하는 내용이 주로 투고 됨
- 통신 안전성 기술과 관련해서는 자율주행자동차 통신 시스템 시뮬레이션 프로그램을 이용하여 평가하는 논문이 다수 존재함

<표 2-26> 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술 역기술트리 분석 결과

대분류	중분류	소분류	핵심논문 수
자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 (A)	자율주행자동차 안전성 평가기술 (AA)	주행·기능 안전성 기술(AAA)	29
		통신 안전성 기술(AAB)	9
		DVI 전환 안전성 기술(AAC)	0
		고장 대응 기술(AAD)	0
		평가 시스템 기술(AAE)	2
	실도로 평가환경 구축기술 (AB)	평가 환경 구축 기술(ABA)	7
총계			47

<표 2-27> 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 논문 및 기술 분석 결과

중분류	소분류	논문		특허	
		평가기술요소	평가방법	평가기술요소	평가방법
자율주행 자동차 안전성 평가 기술 (AA)	주행·기능 안전성 기술 (AAA)	자율주행차량 주행기능 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 및 장치 이용	자율주행차량 주행성능	자율주행시스템과 인간의 주행데이터 비교
		도로 교통 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	자율주행차량 운행제어	위치(position)신호 의 정확도 평가장치이용
	통신 안전성 기술 (AAB)	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램 및 시뮬레이터	-	-
		커넥티드카의 통신 안전성	사이버 공격 시뮬레이션	-	-
	DVI 전환 안전성 기술 (AAC)	-	-	-	-
		-	-	-	-
	고장 대응 기술 (AAD)	-	-	-	-
		-	-	-	-
	평가 시스템 기술 (AAE)	자율주행차량의 주행거동 시뮬레이션	시뮬레이션 장치	자율주행차 주행 성능	시뮬레이션 시스템 이용
		자율차 주행 시험	RFID를 이용한 자율차 주행 시험	자율주행차 운행 제어	제어시스템 신호를 시뮬레이션 시스템 신호로 변환
실도로 평가 환경 구축 기술 (AB)	평가 환경 구축 기술 (ABA)	교통 시뮬레이션	미니어처 자율주행차량을 이용	교통시뮬레이션	운전자의 거동데이터를 모델링에 반영
		자율주행차량의 주행 테스트	테스트용 도로 구축	교통시뮬레이션	센서 이용 도로모델의 업데이트 부분을 결정하는 방법

<표 2-28> 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술 논문 동향 분석

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
1	주행·기능 안전성	Assessing the Mobility and Environmental Benefits of Reservation-Based Intelligent Intersections Using an Integrated Simulator	교차로 교통 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Huang, S., Sadek, A.W., Zhao, Y.	-
2		Analysis, design and implementation of an agent based system for simulating connected vehicles	교통 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Paikari, E., Far, B.H.	26th International Conference on Software Engineering and Knowledge Engineering, SEKE 2014
3		Approximately orchestrated routing and transportation analyzer: Large-scale traffic simulation for autonomous vehicles	교통 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Carlino, D., Depinet, M., Khandelwal, P., Stone, P.	2012 15th International IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems, ITSC 2012
4		An approach to simulate autonomous vehicles in urban traffic scenarios	자율주행차량의 성능 평가	시뮬레이션 장치 이용	Figueiredo, M.C., Rossetti, R.J.F., Braga, R.A.M., Reis, L.P.	2009 12th International IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems, ITSC '09
5		Safety assessment of autonomous cars using verification techniques	자율주행차량의 성능 평가	시뮬레이션 장치 이용	Althoff, M., Stursberg, O., Buss, M.	2007 American Control Conference, ACC
6		Safety assessment of driving strategies of cognitive cars	자율주행차량의 성능 평가	시뮬레이션 장치 이용	Althoff, M., Stursberg, O., Buss, M.	-
7		Autonomous driving simulation for unmanned vehicles	자율주행차량의 주행 시뮬레이션	실제 교통데이터를 이용한 시뮬레이션	Zhao, D., Liu, Y., Zhang, C., Li, Y.	2015 15th IEEE Winter Conference on Applications of Computer Vision, WACV 2015

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
8	주행·기능 안전성	Autonomous vehicle simulation project	자율주행차량의 주행 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Lee, S., Cho, J., Ju, D.Y.	-
9		MDE-based sensor management and verification for a self-driving miniature vehicle	자율주행차량의 주행 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Al Mamun, M.A., Berger, C., Hansson, J.	2013 13th ACM Workshop on Domain-Specific Modeling, DSM 2013
10		Obstacle avoidance of autonomous vehicles based on model predictive control	자율주행차량의 주행 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Park, J.-M., Kim, D.-W., Yoon, Y.-S., Kim, H.J., Yi, K.-S.	-
11		Design and implementation of unmanned vehicle simulation system	주행 시뮬레이션	카 모델을 이용한 시뮬레이션	Chen, C., Mao, Y.	2012 International Conference on Mechatronic Systems and Automation Systems, MSAS 2012
12		A simulation tool suite for developing connected vehicle systems	커넥티드 차량의 성능평가	PreScan 및 ITS Modeller 프로그램을 이용한 시뮬레이션	Tideman, M., Van Noort, M.	2013 IEEE Intelligent Vehicles Symposium, IEEE IV 2013
13		Vision-based long-distance lane perception and front vehicle location for full autonomous vehicles on highway roads	자율주행차량의 차선 인식	시뮬레이션 프로그램 이용	Xin, L., Xin, X., Bin, D.	-

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
14	주행·기능 안전성(도로/장애물인지)	Driverless Vehicles and LIDAR: Evaluation of Possible Security Threats on the Open Road	자율주행차량의 장애물 인식	LIDAR 이용 물체 인식 시험	Felix, R., Economou, J., Knowles, K.	SAE 2015 World Congress and Exhibition
15	주행·기능 안전성 (충돌 방지)	A simulation model to evaluate and verify functions of autonomous vehicle based on simulink®	자율주행차량의 주행기능 시뮬레이션	Matlab/Simulink 프로그램 이용 시뮬레이션	Zhou, J., Chen, H., Xiu, C.	2nd International Conference on Intelligent Robotics and Applications, ICIRA 2009
16		Comparison of Markov chain abstraction and Monte Carlo simulation for the safety assessment of autonomous cars	자율주행차량의 주행기능 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램간 비교	Althoff, M., Mergel, A.	-
17		Safety verification of autonomous vehicles for coordinated evasive maneuvers	자율주행차량의 주행기능 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램간 비교	Althoff, M., Althoff, D., Wollherr, D., Buss, M.	2010 IEEE Intelligent Vehicles Symposium, IV 2010
18		Vehicle collision model based on mono-vision	자율주행차량의주행기능 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램간 비교	Wang, C., Zhao, C., Ren, M., Wang, H.	-

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
19	주행·기능 안전성 (운행제어)	Scheduling of connected autonomous vehicles on highway lanes	교통 시뮬레이션	자율주행차 시뮬레이션 프로그램 이용	Hu, J., Kong, L., Shu, W., Wu, M.-Y.	2012 IEEE Global Communications Conference, GLOBECOM 2012
20		A 3-dimensional real-time traffic simulator considering the interaction among autonomous and human-driven vehicles	교통 시뮬레이션	교통체증 하에서의 자율주행차 거동 시뮬레이션	Lee, S., Kim, J., Song, H., Kim, S.	2014 17th IEEE International Conference on Intelligent Transportation Systems, ITSC 2014
21		Study of a path tracking control for low speed autonomous vehicle based on LIDAR information	교통 시뮬레이션	LIDAR 이용 자동 운전 차량 제어 알고리즘 추적	Yoshizawa, T., Raksincharoensak, P., Nagai, M.	-
22		A biologically inspired approach to modeling unmanned vehicle teams	복수 자율주행차량의 궤도 제어	박쥐 거동을 이용한 시뮬레이션	Cortesi, R.S., Galloway, K.S., Justh, E.W.	Evolutionary and Bio-Inspired Computation: Theory and Applications II
23		A decision-making method for autonomous vehicles based on simulation and reinforcement learning	복잡 교통환경에서의 Reinforcement Learning 적용 운행	Reinforcement Learning 적용 시뮬레이션	Zheng, R., Liu, C., Guo, Q.	12th International Conference on Machine Learning and Cybernetics, ICMLC 2013
24		A 3-D real-time simulation for autonomous driving with V2V communications	실시간 교통 시뮬레이션	교통신호 모사하여 다수 자율주행차 시뮬레이션	Lee, S., Cho, J., Kim, S.	2013 2nd IEEE International Conference on Connected Vehicles and Expo, ICCVE 2013
25		Agent-based simulation of autonomous cars	자율주행차의 성능 평가	Transport model 이용 시뮬레이션	Boesch, P.M., Ciari, F.	2015 American Control Conference, ACC 2015

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
26	주행·기능 안전성 (운행제어)	Immersion and invariance control for lateral dynamics of autonomous vehicles, with experimental validation	자율주행차량 성능 평가	시뮬레이션 프로그램 이용	Taj, R., Tagne, G., Charara, A.	2013 12th European Control Conference, ECC 2013
27		Stadtpilot: First fully autonomous test drives in urban traffic	자율주행차량 운전 능력	시뮬레이션 프로그램 이용	Nothdurft, T., Hecker, P., Ohl, S., Saust, F., Maurer, M., Reschka, A., Böhmer, J.R.	14th IEEE International Intelligent Transportation Systems Conference, ITSC 2011
28		Autonomous overtaking behavior simulation for autonomous virtual vehicle in virtual traffic environment	자율주행차량의 추월 시뮬레이션	시뮬레이션 프로그램 이용	Nanyue, Y., Min, Z.	International Conference on Computer Science and Software Engineering, CSSE 2008
29		A behavior-based path planning for autonomous vehicle	주행경로계획	복잡 도로환경에서의 주행경로 적절성 평가	Xiu, C., Chen, H.	3rd International Conference on Intelligent Robotics and Applications, ICIRA 2010

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
30	통신 안전성	Calibrating Communication Simulator for Connected Vehicle Applications	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램 조정	Su, P., Lee, J., Park, B.“.	-
31		Successful management of a connected vehicle and infrastructure model deployment	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램	Bezzina, D., Sayer, J.	21st World Congress on Intelligent Transport Systems: Reinventing Transportation in Our Connected World, ITSWC 2014
32		Using Traffic Microsimulation to Assess Deployment Strategies for the Connected Vehicle Safety Pilot	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램	Smith, S., Razo, M.	-
33		Microsimulation-based impact assessment of the Vehicle-to-Vehicle (V2V) system for work zone safety	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램	Olia, A., Genders, W., Razavi, S.N.	Annual Conference of the Canadian Society for Civil Engineering 2013: Know-How - Savoir-Faire, CSCE 2013
34		Processes, procedures, and tools for performing structured qualification and certification testing of connected vehicle devices	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램	Brown, M., Chuang, P., Roebuck, R.	20th Intelligent Transport Systems World Congress, ITS 2013
35		The evolution of connected vehicle technology: From smart drivers to smart cars to... self-driving cars	자율주행차량 통신시스템	시뮬레이션 프로그램	Narla, S.R.K.	-

NO.	관련 기술 분야	논문명	평가기술요소	평가방법	저자	Conference name
36		A study of developing unmanned vehicle middleware using simulator	자율주행차량의 미들웨어 시험 환경 개발	미들웨어 시험용 시뮬레이터 개발	Seo, H.-R., Lee, T.-Y., Shin, D.-R.	2010 International Conference on Electronics and Information Engineering, ICEIE 2010
37	통신 안전성	Analyzing the impact of false-Accident cyber attacks on traffic flow stability in connected vehicle environment	커넥티드카 통신 안전성	사이버 공격 시뮬레이션	Jin, P.J., Zhang, G., Michael Walton, C., Jiang, X., Singh, A.	2013 2nd IEEE International Conference on Connected Vehicles and Expo, ICCVE 2013
38		A simulation study of connected vehicle systems using named data networking	커넥티드 차량의 통신 방식	NDN과 IP 기반 네트워크의 통신속도 비교	Jiang, T., Xu, X., Pu, L., Hu, Y., Qiu, Z.	4th International Conference on Cloud Computing, CloudComp 2013
39	평가 시스템	An integrated architecture for autonomous vehicles simulation	자율주행차량 주행거동 시뮬레이션	시뮬레이션 장치	Pereira, J.L.F., Rossetti, R.J.F.	27th Annual ACM Symposium on Applied Computing, SAC 2012
40		Development of experimental equipment for autonomous vehicle based on RFID	자율차 주행 시험	RFID를 이용한 자율주행차 주행 시험	Zhang, L., Yan, X., Zhang, C., Wu, C., Wu, Q.	-
41	평가 환경 구축	A scaled-down traffic system based on autonomous vehicles: A new experimental system for ITS research	교통 시뮬레이션	미니어처 자율주행차량을 이용한 실험	He, W., Chen, G., Tang, S., Li, D., Guo, M., Zhang, T., Jia, P., Jin, F.	2012 15th International IEEE Conference on Intelligent Transportation Systems, ITSC 2012
42		Research on the method for intelligent autonomous vehicle to distinguish the road in virtual traffic environment	교통 시뮬레이션	가상 트래픽환경	Yang, N.	2012 3rd International Conference on Applied Mechanics and Mechanical Engineering, ICAMME 2012

## 6. 국내의 기술개발 동향 및 전망 소결

- 『자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술』에서 DVI 전환 안전성 기술, 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술을 대상으로 핵심특허 및 논문을 추출하여 분석을 진행함
- DVI 전환 안전성 기술을 대상으로 핵심 특허 분석 결과, 종합적으로 살펴보면, 자율주행차량이 비정상 상황을 인지했을 경우 제어 모듈을 이용하여 제어권을 전환하며 이때, 활용데이터로는 카메라를 이용한 특허가 주요 기술로 분석됨
- 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술을 대상으로 핵심특허 및 논문 분석 결과, 논문에서는 자율주행차량의 주행 성능 및 도로 교통시물레이션을 평가 대상으로 하여 가장 많은 논문이 분포하고 있으며, 평가 방법으로는 시물레이션 프로그램을 이용하여 평가하는 내용이 주로 투고됨
- 그리고, 특허에서는 자율주행차량의 주행 성능을 평가 대상으로 하여 가장 많은 특허가 출원되어 있으며, 평가 방법으로는 테스트 장치 또는 시물레이션 시스템을 이용하여 평가하는 기술이 주축을 이룸
- 한편, 한국 출원인이 보유한 특허기술을 일본, 미국, 유럽 등의 기술 선도국과 비교해 보면, 한국 출원인의 특허기술은 미국 및 유럽 출원인의 특허기술에 비해 대체적으로 낮은 수준의 자율주행 단계(Level 1 ~ Level 2)에 해당하는 비율이 높으며 또한 차량의 Hardware 측면의 제어 기술이 주류를 이루고 있음
- 반면, 미국, 유럽 출원인의 특허기술은 높은 수준의 자율주행 단계(Level 3 ~ Level 4)에 해당하는 비율이 높으며, 또한 목적지까지의 최적 경로설정이나 주행 상황 변화에 따른 경로변경 등 차량의 Software 적인 기술에 초점을 맞추고 있음
- 즉, 한국 출원인의 특허기술은 전반적으로 자율주행기술의 수준 측면에서 기술 선도국에 비해 뒤떨어져 있는 상태이며, 특히 차량 Software 적인 측면에서 이러한 경향이 두드러지는 것으로 판단됨
- 따라서, 이러한 특허기술 격차를 따라잡기 위해서는, 높은 수준의 자율주행 단계에서 주요 이슈가 되는 기술영역에 대한 집중적인 연구개발이 필요하다고 보이며, 특히 자율주행 차량에 적용되는 Software의 경우 더욱 이러한 노력이 요구된다고 사료됨
- 『자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술』에 대한 핵심기술요소를 분석한 결과, 주행·기능 안전성 기술이 핵심기술건수가 가장 많이 분류되었으며, 다음으로 통신 안전성 기술, 평가 시스템 기술, DVI 전환 안전성 기술, 평가 환경 구축 기술 및 고장 대응 기술 순으로 나타남
- 가장 많은 핵심기술건수가 분석된 주행·기능 안전성 기술은 총 65개의 핵심기술건수가 분류되었으며, 그 중 세분류로서 대표적으로 순항제어 기술, 차량 상태 모

니터링 기술, 보행자 및 물체 인지 기술 및 주행상황 인지 기술에 대한 핵심기술 요소가 주로 추출됨

- 두 번째로 통신 안전성 기술 관련하여 총 26개의 핵심기술건수가 분류되었으며, 그 중 세분류로서 차량 통신, 통신 보안 및 통신 융합 순으로 핵심기술요소가 주로 추출됨
- 다음으로 평가 시스템 기술 관련하여 총 15개의 핵심기술건수가 분류되었으며, 그 중 세분류로서 대표적으로 차량 통신, 통신 보안 및 통신 융합 순으로 핵심기술요소가 주로 추출됨

## 제4절 국내 연구개발 인프라 구축

### 1. 연구 인프라

#### 가. 국토교통 부문 R&D 예산

- '13년 국토교통 연구개발비는 우리나라 총 연구개발비의 약 3.4% 수준으로 2조 141억 원이며, '08년 이후 감소 추세이며 국토교통분야 연구개발비는 '12년 대비 869억원 감소함
- 우리나라 총 연구개발비는 '08년부터 '13년까지 연평균 11.4% 증가하는 반면, 국토교통분야 연구개발비의 증가율은 이에 미치지 못함에 따라 우리나라 총 연구개발비 대비 국토교통분야 연구개발비 비중은 '08년 이래 감소 추세임



<그림 2-46> 연도별 국토교통분야 총 연구개발비 및 우리나라 총 연구개발비 현황 추이

자료: 국토교통과학기술진흥원(2015.9) 「2013년 국토교통분야 연구개발활동조사 결과보고서」

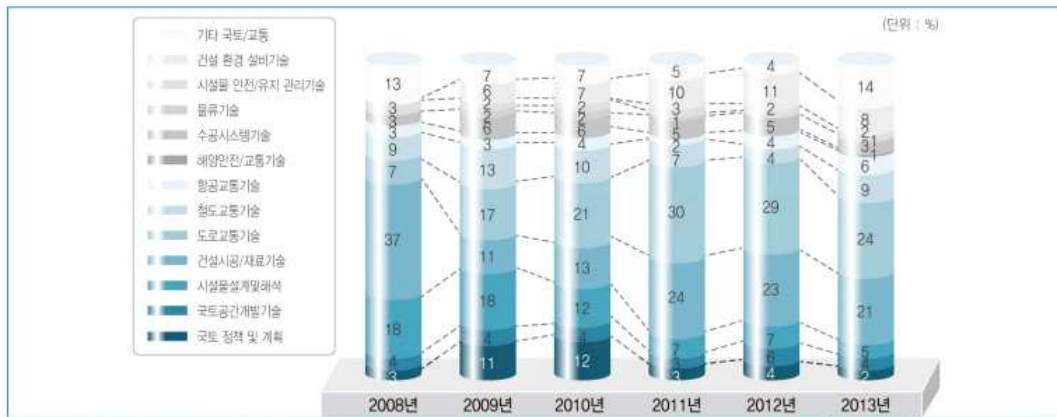
- '13년 국토교통분야 연구개발비의 재원을 살펴보면, 민간재원이 68%, 정부 및 공공재원 비중이 32%를 보이며 국토교통분야 연구개발비의 민간재원 비중은 우리나라 총 연구개발비 민간재원 비중 대비 낮은 것으로 나타남



<그림 2-47> '13 국토교통분야 연구개발비 및 우리나라 연구개발비 재원별 비중 비교

자료: 국토교통과학기술진흥원(2015.9) 「2013년 국토교통분야 연구개발활동조사 결과보고서」

- 국토교통분야 민간재원의 연구개발비는 꾸준히 증가하는 반면 정부 및 공공재원 비중은 감소하는 추세임
- 연구기관과 대학의 경우 정부 및 공공재원이 90%이상을 차지하고 있는 반면, 기업체의 경우 민간재원이 87%, 정부 및 공공재원이 13%로 나타나, 주체별 연구개발비 재원 현황은 서로 다른 양상을 보임
- 기술분류별로는 '도로교통 기술'과 '건설시공/재료 기술'사용비중이 각각 24%, 21%로 나타남



<그림 2-48> 연도별 국토교통분야 자체사용 연구개발비 기술분류별 사용비중 추이

자료: 국토교통과학기술진흥원(2015.9) 「2013년 국토교통분야 연구개발활동조사 결과보고서」

#### 나. 기관별 안전관련 시설·장비 현황<sup>14)</sup>

- 도로교통공단과 교통안전공단을 중심으로 운전행동 진단평가, 운전면허시험, 교통안전교육프로그램, 교통사고분석, 주행시뮬레이션, 교통신호제어, 무인교통단속 시험평가 등의 연구가 진행되고 있고 관련 첨단 시설장비 보유함
- 교통안전공단 자동차안전연구소를 중심으로 자동차 부품연구원, 현대기아자동차, 현대모비스, 서울대학교(지능형 자동차 IT연구센터), ETRI(자동차인터랙션연구실) 등에서 자동차안전기준, 충돌안전성평가, 인체상해 기초연구와 첨단안전차량 연구가 진행되고 있고 관련 첨단 시설장비 보유함
- 한국건설기술연구원을 중심으로 야간시인성 분야, 도로안전진단, 첨단 도로안전시스템 및 도로안전시설 연구가 진행되고 있고 관련 첨단 시설장비 보유함
- 한국건설기술연구원 TBS(교통량), 한국교통연구원의 국가교통DB, 도로교통공단 교통사고분석시스템(TASS), 교통안전공단 교통안전정보관리시스템(TMACS) 운영

14) 교통물류연구사업로드맵-안전교통-, 2013.12, 국토교통과학기술진흥원

다. 첨단 운전자지원장치(자율주행 포함) 평가장비 보유 현황

- 자율주행 기술개발에 사용되는 평가장비 국내 보급 현황을 보면 평가장비의 가격이 매우 고가이기 때문에 대학보다는 업계의 보유량이 대부분이며, 현대자동차와 현대모비스, 만도 등에서 압도적으로 많은 물량을 보유하고 있음
- 특이한 점은, LG 전자와 NHN 전자 및 IT 업계에서 관련 장비를 활용하고 있다는 점임

<표 2-29> ADAS 평가용 장비 보유 현황(국내)

보유기관	평가장비 제조사별 제품명										
	옥스포드(Oxford)				ABDynamics						DEWETRON
	RT	Inertial+	DGPS	RT-Range	Steering Robots	Brake Pedal Robots	Accelerator Pedal Robots	CBAR	Path following	Driverless Test System	DEWE DAQ+ADMA
ADD						1					
APF	2		1	1	1	1	1		1	1	
Daewoo Bus	1										
Earth & Geography Information Technology	1	1									
ETRI	1		1								
GM Korea	9		1	1	3			1			
Hankook Tire	3		1		1	1					
Hyundai Mobis	13		5	6	4	1	1		1		4
Hyundai Motor Company	22		7	3	10	4	3		11		5
Hyundai Rotem Company	1	1									
Industrial Measurement Solutions Pty Ltd	1										
KATRI					1	3	1		1		
KERI	1										
Kia Motor Corporation	3		1		2	1			1		3
Kookmin University		1									
Korea Automotive Technology Institute	2	2									
Korea Delphi Automotive Systems Corporation	1										
LG Electronics		1									
LSMtron	1										
Mando	10		3	4	4			1	1		
Nexen Tire	1				1	1	1		1		
NHN Corporation		3									
Public Procurement Service	1										
Renault Samsung Motors Co Ltd	2		1		1						
Roadtech		2									
Seoul National University	2		1								
Tata Daewoo Commercial Vehicle Co Ltd	1										
Yeungnam University	1		1								
KIAP											1

- 첨단 운전자지원장치 및 자율주행기술 개발에 사용되는 능동안전 시뮬레이션 툴(Tool)인 Prescan(TASS International)의 국내 사용자 현황을 보면 제작사와 부품사를 포함하여 최근 인지센서의 일종인 스테레오 카메라를 개발중인 LG전자와 삼성전자 등 IT 회사 그리고 국내의 많은 대학에서 사용중인 것을 알 수 있음

<표 2-30> Prescan 사용자 현황(국내)

PreScan 국내 사용자 현황	
기업	대학
현대자동차	경성대
현대모비스	국민대
만도	대구경북과학기술원 (DGIST)
LG전자	울산대
KATECH (자동차부품연구원)	한국교통대
삼성전자 (PreScan 도입 검토중)	한양대

## 2. 연구인력

### 가. 국토교통분야 연구인력

- 우리나라 총 연구인력 규모는 증가추세고 '13년 국토교통분야 연구개발 인력은 16,951명으로 '08년 이후 국토교통분야 연구개발인력 연평균 증가율은 0.2%로 연구개발비 뿐만 아니라 연구개발인력 역시 정체 수준임



<그림 2-49> 연도별 국토교통분야 연구개발인력 및 우리나라 연구개발인력 현황 추이

자료: 국토교통과학기술진흥원(2015.9) 「2013년 국토교통분야 연구개발활동조사 결과보고서」

### 나. 관련분야 전문가 인프라

<표 2-31> 관련분야 전문가 보유 인프라 현황

세부기술	소속기관	전문분야
무선접속기술	ETRI	·WAVE, 무선랜 시스템 구조, 개발
	서울대	·SDR를 위한 미들웨어 구조
	숭실대	·CR기술 개발
차량 통신 및 서비스	ETRI	·WAVE 기술연구, VMC 통신 구조, 표준화 연구
		·V2V / V2I 통신 요소기술연구
		·USN망 구조, Mobile IP
		·데이터 통신 가상보안 연구
교통공학/제어기술	한양대학교	·ITS 및 교통운영관리
	한국과학기술원 (KAIST)	·교통 안전 및 교통류 제어 ·교통 안전
교통안전/	교통안전공단	·자동차안전기준 국제조화(WP.29), GRSP, GRRF, GRE 등

세부기술	소속기관	전문분야
차량성능평가	자동차안전연구원	·차대차 충돌안전성기술/안전성능평가 ·동적전복사고시 탑승자보호/성능평가
		·머리지지대 동적성능평가 ·보행자 보호연구 및 시험평가 ·인체상해 기초연구
		·차선이탈 경고장치 연구/성능평가 ·자동순항제어장치 연구/성능평가
	한국건설기술연구원	·야간시인성 분야 ·도로 안전 시스템 분야
차량제어	자동차부품연구원	·자동순항제어장치설계/HIL기반시험평가 ·차선이탈 경고장치 개발/시험평가 ·사각지역감시 센서/진단 알고리즘 연구
	서울대학교	차량 동역학 제어 및 충돌안전제어 연구 ·차선이탈 경고장치 센서/진단 알고리즘 ·사각지역 감시 센서/진단 알고리즘 연구 ·충돌회피 안전운행 지원 제어기술 연구
	한국산업기술대학교	·능동 안전/운전 제어 시스템 개발/연구
	한국과학기술원 (KAIST)	·차량 제어 ·차세대 위성항법/자율주행시스템 연구
운전자 분석	교통안전공단	·운전자 인적오류/행동개선 연구
	ETRI	·자동차 인터랙션 연구 ·운전자 인적오류 분석/진단 연구 ·운전자 행동감시 기술/시스템 개발
	한국건설기술연구원	·운전자 분석, 도로 안전 시설 분야

자료 : 국토교통과학기술진흥원(2013.12) 「교통물류연구사업로드맵-안전교통」

## 다. 관련 기업 현황

<표 2-32> 관련 기업 현황

구분	업체명	업체별 능력
통신	SK 텔레콤	·와이브로와 HSDPA(고속하향패킷접속)방식 동시 제공
	KT(u-KT)	·광대역 통합망(BcN) 사업 ·RFID를 포함한 유비쿼터스 센싱분야와 텔레메틱스 사업
	삼성	·와이브로 상용 장비 개발 및 판매
	포스데이타	·와이브로 상용 장비 개발 및 판매
	KT	·와이브로 상용 서비스 제공
	SKT	·와이브로 상용 서비스 제공
	삼성SDS	·IR DSRC 기지국 및 단말 생산
	아이트로닉스	·ETC 단말기 및 기지국 생산
	유브릿지	·Wi-Fi 모듈
	크리웨이브	·Wi-Fi 모듈
	JMP정보통신	·Wi-Fi 모듈
	코아벨	·IEEE802.11a 칩 기반 WAVE 모듈
센서	센싱테크	·차량 레이더 생산
	뉴멘 나노텍	·차량 레이더 생산
	LG 이노텍	·차량 레이더 생산
	NRD 테크	·RF 부품 제조
	RFID 코리아	·RFID 솔루션, 스마트태그, U센서
	로드닉스	·차량 정보 수집 시스템(AVC, AVI, 영상검지기) (루프, 초음파, 레이저센서 등 차량검지센서)
텔레 매틱스	이너큐브	·텔레매틱스, 유비쿼터스, LBS, 유무선통합서비스
	현대자동차	·텔레매틱스 사업 실시 중
	한국아이비엠	·텔레매틱스 플랫폼, 상황인지
정밀지도	만도맵앤소프트	·GIS/정밀지도, 네비게이션 등

자료 : 국토교통과학기술진흥원(2013.12) 「교통물류연구사업로드맵-안전교통」

## 라. 첨단자동차 편의장치 연구개발 기관 현황

<표 2-33> 첨단자동차 편의장치 연구개발 기관 현황

구분		사업영역 및 주요내용 <sup>15)</sup>
완성차업체	현대기아자동차	- 에쿠스에 VSM, LDWS, PGS, 전방 사각 지대 카메라, DIS 통합 조작키, AFLS, 등을, 그랜저에 ASCC, EPB, LDWS, AFS, AVM 등을, 싼타페에 SPAS, 블루링크(스마트폰 기반 텔레매틱스 서비스) 등을 양산 중 - K9에 ASCC, 추후방 경보시스템(BSD+LCA), LDWS, 전자식변속레버(Shift By Wire), 주행모드 통합 제어시스템, VSM, AVM, UVO(스마트폰 기반 텔레매틱스 서비스), HUD, 어댑티브 풀LED헤드램프 등을 양산 중
	한국GM	- 알페온에 ESC, LDWS, BAS, HSA, EPB, AFLS 등을, 크루즈에 스마트폰으로 다양한 멀티미디어 서비스와 통화가 가능한 마이링크 양산 중
	르노삼성자동차	- SM7에 듀얼 스테이지 스마트 에어백, AFLS, AFS, AVM, 압력감응형댐퍼, HSA, 운전석 전동 조절 마사지 시트, 3D 입체음향 등을 양산 중
전문부품업체	만도	- SPAS, SCC, BSD를 국내 최초 양산 적용하였으며 요소 기술인 레이더, 초음파 센서 등 각종 센서 기술을 국산화하였고 ESC, EPS등 새시용합 기술 개발 중 - CAMERA 기술 기반 LKAS 양산 예정이며 충돌회피 및 보행자 보호 시스템과 V2X 기술 개발 중
	현대모비스	- EPS, 스마트 에어백을 비롯하여 SCC, LDWS, PAS, AVM 기술을 개발하여 양산 중이며 LKAS, DSM, SPAS, V2V협조시스템 등을 개발 중 - AVNT를 양산한 바 있으며, NVS, FFAP, LDWS, BSD, HUD를 양산 중이며 차세대 HMI 기술 등을 개발 중
	에스엘	- AFLS를 양산한 바 있으며, NVS, LDWS, BSD, HUD 등을 개발 중
IT 업체	LG전자	- 차량용 인포테인먼트 시스템을 양산하여 국내외 완성차업체에 납품 중에 있으며 스마트폰을 활용하여 차량 원격제어와 외부 화면전송, 스마트폰용 콘텐츠 구형 등이 가능한 오픈 플랫폼 기반의 차량용 소프트웨어를 개발 중
	삼성전자	- 현대자동차와 함께 영상인식, 스마트카, 배터리센서 3개 분야에 차량용 시스템 반도체 개발을 수행한 바 있으며 태블릿 PC와 스마트폰이 자동으로 연계하는 현대자동차 플루링크에 제휴/지원 중
	SK텔레콤	- 스마트폰으로 차량 진단제어 서비스, 안전보안 서비스, 길안내 서비스, 엔터테인먼트 서비스가 가능한 모바일 텔레매틱스인 MIV를 개발 중

출처 : 국토교통부 (2013.6) 「2013 국토교통 R&D 동향조사 도로교통 부문」 33page

15) VSM (Vehicle Stability Management VDC, EPB, SCC, PSB 차량 통합 제어 시스템),  
 ASCC(Advanced ACC), UVO(Your 페이스),  
 BAS(Brake Assist System),  
 HSA(Hill Start Assist, 경사로 밀림 방지),  
 AVNT(Audio, Video, Navigation, Telematics 통합멀티미디어시스템),  
 NVS(Night Vision System),  
 FFAP(Force Feedback Accelerator Pedal),  
 MIV(Mobile in Vehicle)

## 제5절 종합분석 및 기술수요

### 1. 국내의 기술개발 동향·전망 및 시사점

#### 가. 특허기술 분석결과

- 자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구축 상세기획 기술은 1990년대의 태동기를 거쳐, 1구간에서 구간 특허 출원건수가 일시적으로 급증하다가 2구간에서 구간 출원건수와 출원인수가 감소하는 경향을 나타내었으며, 최근 3~4구간에서 구간 출원건수 및 출원인수 증가로 현재는 기술시장이 성장단계로 분석됨
- 일본에 출원된 특허가 전 세계 특허의 60%를 차지하고 있으며, 뒤를 이어 미국이 21% 및 한국이 17%, 유럽은 2% 수준인 것으로 나타남
- 상위 출원인 1위~20위가 전체의 약 43%의 특허출원수를 포함하고 있으며, 한국의 현대자동차(주)와 일본의 TOYOTA MOTOR CORP 및 NISSAN MOTOR CO LTD 등이 다수 특허출원을 확보하여 주요 Key Player로 분석됨
- 운행제어기술 및 도로 및 장애물 인지 기술 관련 출원건수가 가장 많이 나타났으며, 분석구간 초기부터 최근 구간까지 증감을 반복하다가 특히 2000년 초중반부터 출원건수가 전반적으로 증가하는 경향을 나타내고 있음
- 1구간부터 4구간까지 전 구간에 걸쳐 운행제어기술이 가장 높은 비중을 차지하며 활발한 출원활동이 이루어지고 있어서 이 분야에 출원이 집중되는 모습을 보이고 있음
- 평가환경구축기술 및 평가시스템기술이 다른 세부기술에 비하여 공백영역인 것으로 나타남
- 한국 및 일본 출원인의 경우 Level 1에 해당하는 특허의 비중이 가장 높으며, Level 3 및 4에 해당하는 특허의 비율은 낮은 수준임
- 미국 및 유럽 출원인의 경우 전반적으로 다수의 기업이 Level 3 및 4에 해당하는 특허기술의 비율이 더 높은 것으로 나타나며, 특히 VOLVO CAR CORPORATION의 경우 Level 4에 해당하는 특허를 집중 출원하고 있음

#### 나. 논문분석 결과

- 평가 시스템 기술 및 평가 환경 구축 기술을 대상으로 논문 분석 결과, 논문에서는 자율주행자동차의 주행성능 및 도로 교통시물레이션을 평가 대상으로 하여 가장 많은 논문이 분포하고 있으며, 평가 방법으로는 시물레이션 프로그램을 이용하여 평가하는 내용이 주로 투고 됨

#### 다. 종합결과

- 자율주행자동차는 1990년대 초반부터 연구가 시작되어 유럽, 미국, 일본 등에서 꾸준히 연구개발이 이루어지고 있음
- 자율주행기술이 완벽히 구현된 자율주행자동차는 아직 완성되지 않은 상태로서 본 분야는 시장 성장 단계 및 기술 성숙도 측면에서 태동기라고 볼 수 있음
- 특허기술이 구현된 제품이 현실에 적용되는 과정에서 개량 특허들에 의한 양적인 성장이 이루어지는 특허의 특성상, 현재 태동기의 자율주행자동차에 대한 조사 연구는 특허와 함께 논문에 초점을 맞춰서 진행하는 것이 효과적이라고 판단됨

## 2. 기술수요조사

### □ 상세기획자문위원회 구성 및 활동

- 본 상세기획은 '자율주행자동차 안전성 평가기술 개발 및 테스트베드 구축 기초기획 보고서('15.4)'에 근거한 연구개발 상세기획을 위한 것임
- 본 연구개발의 목표인 안전성 평가기술 분야는 단순 상용화 기술개발과 달리 기술의 수요처(국내·외 제작사 및 성능시험대행자 등)가 매우 제한적이고 특정되어 있다는 특성상 광범위한 연구개발 수요 파악보다는 관련 분야 전문가로 구성된 상세기획자문 위원회에 의해 기술수요조사가 진행됨



<그림 2-4> 상세기획자문위원회 구성

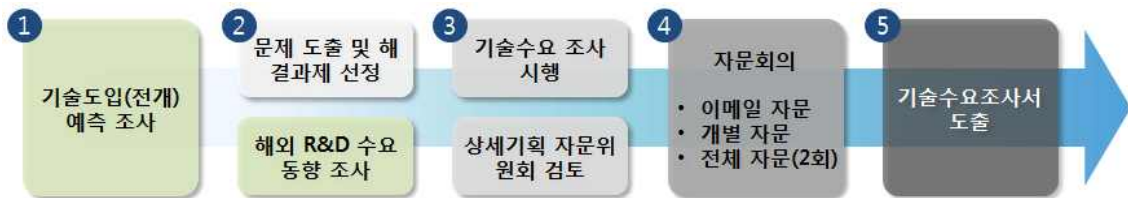
- 효율적 과제 수행을 위해 주행 및 기능안전 분과, 통신보안안전 분과, DVI 안전 분과, 평가환경 구축 분과 등 4개 분과로 구성된 과제 추진체계 내의 각 분과별로 1개의 상세기획자문위원회 구성
- 총 2회의 4개 분과 합동 총괄기획자문회의를 개최하였으며 분과 합산 수신회의 자문회의를 통해 기술수요에 대한 의견 수렴 진행
- 각 분과의 기술수요 의견에 대해 타 분과 기획위원회의 교차 검토를 실시하여 최종적인 기술수요조사서 도출

<표 2-1> 기술수요조사 추진 개요

구 분	내 용
조사기간	'15. 09. ~ '16. 01.
조사대상	<ul style="list-style-type: none"> <li>· 「첨단안전자동차 안전성평가기술 개발」 과제 수행으로 안전성 평가기술 개발 분야 유경험자</li> <li>· 통신보안 및 DVI 전문가</li> <li>· 테스트베드 구축 관련 인프라 과제 경험자</li> </ul>
조사방법	이메일 자문 → 개별 자문 → 총괄 자문
조사항목	국내외 기술전개동향, 안전성 관련 이슈 도출, 안전성 위험요인 분석, Use case 분석, 니즈 조사, 연구개발 내용 및 필요성, 연구 성과 활용, 기술수요 조사

□ 기술수요조사 절차

- 기술수요조사는 평가기술의 대상이 되는 자율주행핵심기술에 대한 기술도입 예측 조사를 통해 문제를 도출하고 해결과제 선정 및 해외 연구개발 동향조사와 전문가 자문회의 병행



<그림 2-5> 기술수요조사 절차

□ 기술도입 예측 및 해결과제 선정

- 기술도입 예측
  - 2020년을 전후하여 도입될 것으로 예상되는 Level 3에 해당하는 자율주행기술로는 저속영역에 해당하는 자동주차 관련 기술(Valet Parking)과 고속영역에 해당하는 자동차전용도로의 주행지원 기술(Highway Traffic Jam Chauffeur, Highway Chauffeue)이 우선적으로 도입될 것으로 예상됨
  - 향후, 2025년 전후로 기존 자율주행기술의 기술적 완성도 제고와 함께, 도심환경에서 자율주행 기능을 지원하는 Level 3~4 단계의 자율주행기술이 순차적으로 도입될 것임



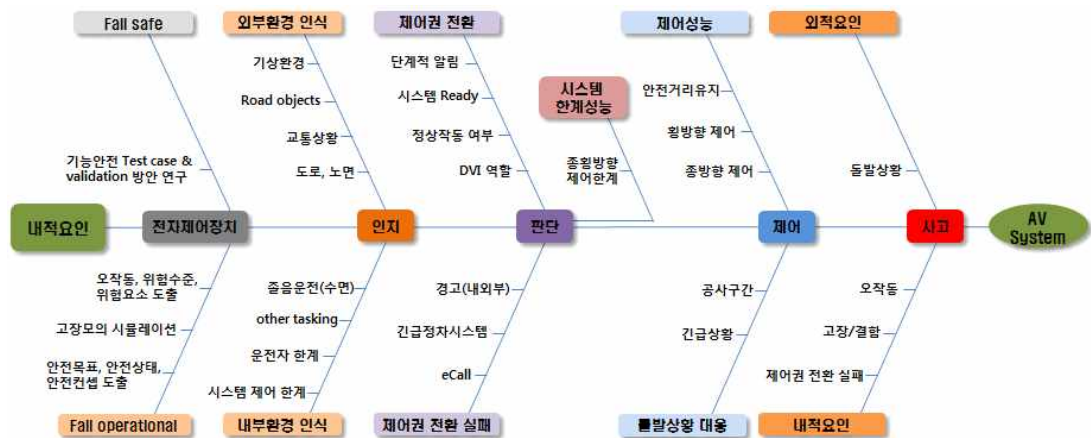
<그림 2-6> 자율주행기술 도입 예측(종합)

<표 2-2> 자율주행기술 시장도입 예측

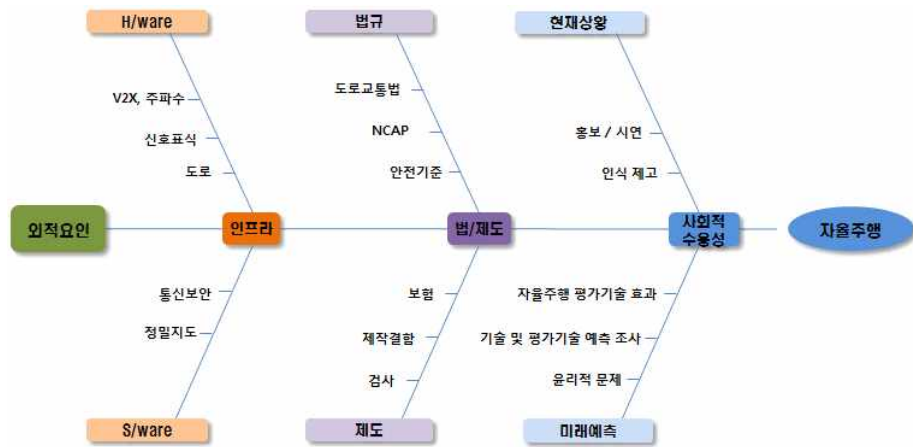
분석기관	기술 도입 시기 예측	
	Level 3	Level 4
EPoSS (2015)	Traffic Jam Chauffeur('20) Highway Chauffeur('22) Valet Parking('24)	Highway Autopilot('25) City Driving('30)
ERTRAC (2015)	Traffic Jam Chauffeur('18) Highway Chauffeur('19)	Parking Pilot('20) Highway Autopilot('24) Urban & Suburban Pilot('24)
OICA (2015)	Highway Traff. Jam Highway System	Valet Parking Highway System
BCG (2015)	Autonomous Valet Parking('17) Traff. Jam Autopilot('17) Highway Autopilot('18)	Urban Autopilot('22)
IHS (2014)	Traff. Jam Autopilot('20) Highway Autopilot Parking Autopilot	'25년 이후

○ 해결과제 및 이슈 도출

- 자율주행 기술동향과 관련된 국내·외 보고서와, 외국의 제도·정책적 이슈를 종합하고, 국내 전문가 인터뷰 등을 통해 자율주행 기술 도입에 따른 평가기술 관련 고객니즈 도출 위한 이슈사항 분석 수행
- 자율주행기술 도입에 따라 예상되는 여러 가지 문제점 및 해결 과제를 자율주행자동차의 본질적인 기술요소에 해당하는 내적요인과, 외부 인프라 등 자율주행 기술 외적인 요소(외적요인)로 구분하여 Fishbone 체계 구성



<그림 2-7> 자율주행 기술 도입 관련 내적이슈



<그림 2-8> 자율주행 기술 도입 관련 외적이슈

- 주요이슈사항 도출 결과

**주요이슈 (R&D Needs)**

<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ 전자제어장치 fail, 오작동</li> <li>✓ 환경 인지 능력</li> <li>✓ 운전자 인지(지각)능력</li> <li>✓ 제어권 전환 및 실패</li> <li>✓ 주행상황에 대한 안전성, 평가절차 및 기준</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>✓ 사고 처리 및 관리</li> <li>✓ 인프라에 대한 요구기준(통신, 맵, 신호체계, 표식 등)</li> <li>✓ 법제도</li> <li>✓ 사회적 인식 및 수용성</li> <li>✓ 산업화 지원</li> </ul>
--	--

<그림 2-9> 자율주행 기술 도입 관련 주요 이슈사항

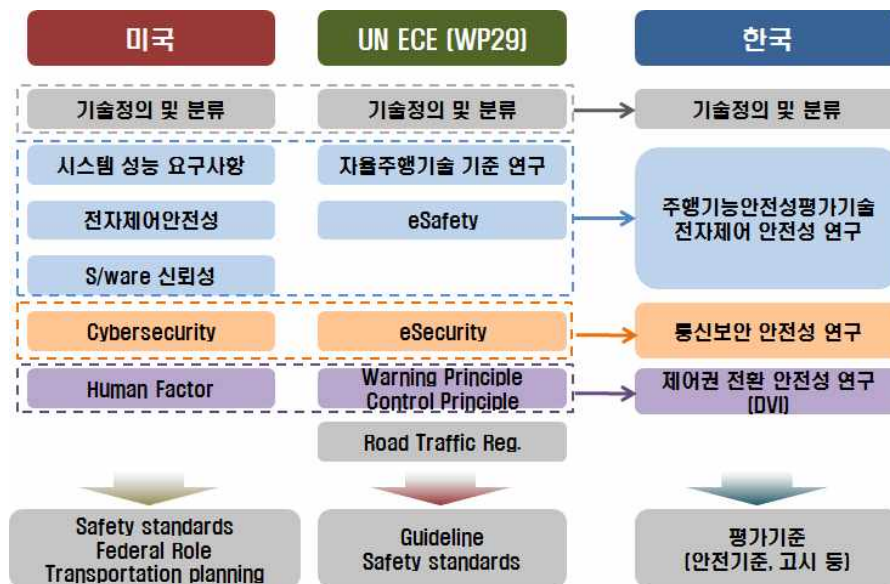
- 주요 이슈사항에 대한 해외 검토 사례 분석

- 자율주행기술 도입과 관련된 주요 이슈사항들에 대해 외국의 정책적 접근 방향 및 해외 보고서의 사례 분석 수행

항목	ERTRAC	EPoSS	IHS	RAND	CM Univ.	NHTSA	UNECE
자율주행기술정의						○	○
주변환경 인지능력	○			○			
신뢰성, 안전성, 강건성, 기술성숙도 검증	○	○	○	○	○	○	○
eSafety	○	○	○			☆	☆
DVI, 운전자 인지반응능력 및 운전자개입(Override)	○			○		○	
일반적 평가절차 및 기준 (Track test or simulation)	○	○	○	○	○	☆	☆
법·제도(안전기준, 도로교통법, 신호체계 등)	○	○		○	○		○
사고책임(사고기록장치), 보험	○	○	○	○	○		○
인프라에 대한 요구기준 (통신, 정밀맵, 도로표식 등)	○			○	○		
eSecurity, Privacy	○	○	☆	○	○	☆	☆
사회적 인식 및 수용성 (비용, ethic 등)	○	○			○		
산업화 지원 (에너지효율, 사고감소 등)	○	○					
운전자교육프로그램						○	
Driver license			○	○		○	

<그림 2-10> 자율주행 기술 관련 이슈 분석

- \* ERTRAC(The European Road Transport Research Advisory Council) : Automated Driving Roadmap(2015)
  - \* EPoSS(European Technology Platform on Smart Systems Integration) : European Roadmap Smart Systems for Automated Driving(2015)
  - \* IHS Automotive : Emerging Technologies - Autonomous Cars - Not if, but when(2014)
  - \* Rand, Autonomous Vehicle Technology - A Guide for Policymakers(2014)
  - \* CM Univ.(Carnegie Mellon University.) : Autonomous Car Policy Report(2014)
- 미국(NHTSA)과 UNECE(WP29)의 주요 정책 R&D 이슈 및 동향 종합분석 결과



<그림 2-10> 미국 및 유럽의 정책 R&D 접근 방향 분석

□ 기술수요조사 결과 요약

<표 2-2> 기술수요조사 결과

분야	제안기술명	핵심성과
주행 및 고장	자율주행자동차 자동차 전용도로 주행안전성 평가기술 개발 연구	· 전용도로 자율주행 평가 알고리즘 · 제어권전환/돌발상황 대응 평가시나리오 및 평가기준
	자율주행자동차 도심지 주행안전성 평가기술 개발 연구	· 도심 자율주행 평가 알고리즘 · 제어권전환/돌발상황 대응 평가시나리오 및 평가기준
	자율주행자동차 간 연계자율주행 주행안전성 평가기술 개발 연구	· 연계자율주행 평가 알고리즘 · 연계/돌발상황/V2X 평가시나리오 및 평가기준
	자율주행자동차 고장안전 대책 평가기술 개발	· 고장안전대책 평가지침
	자율주행자동차 복합 고장안전 고도화 평가기술 개발	· 복합고장 및 기능안전 평가지침
	자율주행자동차 테스트베드 기반 안전도 평가시스템 및 평가자동화 기반 구축	· 자율주행 평가시스템(H/W) · 전용도로 기반 안전도평가 자동화 평가기준(S/W) · 운영센터 기반 기술(분산형)
	자율주행자동차 안전도 평가 자동화 시스템 고도화 및 활용기술 개발	· 자율주행 평가시스템(H/W) · 도심기반 안전도평가 자동화 평가기준(S/W) · 통합운영센터 기술
	자율주행자동차를 위한 사고기록장치 활용 및 평가 기술 연구	· 자동차 사고기록계 기본 요건 및 평가기준 · 사고원인 데이터 분석 기술
	자율주행자동차의 실도로 기반 실증(Field Operational Test) 연구	· 실도로 운행안전성 판단 기준 · FOT 평가지침 · TESTBED 개선 제안서 및 시험운행제도/환경 제안서
	전용주차 기반 자율주차 평가기술 연구	· 안전제어 성능평가 시나리오 · 돌발상황 대응안전성 평가 기준
	공용 주차공간에서의 통합 자율주차 평가기술 및 고장안전성 연구	· 안전제어 성능평가 시나리오 · 돌발상황 대응안전성 평가 기준 · 기능안전 검증 Test case 및 평가기준
	시뮬레이션에 의한 주행 및 기능안전 성능 평가기술 연구	· 주행환경 모의 시나리오 및 평가지침
	자율주행 평가기술 및 평가환경 연계 및 활용방안 연구	· 평가기술/환경 연계 중장기 로드맵 · 법제도 추진체계 및 지침 · 평가기준 국제기준조화 추진
통신 보안	V2X 안전도 확보를 위한 인증서 관리체계 분석 및 인프라 관리방안 연구	· 인증서 관리 체계 분석 보고서 · 인프라 관리 및 운영 방안 보고서
	차량 내부통신 보안 안전성 평가 기술 개발	· 차량 내부통신 보안 평가환경 · 차량 내부통신 보안 평가기준
	V2V/V2I 통신 보안 안전성 평가기술 연구	· V2V/V2I 보안 안전성 평가 가이드라인 및 평가기술 · V2V/V2I 보안 성과와 안전성 검증을 위한 테스트베드
	자율주행자동차 안전성 확보를 위한 V2X 보안레벨 연구 및 평가기술 개발	· V2X 보안 등급 적용 및 평가 기술 · V2X 보안 레벨 평가 및 검증 환경
DVI	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	· 제어권 전환 평가항목 및 시나리오
	(VR기반) 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	· 제어권 전환 평가지원 시스템 및 환경
	DVI 평가방법론(Human Factor) 연구	· 제어권 전환 평가기준

	DVI 평가기준 범위 확대 및 고도화	· 도심 포함 제어권 전환 평가기준
	VR-실차 연계 및 VR 단독 DVI 평가기술 개발	· VR 실차 연계시스템
	DVI 가이드라인 최적화 및 고도화	· DVI 범용화 가능 가이드라인
	자율주행자동차 수용성 향상 및 운전자 재교육	· 운전자 수용성 제고 방안
실도로 평가 환경	자율주행자동차 테스트를 위한 도시부 도로환경 구축	· 도시부 도로환경 구축 설계 방안
	자동차 전용의 고속화도로 주행환경 구축	· 도시 고속화 도로 구축을 위한 도로구조 설계 방안
	지역 커뮤니티 환경 도로 구축방안	· 지역 커뮤니티 도로환경 구축을 위한 도로구조 설계 방안
	자율주행자동차 운행기능평가 환경 구축	· 자율주행 기능평가 구축 설계 방안
	도로 부속 시설물 설치 방안	· 시설물 구축 내역 및 설계
	자율주행자동차 Testbed 구축 및 활용 방안 연구	· 자동차, 통신, 교통 등 평가 시설 · 자율주행자동차 시설 활용 방안 및 구축 안
	자율주행자동차 Testbed 구축을 위한 통신 시설	· Level 2&3 단계에 필요한 통신 시설 구축 · 자동차, 통신, 교통 등 통신 시설 · 통신의 안전성과 신뢰성을 평가할 수 있는 방안
	자율주행자동차 Testbed 운영을 위한 자율주행시스템의 체계 분류 및 평가시설 구축	· 자율주행차 체계분류 및 평가 시설 구축
	자율주행자동차 Testbed 구축계획 및 자율주행시스템 운영의 위험요인을 평가하기 위한 시설 구축	· 자율주행자동차의 안전에 영향을 미치는 주요 요인 정의 · 자율주행자동차의 안전에 영향을 미치는 위험 시나리오 및 환경 구축

### 3. 기술수준 및 중요도(우선순위) 조사

#### □ 조사개요

- 조사기간 : 2016. 3. 4 ~ 3. 16
- 조사대상 : 산학연 관련 전문가
- 조사방법 : e-mail 설문에 의한 AHP 조사
- 조사항목 : 기술수준 및 중요도(기술성, 경제성, 정책 및 사회성)

#### <표 2-2> 중요도(우선순위) 조사 항목

평가항목	세부평가항목	항목 정의
기술성	기술 확보 (실현)가능성	국내외 기술수준, 기술의 난이도 및 완성도, 인프라, 보급화 수준(예측) 등을 고려하여 향후 5년 이내 기술 개발 통한 확보 가능성에 대한 평가
	기술 파급성	현장 적용 가능성, 원리적 측면의 응용에 의한 관련 산업에 적용가능성, IP 확보 가능성, 세계 표준 선도 등 기술 적용 범위 및 응용성에 대한 평가

	기술 시급성	기술의 중요도, 기술적 수요, 기술보급 단계 등을 감안하여 자율주행기술을 평가하기 위하여 해당 기술이 즉시 필요한지 여부 평가
경제성	시장 수요성	해당 기술 분야의 연구개발이 시장 니즈를 적절히 반영하는지 여부 평가
	시장 규모성	해당 기술이 적용될 자율주행 기술 시장(예측치 포함)의 규모에 대한 평가
	시장 파급성	기술의 개발 또는 연구과정에서 얻어지는 경제성장 효과, 시장성, 신산업 창출 및 고용창출효과 등 경제적 파급효과에 대한 평가 평가
정책 및 사회성	사회·정책적 중요성	해당 기술이 단기 집중투자로 적시 시장진입 필요기술인지 장기 지속투자로 기초원천 확보 필요기술인지 여부를 국가중장기로드맵 등과 견주어 정책적 판단
	정부지원의 타당성	공익적으로 매우 중요하나 민간부문에서 사적 전유성 부족, high risk, 공공재적 성격 등으로 투자를 회피하는 경우 국가가 주도적으로 연구개발에 개입해야하는 지 여부 평가
	사회적영향성	지식기반 확충, 산업경쟁력 강화, 삶의 질 향상(교통사고 감소 등), 국가 경쟁력 제고의 목표 실현에 적합한 지 여부 평가

- 중요도(우선순위) 조사를 위한 평가항목은 기술성, 경제성, 정책 및 사회성을 대분류로 구성하고 각 3개의 세부평가항목을 선정함
- 기술 발주처인 국토교통부와 국토교통과학기술진흥원 등을 대상으로 설문조사에 의해 평가항목 간 가중치 설정
- 평가항목 간 가중치 조사 결과

<표 2-2> 평가항목 중요도(가중치) 조사 결과

평가항목(대분류)	가중치 (a)	세부평가항목(소분류)	가중치 (b)	누적가중치 (a*b)
기술성	0.57	기술 확보(실현)가능성	0.43	0.24
		기술 파급성	0.12	0.07
		기술 시급성	0.45	0.26
경제성	0.13	시장 수요성	0.59	0.07
		시장 규모성	0.13	0.02
		시장 파급성	0.28	0.04
정책 및 사회성	0.3	사회·정책적 중요성	0.41	0.12
		정부지원의 타당성	0.44	0.13
		사회적영향성	0.15	0.04

□ 기술수준 조사

- 개발대상기술의 국내외 현재수준을 고려하여 기술개발의 성격(선도, 추적, 의존)을 구분하였음
- 기술구분 표기 방법

- ‘선도’ 기술 : 세계시장을 선도하는 기술에 해당
- ‘추적’ 기술 : 선진국의 기술을 추적하는 기술에 해당
- ‘의존’ 기술 : 해외 의존도 높은 기술에 해당

<표 2-2> 기술수준 조사 결과

대분류	중분류	구성기술(소분류)	현기술수준			기술 구분
			국내	국외	최고기술 보유국	
안전성 평가기술	주행 및 고장	자율주행자동차 자동차 전용도로 주행안전성 평가기술 개발 연구	58.57	82.86	유럽	추적
		자율주행자동차 도심지 주행안전성 평가기술 개발 연구	42.86	74.29	유럽	추적
		자율주행자동차 간 연계자율주행 주행안전성 평가기술 개발 연구	-	-	-	-
		자율주행자동차 고장안전 대책 평가기술 개발	48.57	71.43	미국	추적
		자율주행자동차 복합 고장안전 고도화 평가기술 개발	44.29	68.57	미국	추적
		자율주행자동차 테스트베드 기반 안전도 평가 시스템 및 평가자동화 기반 구축	37.14	78.57	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 안전도 평가 자동화 시스템 고도화 및 활용기술 개발	34.29	70.00	유럽	추적
		자율주행자동차를 위한 사고기록장치 활용 및 평가 기술 연구	52.86	81.43	미국	추적
		자율주행자동차의 실도로 기반 실증(Field Operational Test) 연구	58.57	81.43	유럽,미국	의존
		전용주차 기반 자율주차 평가기술 연구	57.14	82.86	유럽,미국	추적
		공용 주차공간에서의 통합 자율주차 평가기술 및 고장안전성 연구	-	-	-	-
		시뮬레이션에 의한 주행 및 기능안전 성능 평가기술 연구	50.00	77.14	유럽	추적
		자율주행 평가기술 및 평가환경 연계 및 활용 방안 연구	57.14	81.43	유럽,미국	추적
	통신 보안	V2X 안전도 확보를 위한 인증서 관리체계 분석 및 인프라 관리방안 연구	41.67	76.67	유럽,미국	추적
		차량 내부통신 보안 안전성 평가 기술 개발	55.00	76.67	유럽,미국	의존
		V2V/V2I 통신 보안 안전성 평가기술 연구	43.33	76.67	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 안전성 확보를 위한 V2X 보안레벨 연구 및 평가기술 개발	41.67	75.00	유럽,미국	의존
	DVI	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	38.33	73.33	유럽,미국	추적
		(VR기반) 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	35.00	73.33	유럽,미국	추적
		DVI 평가방법론(Human Factor) 연구	41.67	76.67	유럽,미국	추적

		DVI 평가기준 범위 확대 및 고도화	33.33	73.33	유럽,미국	추적
		VR-실차 연계 및 VR 단독 DVI 평가기술 개발	33.33	70.00	유럽,미국	추적
		DVI 가이드라인 최적화 및 고도화	40.00	70.00	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 수용성 향상 및 운전자 재교육	36.67	68.33	유럽,미국	추적
실도로 평가한 경	실도로 평가 환경	자율주행자동차 테스트를 위한 도시부 도로환경 구축	50.00	81.67	유럽,미국	추적
		자동차 전용의 고속화도로 주행환경 구축	45.00	81.67	유럽,미국	추적
		지역 커뮤니티 환경 도로 구축방안	46.67	83.33	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 운행기능평가 환경 구축	53.33	78.33	유럽,미국	추적
		도로 부속 시설물 설치 방안	51.67	80.00	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 Testbed 구축 및 활용 방안 연구	51.67	83.33	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 Testbed 구축을 위한 통신 시설	56.67	81.67	유럽,미국	추적
		자율주행자동차 Testbed 운영을 위한 자율주행시스템의 체계 분류 및 평가시설 구축	51.67	80.00	유럽,미국	추적
자율주행자동차 Testbed 구축계획 및 자율주행시스템 운영의 위협요인을 평가하기 위한 시설 구축	51.67	80.00	유럽,미국	추적		

□ 중요도(우선순위) 조사

<표 2-2> 중요도(우선순위) 조사 결과

대분류	중분류	구성기술(소분류)	구성기술 중요도 (단위:7점척도 점수)			합계	순위
			기술성	경제성	정책/ 사회성		
안전성 평가기술	주행 및 고장	자율주행자동차 자동차 전용도로 주행안전성 평가기술 개발 연구	6.16	6.02	6.21	6.16	1
		자율주행자동차 도심지 주행안전성 평가기술 개발 연구	4.69	4.84	5.17	4.85	8
		자율주행자동차 간 연계자율주행 주행안전성 평가기술 개발 연구	4.53	4.62	4.84	4.63	10
		자율주행자동차 고장안전 대책 평가기술 개발	5.35	5.07	5.11	5.24	4
		자율주행자동차 복합 고장안전 고도화 평가기술 개발	4.16	4.22	4.31	4.21	13
		자율주행자동차 테스트베드 기반 안전도 평가시스템 및 평가자동화 기반 구축	5.28	5.40	5.34	5.31	3
		자율주행자동차 안전도 평가 자동화 시	4.33	4.45	4.43	4.37	12

		시스템 고도화 및 활용기술 개발					
		자율주행자동차를 위한 사고기록장치 활용 및 평가 기술 연구	4.69	4.79	5.75	5.02	7
		자율주행자동차의 실도로 기반 실증(Field Operational Test) 연구	4.75	4.39	6.33	5.18	6
		전용주차 기반 자율주차 평가기술 연구	5.42	5.49	4.74	5.23	5
		공용 주차공간에서의 통합 자율주차 평가기술 및 고장안전성 연구	4.69	4.77	4.53	4.65	9
		시뮬레이션에 의한 주행 및 기능안전 성능 평가기술 연구	4.51	4.25	4.56	4.49	11
		자율주행 평가기술 및 평가환경 연계 및 활용방안 연구	5.23	5.07	5.61	5.33	2
	통신 보안	V2X 안전도 확보를 위한 인증서 관리체계 분석 및 인프라 관리방안 연구	5.46	5.29	5.64	5.49	1
		차량 내부통신 보안 안전성 평가 기술 개발	5.41	5.50	5.22	5.36	2
		V2V/V2I 통신 보안 안전성 평가기술 연구	4.94	4.84	5.09	4.97	3
		자율주행자동차 안전성 확보를 위한 V2X 보안레벨 연구 및 평가기술 개발	4.45	4.21	4.83	4.53	4
	DVI	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	5.29	5.06	5.33	5.27	1
		(VR기반) 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	5.17	4.45	4.62	4.91	2
		DVI 평가방법론(Human Factor) 연구	4.88	5.06	4.86	4.90	3
		DVI 평가기준 범위 확대 및 고도화	3.88	4.03	4.01	3.94	7
		VR-실차 연계 및 VR 단독 DVI 평가기술 개발	4.05	4.39	4.10	4.11	6
		DVI 가이드라인 최적화 및 고도화	4.02	3.96	4.35	4.11	5
		자율주행자동차 수용성 향상 및 운전자 재교육	4.41	4.55	4.99	4.60	4
실도로 평가 환경	실도로 평가 환경	자율주행자동차 테스트를 위한 도시부 도로환경 구축	5.04	4.85	6.39	5.42	2
		자동차 전용의 고속화도로 주행환경 구축	5.08	4.91	6.35	5.44	1
		지역 커뮤니티 환경 도로 구축방안	5.28	5.04	5.78	5.40	3
		자율주행자동차 운행기능평가 환경 구축	5.09	4.75	6.15	5.37	4
		도로 부속 시설물 설치 방안	5.08	4.33	5.97	5.25	9
		자율주행자동차 Testbed 구축 및 활용 방안 연구	5.09	4.59	6.00	5.30	6
		자율주행자동차 Testbed 구축을 위한 통신 시설	5.17	4.99	5.60	5.28	8
		자율주행자동차 Testbed 운영을 위한 자율주행시스템의 체계 분류 및 평가시설 구축	5.16	4.98	5.71	5.30	5
		자율주행자동차 Testbed 구축계획 및 자율주행시스템 운영의 위협요인을 평가하기 위한 시설 구축	5.01	4.66	6.08	5.29	7

# 제3장 연구개발과제 구성 및 추진 전략

## 제1절 기술개발 추진 방향 정립

### 1. SWOT 분석 및 Issue Tree

□ SWOT 분석 결과

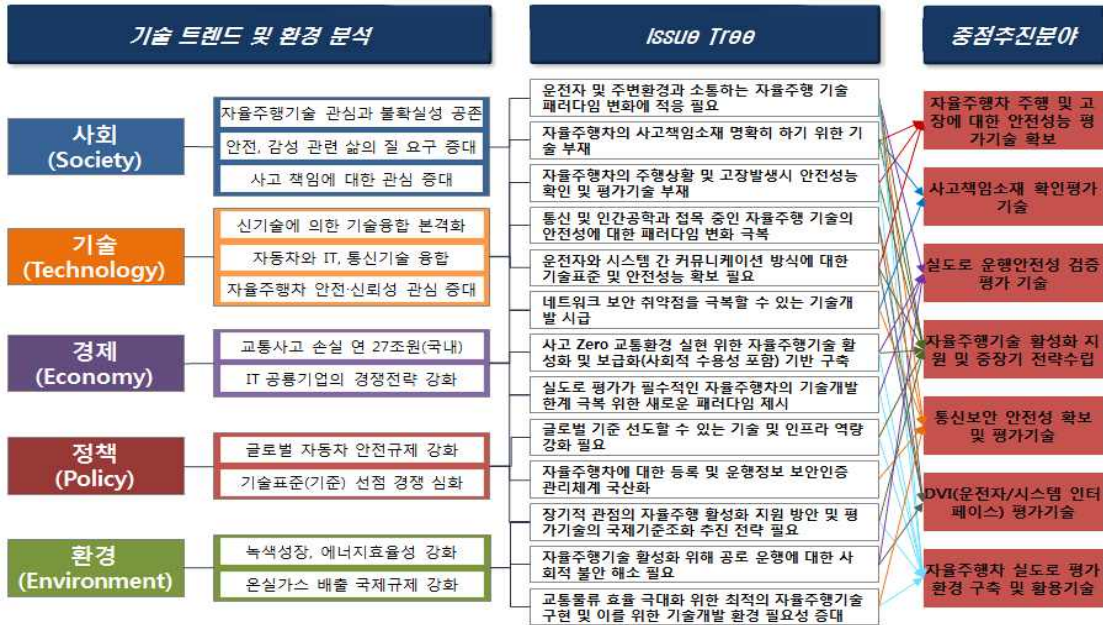
○ 국내외 동향 및 환경 분석(2장)을 토대로 한 SWOT 분석 결과는 다음과 같음

	강점(S)	약점(W)
(구분)	<ul style="list-style-type: none"> <li>-국내의 빠른 기술 적응력 및 응집력</li> <li>-KNCAP 제도 기반 기 확보</li> <li>-국토부 및 성능시험대행자 중심의 기준 및 인증체계 확보</li> <li>-첨단차 과제 수행으로 인한 주행안전 평가기술 경험 습득</li> <li>-국제적 기준의 자동차 안전성 평가 및 인증에 적합한 주행 시험로 및 시험장비 구축</li> <li>-첨단안전자동차 부품 성능개발 위한 주행시험장 기 확보(지능형 자동차부품진흥원 주행시험장)</li> <li>-시험용 임시운행 허가제도 시행 통한 자율주행차 안전성 확보 필요성 부각</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-자율주행차 주행안전 관련 기초 기술 연구 및 역량 부족</li> <li>-고장 및 기능안전 관련 국내 기술력 부재</li> <li>-일반자동차 및 ADAS 자동차 성능평가에 특화된 주행시험 시설로 자율주행자동차 (2-3단계) 안전성 평가에는 미흡</li> <li>-기 구축 국제수준 주행시험장은 정부투자로 구축되어 추가 투자 시 예산의 한계</li> <li>-국외 자율주행자동차 전용 주행 시험장 극 소수로 BenchMarking 어려움</li> </ul>
기회(O)	<ul style="list-style-type: none"> <li>-체계적인 자율주행차 주행 및 고장안전 확보 위한 기술 개발 추진</li> <li>-성능평가 위한 대규모 시설·설비 투자 가능(평가시스템 및 평가환경 분야 집중 투자)</li> <li>-안전한 시험 및 공로운행 기술 개발 관심 증대</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-정부 집중투자에 의해 단기에 국내 기술 및 연구역량 확보 가능성 제고</li> <li>-주행 및 고장안전 평가기술 준비 필요</li> <li>-실도로 실증연구사업 시행</li> <li>-기존 국제수준의 KNCAP 평가를 위한 주행시험장의 활용을 통한 투자비용 절감</li> <li>-실도로평가환경에 대한 국내외 학계 및 산업계 수요 증대 기대</li> </ul>
위협(T)	<ul style="list-style-type: none"> <li>-안전기준, 안전관련 정책 등 미국, 유럽 주도</li> <li>-구글 등 IT 기업을 포함하여 해외 선진 제작사의 관련 기초기술 개발 선도</li> <li>-자율차에 대한 외국정부의 투자 활발로 공로시험운행 및 실험도시 구축 투자 활발</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>-평가기술 연구개발 활성화로 국제기준 선도기술 확보</li> <li>-국제 협력관계 구축 및 국제 기준 포럼 참여 통한 기준 국제화 추진</li> <li>-EDR 평가기술 확보</li> </ul>

<그림 3-1> SWOT 분석 결과

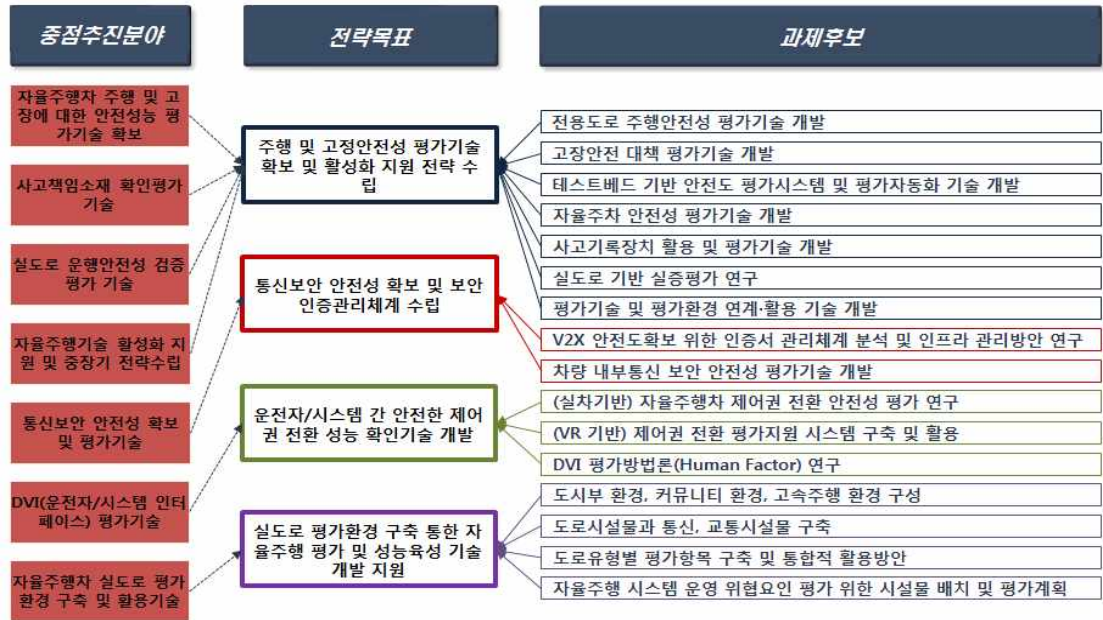
□ Issue Tree

- 국내외 동향 및 환경에 대한 분석과 기술수요조사 과정에서 도출된 내용을 토대로 다음과 같은 Issue Tree를 도출하고 중점추진분야를 설정하였음



<그림 3-2> Issue Tree 및 중점추진분야 선정

- 설정된 중점추진분야로부터 세부 전략목표를 구성하였으며, 기술수요 중요도 조사 결과와 내부연구진 및 상세기획전문가회의를 통하여 목표달성을 위한 세부과제를 도출하였음



<그림 3-3> 중점추진분야별 세부과제(후보) 도출

## 2. 기존 기술(연구)과의 차별성

- 기존에 국내에서 수행된 유사 연구과제와의 중복성 및 차별화 방안을 다음 표와같이 검토하였음

<표 3-1> 중복성 검토 및 차별화 방안

분야	유사과제명	활용·고도화·차별화 방안	
		활용 고도화	차별화
주행안전성 평가기술 개발 연구	ICT기반 차량/운전자 협력자율주행 시스템(Co-Pilot)의 판단/제어 기술 개발 (‘14년, 미래부, 29억원)	●	선행연구는 자율주행시스템의 판단 및 제어 관련 선행 기술 개발에 한정되나, 본연구는 다양한 실용화 서비스 가능 시스템에 대하여 안전성을 사전에 검증하고 평가하기 위한 기술을 개발하고자 함
	실외환경에 강인한 도로기반 저가형 자율주행기술개발 (‘14년, 산자부, 20억원)	●	선행연구의 범위는 센서융합에 의해 주변환경을 인식하고 통합 운용하기 기술개발에 한정되나, 본연구는 다양한 실용화 서비스 가능 시스템에 대하여 안전성을 사전에 검증하고 평가하기 위한 기술을 개발하고자 함
	자율협력주행도로 및 인프라 기술 개발	●	시나리오, 실증, 법제도 차원 언급 필요
전용주차 기반 자율주차 평가기술 연구	자동발렛파킹을 위한 센서기반 공간인지 및 자동주행 기술개발 (‘10년~’14년, 지경부, 85억)	●	선행연구는 스마트폰 전용 어플 및 앱 기반에 의해 자동주차를 하기 위한 원천기술 개발에 한정되나, 본연구는 선행연구에서 개발된 주차기술을 포함하여 다양한 실용화 서비스 가능 시스템에 대하여 안전성을 검증하고 평가하기 위한 기술을 개발하고자 함
	지능형 주차보조 시스템을 위한 장거리 초음파 센서 개발 (‘13년, 산자부, 18억원)	●	선행연구는 주차보조시스템을 위한 센서개발에 한정되나, 본 연구는 양산형 센서를 활용한 실차 파일럿 단계 시스템을 대상으로 최종 성능검증 및 안전성을 평가하기 위한 기술을 개발하고자 함
평가기술 활용 및 실도로 실증평가 연구	스마트 자율협력주행 도로시스템 개발 (‘14년~’20년, 국토부, 275억원)	●	선행연구는 자율협력주행을 위한 도로시스템 개발과 관련된 법제도 개정안을 도출하고 V2X 연계된 도로시스템의 인지성능 향상을 위한 실증사업을 수행하며, 본 연구는 자동차관리법상 안전기준과 국제기준을 선도하기 위한 평가기술을 개발하며, V2X와 ADAS 센서기반
통신보안 안전성 평가기술연구	스마트 자동차를 위한 AUTOSAR 기반 차량 내외부 통신 플랫폼 및 응용 기술 (‘13년, 미래부, 12억원)	●	선행연구는 스마트 자동차 및 차량내외부 통신응용시스템을 위한 응용기술개발이며 본연구는 V2V 및V2I를 모두 포함하는 자율주행자동차의 통신보안안전성평가기술개발

## 제2절 비전 및 목표

### □ 연구비전 및 목표

- (연구비전) 본 연구개발의 핵심가치와 비전은 사람과 자동차기술이 교감하는 사고 “Zero”의 안전한 교통환경을 선도(비전)하기 위한 자율주행 환경을 조성하고자 하는 것임
- (최종목표) 본 연구를 통한 기술개발의 최종 목표는 실도로 운행 안전성 평가기술 및 평가환경 구현을 통한 자율주행자동차 상용화 및 제작사 기술개발을 지원하고자 하는 것임



<그림 3-4> 연구개발 과제의 비전 및 목표

### □ 전략목표 및 단계별 목표

- (전략목표) 자율주행기술 도입에 따른 단계별 자율주행자동차 안전성 평가기준 및 방안을 도출하고 규격화된 검증평가 환경 구현으로 실도로 자율주행 평가 및 기술개발을 지원하고자 함
- (단계별 목표) 자율주행기술(Level 3 ~ 5)의 도입 예측 자료에 의해 시기 적절한 평가

기술개발 및 실도로 평가환경에 대한 단계별 연구개발 목표 제시

- (1단계) Level 3에 해당하는 자율주행기술에 대한 평가기술 개발 및 실도로 평가환경 구현 ('16 ~ '19, 3개년)
- (2단계) Level 3의 자율주행 평가기술 고도화 및 Level 4 자율주행기술에 대한 평가기술 개발과 실도로 평가환경 고도화 ('20 ~ '24, 4개년)
- (3단계) Level 4 이상 자율주행기술에 대한 평가기술 고도화 ('25 ~ '28, 3개년)

## 제3절 기술개발에 따른 미래상

### 1. 기술수준 현황 및 미래상

#### □ 자율주행기술

- 본 연구 수행에 의한 자율주행기술의 현재(As Is)와 미래상(To Be)



<그림 3-5> 연구개발에 의한 자율주행기술의 현황 및 미래상

#### □ 자율주행자동차 안전성 평가기술

- 본 연구 수행에 의한 자율주행자동차 안전성 평가기술 및 실도로 평가환경의 현재(As Is)와 미래상(To Be)

## As is

### > 운전자 지원장치별 평가기준

ABS, ESC, BAS, FCW, LDW, ACC, AEB, BSD, LKAS 등



> 시스템 고장, 돌발상황, 도로상황 등에 따른 사고 위험 우려

## Overcome

- 복잡한 주행상황에 대한 평가시 나리오 구현 및 주행안전성 평가
- 전자제어장치 고도화에 따른 기능안전성 검증
- 자율주행기능의 실도로 운영시 안전성, 신뢰성 등 검증

## To be

### > 자율주행자동차 평가기술

- 주행 및 기능안전성 평가기술
- 평가시스템 구현
- 실도로 실증평가



- > 실도로 주행시 고장 및 돌발상황 안전도 향상
- > 대규모 실증 통한 신뢰성 확보

### > 통신보안대책 부재

- 자동차와 IT 기술 융합
- 내외부 통신망 통한 자동차 운행 안전 취약점 노출 (크라이슬러 해킹으로 140만대 리콜, '15.7)



- > 사이버 해킹에 대한 보안 취약
- > 센서정보 의존(부분 자율주행)

- 자동차 내·외부 통신을 통한 보안 취약점 및 안전성 분석 통한 사이버해킹 보안 평가방안 확보

### > V2X 기술 안전도 확보로 Level 4 자율주행 기술 상용화



- > 사이버 해킹 보안 대책 확보
- > 주변교통과 호흡하는 사고 'Zero' 스마트 자율주행환경 구현

- 운전자 주의분산 최소화
- 단순기기조작
- 단순정보제공



> 운전자가 모든 상황 모니터링 (운전자 피로도 증가)

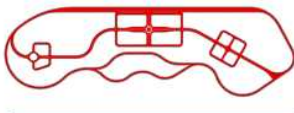
- 운전자상태판단
- 제어권 전환방식 조절
- 인터페이스유연성확보

- DVI 안전성 평가기술
- 운전자 정신 및 작업 부하 경감



> 운전자와 시스템이 교감하는 신개념 자동차 기술 구현

### > 개별 성능 시험용 평가시험로



> 단품 시험 위주의 제한적 시험환경

- 도시부 및 커뮤니티 환경 조성, 돌발상황 평가환경, 통신 단절 환경
- 지하도 및 터널 모의 환경
- 인지성능 평가 환경
- 글로벌 도로교통체계 평가 환경
- 통합운영체계

### > 자율주행 전용 종합평가환경 구축



> 완전한 기술 재현성 확보로 자율주행 기술개발 세계시장 선도

<그림 3-6> 자율주행 평가기술의 현황 및 미래상

## 제4절 연구수행체계 및 과제 구성

### 1. 연구수행체계 제안

- 본 연구의 수행은 기본적으로 연구단으로 구성하며 연구단 산하의 각 세부과제별로 산·학·연 협동 연구체계를 구축하도록 함
- 연구기반의 효율적 활용 위해 연구범위 및 방향을 세부과제 간 상호 조율하고 지속적 성과 도출을 위해 필요시 장비 및 인프라 등을 공유하도록 함
- 연구 추진의 효율성을 높이고 지속적인 성과 관리를 위해 연구단 내 세부과제 사이의 상호 정보 교류를 위한 정기적인 발표회(세미나 포함) 및 워크숍 추진
- 산·학·연 각각의 특성에 맞는 독자적 연구분야를 설정하고, 연구단을 중심으로 유기적으로 종합하여 연구효율 극대화



<그림 3-7> 연구과제 구성 체계도

## 2. 연구단 과제 구성

- (연구단) 연구기획 총괄 및 개발기술 평가 및 활용 방안 연구
  - 연구개발의 기획 관리, 개발기술의 평가 및 조정, 연구개발 성과의 활용 및 홍보전략 수립
  - 자율주행자동차 R&D 중장기 전략 목표 수립 및 관리
- (1세부) 주행 및 고장안전성 평가기술 개발
- (2세부) 통신보안 안전성 평가기술 개발
- (3세부) DVI(Driver Vehicle Interface) 제어권 전환 평가기술
- (4세부) 실도로 평가환경 구축

<표 3-2> 성과물 및 성과지표

구분	구성기술	성과물	정의	성과지표
1세부	전용도로 주행안전성 평가기술	평가방법 및 기준, 논문, 알고리즘	주행시 안전제어 평가기술 개발	평가기술(평가기준 및 절차)
	고장안전 대책 평가기술	고장안전 평가 지침서, 논문	고장안전 평가기술 개발	평가기술(평가기준 및 절차)
	평가시스템 및 평가자동화 기반 구축	평가시스템(H/W), 특허, 평가기술 자동화분석(S/W)	평가시스템 구축 및 돌발상황 대비 안전도평가 자동화 기술 개발	최적 시험평가 시스템 확립
	사고기록장치 활용 및 평가기술	평가기준, 데이터 분석 기술, 논문	사고기록장치 사고분석 활용 평가기술 개발	평가용 시스템 및 평가기술(평가기준 및 절차)
	실도로 실증기술	실도로 안전성 판단 기준 및 평가지침, 평가환경 개선제안서	실도로 실증평가 활용기술 개발	실도로 실증시스템 및 결과 분석 보고서, 평가결과 활용에 의한 법·제도 개선 제안서
	자율주차 평가기술	성능평가방법 및 기준	자율주차시 안전성 평가기술 개발	평가기술(평가기준 및 절차)
	연계 및 활용방안	중장기 로드맵, 법제도, 국제기준조화	평가시스템·테스트베드·평가환경 연계 및 활용방안(국제기준화 포함) 도출	자율주행 평가환경 중장기 활용방안 및 국제협력 제안서
2세부	차량/인프라 인증서 관리 시스템의 최적 운영 및 관리방안	보고서	인증서 관리 체계 분석 및 인프라 관리/운영 방안 도출	정책 제안
	차량 내부통신 보안 평가 기술	평가환경 및 평가기준	차량 내부통신 보안 평가환경 구축 및 차량 내부통신 보안 평가기준 도출	평가기술(평가기준 및 절차)
3세부	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	보고서	제어권 전환 안전성 평가기술	평가지침
	(VR기반) 제어권 전환	시스템 구축	평가지원 및 활용 시스템	시스템 구축

	평가지원 시스템 구축 및 활용			
	DVI 평가방법론(Human Factor) 연구	평가기준	평가방법론	평가기술(평가기준 및 절차)
4세부	자율주행 안전성 평가를 위한 도시부 환경, 커뮤니티 환경, 고속주행 환경 구성	도시부 도로환경 구축 설계 방안 도시 고속화 도로 구축을 위한 도로구조 설계 방안 지역 커뮤니티 도로환경 구축을 위한 도로구조 설계 방안	자율주행자동차 안전성 평가를 위한 도시부, 고속화도로, 지역 커뮤니티 도로 구조	도시부 도로, 고속화도로, 커뮤니티 도로 환경 구축
	도로시설물과 통신, 교통시설물 구축	도시환경 도로 및 교통 시설물 구축 방안 커뮤니티 환경 도로 및 교통 시설물 구축방안 고속주행 도로 및 교통 시설물 구축방안 통신 시설물 구축 방안	자율차 안전성에 영향을 미치는 도시환경, 고속주행환경, 커뮤니티 환경 및 통신환경을 모사할 수 있는 도로·교통·통신 시설물 구축	도로·교통 시설물 구축 및 통신 시설물 구축방안
	도로 유형별 평가항목 구축 및 통합적 활용방안	도로 유형별 자율주행 자동차의 기능적 분류 및 평가항목 구성 자동차, 통신, 교통시설, 교통 운영 및 평가 시설의 통합적 활용방안	도로유형 및 인프라, 환경요소(기상, 교통형태 등) 및 인적요소(운전자, 타도로이용자)의 특성에 따른 자율차 기능적 안정성 평가 항목 구성 자율주행자동차 평가 시설의 통합적 활용방안	자율주행차의 기능적 분류 및 평가 항목 통한 활용방안
	자율주행 시스템운영의 위험 요인 평가를 위한 시설물 배치 및 평가 계획	자율주행 기능 수준과 시간 및 속도 범위를 고려한 도로 및 도로환경 위험 요인 정의 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오 및 환경 구축방안	자율차 안전에 영향을 미치는 위험 시나리오별 환경 구축	도로교통상의 위험 시나리오 도출 및 관련 환경 구축

### 3. 기술개발 전략

- 2020년 상용 자율주행 서비스를 선도할 수 있는 성능평가 기술개발 우선 추진
  - 정책성과 기술성 등 중요도를 고려하여 우선추진 과제 선정
  - 국내·외 환경을 고려한 기술적 수준 설정
  - 개발된 연구성과는 기준(안), 고시(안), 가이드라인(안) 등 실제 적용되도록 추진
- 기존 선행연구의 성과를 분석하여 중복성을 피하고 전문성 및 완성도를 강화
  - 각 연구내용별 최적의 컨소시엄 및 인력구성방안 마련을 위해 필요 연구역량 분석, 전문가 자문 등을 실시

- 산학연 협동연구, 국제공동연구 등 역량강화 및 결집방안 마련
  - 한국도로공사 등 도로교통 산업분야와의 연계를 통해 기술교류 및 협력체계 구축을 추진
- 국내 연구인프라의 적극 활용 추진
- 이상기후 실대형 다환경 성능평가기반, 기업연구소, 정부출연 연구기관 및 연구수행 기관에서 기존 보유하고 있는 시험연구장비 인프라의 활용을 유도함으로써, 연구장비에 대한 중복투자 방지 및 기존 국책사업을 통해 구축된 인프라의 활용도를 높이는 방향으로 연구를 추진

# 제5절 세부과제별 주요내용 및 기술·성과 로드맵

## 1. 총괄 기술 로드맵



<그림 3-8> 총괄 로드맵(연차별)

## 2. 1세부 과제

□ 주요내용

<표 3-3> 1세부 목표 및 주요 연구내용

세부과제	주행·고장안전성 평가기술 및 활용기술 개발
목표	○ 자율주행자동차 상용화에 대비하여 여러 가지 주행상황(안전제어 및 돌발상황)에 대한 안전성능을 확보하고 고장에 대비한 고장안전대책 수립 및 검증평가를 수행하기 위한 기술 확보

	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 테스트베드를 기반으로 구현 가능한 여러 주행상황을 모의하고, 안전성능을 검증 및 확인하기 위한 반복 가능한 평가시스템 구축 및 이를 활용한 평가 프로토콜 도출</li> <li>○ 자율주차 상용화에 대비하여 자율주차 기능 및 다양한 환경을 구현하고, 안전성능에 대한 검증평가를 수행하기 위한 기술 확보</li> <li>○ 자율주행자동차 안전성 평가기술과 평가환경(테스트베드)을 효율적으로 융합하여 활용하기 위한 발전 전략을 수립하고, 국제화 선도 기반 조성</li> <li>○ 실도로 실증을 통해 사회적 수용성을 제고하고 평가하기 위한 위한 데이터를 축적하고, 향후 자율주행 평가기술 및 평가환경의 지속적 개선과 제도개선 추진</li> <li>○ 운전자와 시스템간 사고책임 소재를 가리기 위한 사고기록계 기술 기준 확보</li> </ul>
주요내용	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 전용도로 구간 자율주행자동차 안전주행 및 돌발상황 대응 안전성능 평가 위한 표준 평가기술 개발(ADAS+GPS+맵 기반) <ul style="list-style-type: none"> <li>- Use case에 의한 평가항목 및 시나리오 연구</li> <li>- 평가 로직/알고리즘/시스템 구현 및 안전제어 평가기술, 주행상황 인지성능 평가기술, 제어권 전환성능 평가기술 연구</li> </ul> </li> <li>○ 다양한 환경 구현 자율주차 평가기반 구축 및 안전성능 평가기술 개발 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주차 기능, 시나리오 연구 및 자율주차 평가환경 구현</li> <li>- 자율주차 성능평가 및 분석기술 연구</li> </ul> </li> <li>○ 테스트베드 기반 자율주행자동차 안전성 평가 위한 시스템/서버 구축 및 안전도 평가 자동화 기술 개발 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 사고 시나리오에 기반 돌발상황 반복재현 가능한 평가시스템(서버 연동 플랫폼 및 데이터 환경) 구축</li> <li>- 돌발상황 재현 안전도 확인 평가 위한 시험 프로토콜 개발</li> <li>- 평가시스템과 테스트베드 융합(신호체계 등) 통합(분산) 제어센터 구축</li> </ul> </li> <li>○ 자율주행차 고장시 안전성능 확보 및 평가기술 개발 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 고장안전 Test case 연구 및 평가항목 도출</li> <li>- 고장안전 평가환경 구축 및 평가기술 개발(HIL/실차)</li> </ul> </li> <li>○ 자율주행자동차 안전성 평가기술·평가환경 융합, 활용 및 발전방안 연구 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행 평가기술 전략 로드맵 및 실도로 평가환경 최적화 방안 연구</li> <li>- 평가기술 및 평가환경 연계 효용성 분석 및 Global 발전방안 연구</li> <li>- 국제기준조화 추진</li> </ul> </li> <li>○ 실도로 실증평가 수행에 의한 평가기술, 제도, 수용성 연구 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 실도로 실증평가 방법론 정의 및 평가항목 연구</li> <li>- FOT 수행 및 분석 서버 구축</li> </ul> </li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- FOT 기반 사회적 수용성 연구 및 평가기술·평가환경 연계 제도개선안 연구</li> <li>○ 사고책임 판단 위한 사고기록계 평가기술 및 분석기술 개발</li> <li>- 사고기록계 기본요건 정의 및 평가기준, 데이터 분석기술 연구</li> </ul>
--	---

□ 연차별 목표 및 내용

<표 3-4> 1세부 연차별 연구목표, 내용 및 성과

연차	연구목표	연구내용	성과
1차년	<p>자율주행 안전성 평가 항목별 개발 목표 설정, 기반 기술 확보, 시스템 사양 및 방법론 연구</p> <p style="text-align: center;">↓</p> <p>내실 있는 평가기술 개발 R&amp;D 추진 및 활용 기반 조성(Level 2~3)</p>	<p><b>[주행안전]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 자율주행 Use case 및 안전제어 평가항목 및 시나리오 연구</li> <li>○ 자율주행 평가용 로직 및 알고리즘 설계 (ADAS+GPS+맵)</li> </ul> <p><b>[자율주차]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 자율주차 기능 및 시나리오 선정 (Use/Test case 연구 및 시뮬레이션)</li> <li>○ 자율주차 환경 분석 및 평가기반 구성방안 연구</li> </ul> <p><b>[평가시스템]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 평가시스템 구성안 도출</li> <li>○ 사고시나리오 기반 돌발 상황 재현방안 연구(시뮬레이션)</li> </ul> <p><b>[고장안전]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 고장안전대책 평가기반 연구               <ul style="list-style-type: none"> <li>- 엘리먼트별 고장안전 Test case</li> <li>- 평가항목 도출 및 평가환경 기반 구축 방안 연구</li> </ul> </li> </ul> <p><b>[평가기술·환경 융합]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 자율주행 평가기술 전략 로드맵 수립</li> <li>○ 실도로 평가환경 최적화 방안 연구</li> <li>○ 국제기준조화 전략 수립</li> </ul> <p><b>[실도로 실증]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 실도로 실증사업 추진 및 활용방안 연구</li> <li>○ 실도로 실증평가 방법론 정의 및 평가항목 선정</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 전용도로 자율주행 안전성 평가항목 및 평가시나리오 (ADAS+GPS+맵 기반)</li> <li>○ 전용도로 자율주행 안전성 평가로직 및 알고리즘</li> <li>○ 자율주차 평가환경 구성 사양서 및 안전성 평가시나리오</li> <li>○ 평가시스템 최적 구성안 및 상황(사고시나리오)별 시뮬레이션</li> <li>○ 고장안전 엘리먼트별 Test case 및 평가항목, 평가환경 사양서</li> <li>○ 자율주행 평가기술 전략 로드맵 및 평가환경 최적화 방안</li> <li>○ 실도로 실증평가 방법론, 평가항목 및 활용방안</li> <li>○ 사고기록계 기본 요건 정의서</li> </ul>

		<p>[EDR]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○사고기록계 기본 요건 정의 <ul style="list-style-type: none"> <li>-기능, 동작조건, 데이터유형, 데이터 보안 및 추출 방식</li> </ul> </li> </ul>	
2차년	<p>평가기술 개발 환경 구축 및 항목별 평가기술 개발 추진</p> <p>↓</p> <p>평가기술 개발 추진</p>	<p>[주행안전]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○자율주행 안전제어 평가기술 개발</li> <li>○주행상황(악의환경) 인지성능 평가 시나리오</li> <li>○제어권 전환성능 평가 시나리오</li> </ul> <p>[자율주차]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○다양한 환경변화 구현 자율주차 평가기반 구성 <ul style="list-style-type: none"> <li>-시뮬레이션 또는 실차 기반</li> <li>-커넥티비티 및 주차 관리 환경</li> </ul> </li> </ul> <p>[평가시스템]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○평가용 플랫폼(서버 연동형) 및 더미환경, 통신시스템 구축</li> <li>○돌발 상황 재현 표준시험 방법론 도출 및 시스템 구성</li> <li>○테스트베드 기반 구성안 도출(교통신호체계 융합, 시뮬레이션)</li> </ul> <p>[고장안전]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○Test case 기반 엘리먼트별 고장안전 평가기술 개발</li> <li>○고장안전 평가환경 기반 구축(HIL)</li> </ul> <p>[평가기술·환경 융합]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○평가기술 및 평가환경 연계 효용성 분석</li> <li>○국제기준조화 추진</li> </ul> <p>[실도로 실증]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○FOT 데이터 분석 서버 구축</li> <li>○Pilot 단계 FOT 수행 및 시뮬레이션</li> </ul> <p>[EDR]</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○사고기록계 평가기준 도출 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 평가시나리오, 평가방안 및 평가기준</li> </ul> </li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>○자율주행 안전제어 평가기술</li> <li>○주행상황 인지성능 및 제어권 전환성능 평가 시나리오</li> <li>○자율주차 평가기반 구축</li> <li>○서버연동 자율주행 평가용 플랫폼 및 더미</li> <li>○테스트베드 융합방안(시뮬레이션)</li> <li>○엘리먼트별 고장안전성 평가기술 및 HIL 기반 기술</li> <li>○평가기술 및 평가환경 연계 효용성 분석 결과</li> <li>○국제기준조화 제안서</li> <li>○FOT 분석 서버 및 Pilot FOT 수행 실적</li> <li>○사고기록계 평가기준</li> </ul>
3차년	항목별	[주행안전]	○주행상황 인지성능 평가기준

	<p>안전성 평가기술 및 성과 활용 방안 도출</p> <p>평가기술 결과물 국제기준조 화 추진</p> <p>↓</p> <p>결과 활용 및 성과 극대화 방안 도출</p>	<p>○주행상황(악의환경) 인지성능 평가기술 도출</p> <p>○제어권 전환 성능 평가기술 도출</p> <p><b>[자율주차]</b></p> <p>○자율주차 성능평가 및 분석기술 도출</p> <p><b>[평가시스템]</b></p> <p>○교통신호체계 융합 통합(분산) 제어센터 구축</p> <p>○테스트베드 기반 안전도평가 평가자동화 기술 개발</p> <p><b>[고장안전]</b></p> <p>○엘리먼트별 고장안전대책 평가 (HiL / 실차)</p> <p>○고장안전성 평가기술 도출</p> <p><b>[평가기술·환경 융합]</b></p> <p>○자율주행 평가기술 활용방안 연구</p> <p>○평가기술 및 실도로 평가환경 융합 및 발전방안 연 구(민간 참여, Global 정책 R&amp;D 선도)</p> <p>○국제기준조화 추진</p> <p><b>[실도로 실증]</b></p> <p>○실도로 FOT 확대 수행</p> <p>○FOT 기반 사회적 수용성 연구</p> <p>○실도로 운행관련 국제표준화 대응방안 연구 및 국 내 제도개선방안 도출</p> <p><b>[EDR]</b></p> <p>○사고기록계 데이터 분석기술 개발</p> <p>- 차량내부 계측환경, 사고분석기술, 책임소재 파 악 기술</p>	<p>○제어권 전환성능 평가기준</p> <p>○자율주차 성능평가 및 분석 기술</p> <p>○통합(분산) 제어센터</p> <p>○테스트베드 기반 안전도평가 자동화 프로토콜</p> <p>○엘리먼트별 고장안전대책 및 고장안전성 평가지침</p> <p>○자율주행 평가기술 활용 및 실도로 평가환경과의 융합·발 전 방안</p> <p>○국제기준조화 제안서</p> <p>○실도로 FOT 기반 사회적 수 용성</p> <p>○실도로 FOT 기반 평가기술 연구 개선 제안서</p> <p>○실도로 운행관련 국제표준화 및 국내 제도개선 제안서</p> <p>○사고기록계 데이터 분석기술</p>
--	---	--	--

□ 기술 및 성과 로드맵



<그림 3-9> 1세부 연차로드맵

3. 2세부 과제

□ 주요내용

<표 3-5> 2세부 목표 및 주요 연구내용

세부과제명	통신보안 안전성 평가기술 개발
목표	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ V2X 인증서 관련 인프라 관리 체계 및 방안 도출</li> <li>○ 차량 내부의 OBD, IVN 및 Nomadic 디바이스에 대한 통신 보안 평가 기술 개발을 통해 차량 정보 보안 안전기준 도출</li> </ul>
주요내용	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 차량/인프라 인증서 관리 시스템의 최적 운영 및 관리방안 도출                             <ul style="list-style-type: none"> <li>- 법제도, 개인정보관리 방안</li> <li>- 발급/폐기/갱신 및 CRL(Certificate revocation list) 배포 등의 인증서 관리 방안</li> <li>- 인증기관 구성 및 운영방안</li> </ul> </li> <li>○ 차량 내부통신 보안 관련 자료 수집 및 분석</li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 국내외 표준 및 관련 규격 분석</li> <li>○ 차량 내부통신에서 가능한 유형별 사이버 공격 분석 및 피해 최소화 방안 연구 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 장치별 취약점 분석 및 위협 심각도 평가 방법 연구</li> <li>- 장치별 공격 모델 연구 및 공격시 피해 최소화 방안 연구</li> </ul> </li> <li>○ 차량 내부통신 모니터링 방안 및 보안 레벨 연구 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 내부 통신 메시지 모니터링 방안 및 보안 레벨 연구</li> <li>- 해킹 시도 감지 모니터링 기술 개발</li> <li>- 이상상황 발생에 대한 경고 수준 정의 및 정보제공 방안 연구</li> </ul> </li> <li>○ 차량 내부통신 보안 평가 기준 마련을 위한 평가환경 구축 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 유형별 실증평가 환경 구축 및 평가 시나리오 도출</li> <li>- 보안성 평가기법 및 평가 도구 개발</li> </ul> </li> <li>○ 차량 내부통신 보안 평가 기준 도출</li> </ul>
--	--

□ 연차별 목표 및 내용

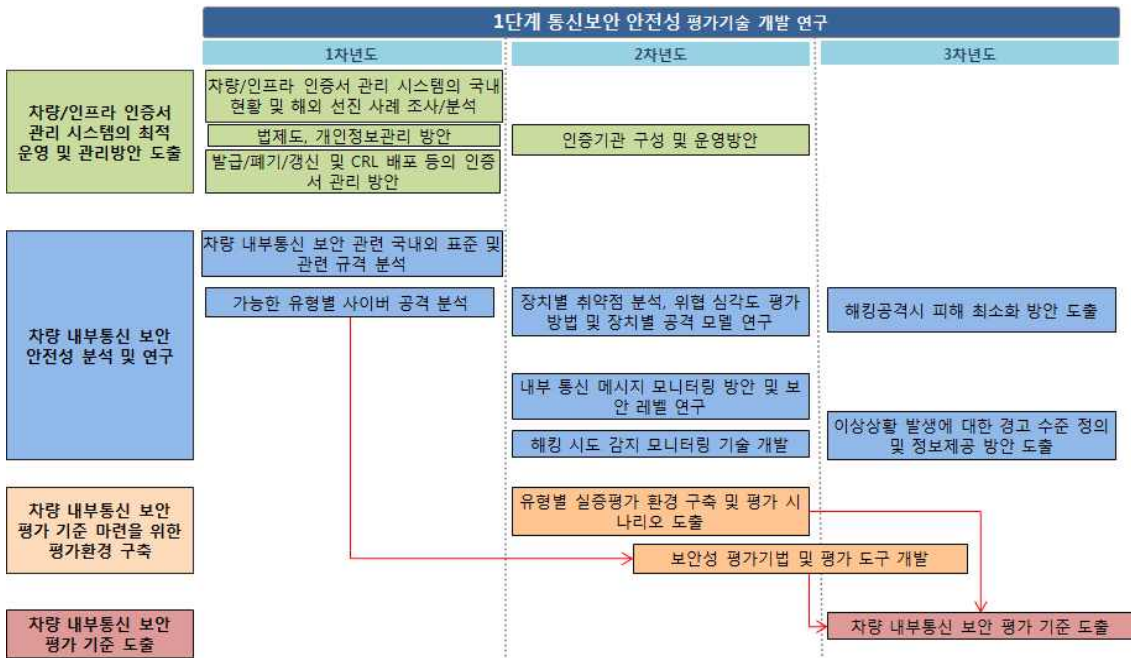
<표 3-6> 2세부 연차별 연구목표, 내용 및 성과

연차	연구목표	연구내용	성과
1차년	차량 보안 평가기준 마련을 위한 기초 연구 및 인증서 관리 방안 도출	<p><b>[V2X 인증서 관련 인프라 관리 체계 및 방안 도출]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 차량/인프라 인증서 관리 시스템의 국내 현황 및 해외 선진 사례 조사/분석</li> <li>○ 차량/인프라 인증서 관련 법제도, 개인정보관리 방안 도출</li> <li>○ 발급/폐기/갱신 및 CRL(Certificate revocation list) 배포 등의 인증서 관리 방안 도출</li> </ul> <p><b>[차량 내부 정보 보안 안전기준 도출]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 차량 내부통신 보안 관련 국내외 표준 및 관련 규격 분석</li> <li>○ 차량 내부통신에서 가능한 유형별 사이버 공격 분석 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 차량 내부통신 장치별 보안 취약점 분석</li> </ul> </li> </ul>	인증서 관리 방안 공격 시나리오 및 취약점 분석 보고서
2차년	. 인증서 관리 시스템의 인증기관 구성 및 운영 방안 도출	<p><b>[V2X 인증서 관련 인프라 관리 체계 및 방안 도출]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 차량/인프라 인증서 관리 시스템의 인증기관 구성 및 운영방안</li> </ul> <p><b>[차량 내부 정보 보안 안전기준 도출]</b></p>	인증서 관리시스템 운영방안 보고서 차량 내부통신 보안 연구 보고서 차량 내부통신

	차량 내부 통신 보안성 평가 방안 및 환경 구축	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 사이버 공격에 따른 차량 내부통신 장치별 위협 심각도 평가 방법 연구</li> <li>○ 차량 내부통신 메시지 모니터링 및 이상상태 분석 기술 연구</li> <li>○ 차량 내부통신 시스템 보안 레벨 연구</li> <li>○ 차량 내부통신 해킹 시도 감지 모니터링 기술 개발</li> <li>○ 차량 내부통신 유형별 실증평가 환경 구축 및 평가 시나리오 도출</li> <li>○ 차량 내부통신 보안성 평가기법 및 평가 도구 개발</li> </ul>	보안성 평가 테스트베드
3차년	차량 내부 통신 평가기준 및 실용화 방안 도출	<p><b>[차량 내부 정보 보안 안전기준 도출]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>○ 차량 내부통신에 대한 공격시 피해 최소화 방안 연구</li> <li>○ 이상상황 발생에 대한 경고 수준 정의 및 정보제공 방안 연구</li> <li>○ 차량 내부통신 보안 평가 기준 도출</li> </ul>	차량 내부통신 보안 평가기술안

※ "차량 내부통신"이라 함은 OBD, IVN과 Nomadic device을 사용하는 통신을 말한다.

□ 기술 및 성과 로드맵



<그림 3-10> 2세부 연차로드맵

#### 4. 3세부 과제

##### □ 주요내용

<표 3-7> 3세부 목표 및 주요 연구내용

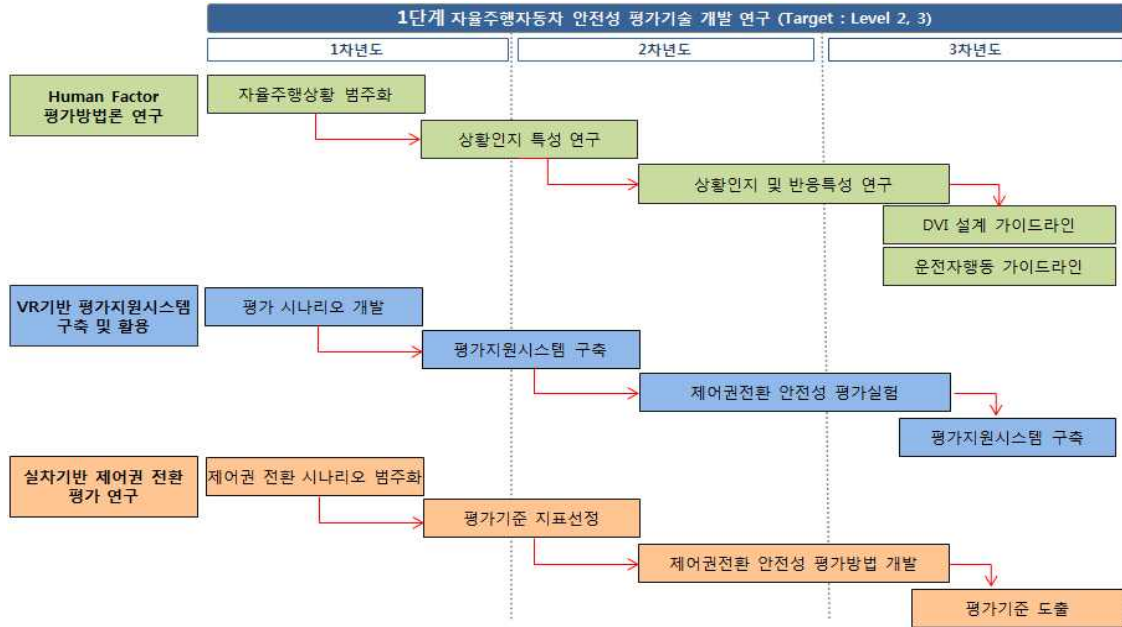
세부과제명	DVI 안전성 평가기술 개발
목표	<ul style="list-style-type: none"> <li>○제어권 전환 안전성 평가기준 및 기술개발 지원시스템 구축</li> <li>○상황인지 향상 및 즉각 대응을 위한 DVI 가이드라인(설계행동) 도출</li> </ul>
주요내용	<ul style="list-style-type: none"> <li>○제어권 전환 시나리오 범주화</li> <li>○제어권 전환 평가기준 지표 선정</li> <li>○제어권 전환 안전성 평가방법 개발</li> <li>○제어권 전환 평가시나리오 개발</li> <li>○평가 지원 시스템 구축</li> <li>○제어권 전환 안전성 평가 실험</li> <li>○자율주행 상황 범주화</li> <li>○상황인지 특성 연구</li> <li>○상황인지 및 반응특성 연구</li> </ul>

##### □ 연차별 목표 및 내용

<표 3-8> 3세부 연차별 연구목표, 내용 및 성과

연차	연구목표	연구내용	성과
1차년	실차기반 제어권 전환 평가 기반 구축	<ul style="list-style-type: none"> <li>○제어권 전환 시나리오 범주화</li> <li>○제어권 전환 평가기준 지표 선정</li> <li>○제어권 전환 안전성 평가방법 개발</li> </ul>	실차기반 제어권 전환 안전성 평가기준
2차년	VR 기반 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	<ul style="list-style-type: none"> <li>○제어권 전환 평가시나리오 개발</li> <li>○평가 지원 시스템 구축</li> <li>○제어권 전환 안전성 평가 실험</li> </ul>	VR 기반 제어권 전환 안전성 평가지원 시스템
3차년	Human Factor 평가방법 및 기준 개발	<ul style="list-style-type: none"> <li>○자율주행 상황 범주화</li> <li>○상황인지 특성 연구</li> <li>○상황인지 및 반응특성 연구</li> </ul>	상황인지 향상 및 즉각 대응을 위한 DVI 가이드라인(설계행동 등)

□ 기술 및 성과 로드맵



<그림 3-11> 3세부 연차로드맵

5. 4세부 과제

□ 주요내용

<표 3-9> 4세부 목표 및 주요 연구내용

과제명	실도로 평가환경 구축
목표	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 도시부, 도시고속화도로, 커뮤니티부 도로환경 구축 설계 방안</li> <li>○ 도시환경, 커뮤니티 환경 및 고속주행도로 및 교통 시설물 구축 방안, 통신 시설물 구축 방안</li> <li>○ 도로 유형별 자율주행 자동차의 기능적 분류 및 평가항목 구성</li> <li>○ 자동차, 통신, 교통시설, 교통 운영 및 평가 시설의 통합적 활용방안</li> <li>○ 자율주행 기능 수준과 시간 및 속도 범위를 고려한 도로 및 도로환경 위험 요인 정의</li> <li>○ 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오 및 환경 구축</li> </ul>
주요 내용	<ul style="list-style-type: none"> <li>○ 도시부, 도시고속화도로, 커뮤니티부 도로환경 구축</li> <li>- 도시부, 고속화도로, 커뮤니티부 도로환경 및 교통 흐름 환경 구성</li> <li>○ 도시부, 도시고속화도로, 커뮤니티부 도로환경 및 관련 시설물 구축</li> </ul>

	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로 및 교통환경 구성을 위한 시설 및 설치물 구성</li> <li>- 자율주행자동차 운행 시 노이즈환경 모사를 시설물</li> <li>- 자율주행자동차 Test bed 통신 구축 항목 및 방안</li> <li>○ 자율주행 레벨에 시간과 속도 범위고려하고 자율주행기능과 관련된 매개변수를 반영한 자율주행자동차 시스템 분류</li> <li>○ 자율주행자동차 시스템 분류를 우선 도로 종류에 따라 분류 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로유형, 도로인프라, 속도, 도로 속성, 도로이용자 유무, 도로접근성, 교통 형태 등에 따라 분류하고 이러한 도로 요소를 평가할 수 있는 테스트 베드 구축</li> </ul> </li> <li>○ 자율주행자동차 Test bed 구축을 위한 통신시설 및 활용방안 마련 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자동차사, 통신사, 교통시설, 교통운영시설, 교통평가시설등을 고려한 자율주행의 세부 기술을 평가할 수 있는 시설 구축</li> <li>- 자율주행자동차 기술 개발 관련 핵심 부품 업체, 통신 관련 업체, 교통시설 관련 업체, 자율주행자동차를 대중교통서비스로 활용하고자 하는 업체, 연구기관, 정부기관 등 자율주행 연구수행 기관 등의 활용방안 마련</li> </ul> </li> <li>○ 자율주행자동차의 안전에 영향을 미치는 주요 요인 정의 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행, 고장차량, 날씨, 부적절한 운행, 교통약자, 도로 장애물 등 주행 수준에 시간과 속도 범위를 고려한 중요 요인 정의</li> </ul> </li> <li>○ 자율주행자동차의 안전에 영향을 미치는 위험 시나리오 및 환경 구축 <ul style="list-style-type: none"> <li>- 돌발 상황 정의 및 차량의 대응 시간과 속도 평가하기 위한 시설</li> <li>- 고령자, 보행자, 어린이 등의 돌발 행동을 묘사하기 위한 시설</li> <li>- 도로 침수, 결빙, 안개 등 기상 악화에 대한 재현 시설</li> <li>- 포트 홀, 요철 등의 도로 노면 상태에 대한 시설 등</li> </ul> </li> </ul>
--	--

□ 연차별 목표 및 내용

<표 3-10> 4세부 연차별 연구목표, 내용 및 성과

연차	연구목표	연구내용	성과
1 차 년	<p>자율주행자동차 평가에 적합한 주행평가 시험장 도로환경 개선, 설치 시설물 개선을 위한 기반 마련</p> <p>자율주행자동차의 도로유형별 자율주행 기능분류, 도로별 위험요인 정의 및 도로, 도로환경, 자동차의 통합운영 기반 마련</p>	<p><b>[도시,커뮤니티,고속주행도로]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행자동차 안전성 평가를 위한 도시, 커뮤니티, 고속주행도로를 구성하는 환경의 기본 설계 및 실시 설계</li> <li>- 도로환경 개선을 위한 지반공사</li> </ul> <p><b>[도로, 교통, 통신시설물 구축]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행자동차 안전성 평가에 적합한 도로, 교통, 통신시설물의 정의</li> <li>- 시설물 개선을 위한 기본설계 및 실시설계</li> </ul> <p><b>[도로유형별 자율기능평가항목 구축]</b></p>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시, 커뮤니티, 고속주행도로의 기본 설계 및 실시설계</li> <li>- 도로, 교통, 통신 시설물의 정의 및 기본설계 및 실시설계</li> <li>- 도로유형별 자율기능 분류 및 기능정의</li> <li>- 자동차, 통신, 교통시설, 교통운영 및 평가시설 통합방안</li> </ul>

		<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로유형에 따라 적용 가능한 자율기능의 분류 및 기능 정의</li> </ul> <p><b>[통합평가시스템 활용방안]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행자동차, 통신, 교통시설, 교통운영 및 평가 시설 통합 방안 마련</li> </ul> <p><b>[도로환경 위험시나리오 및 환경]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행기능수준에 따른 도로환경 위험요인 정의</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행기능에 따른 위험요인정의</li> </ul>
2 차 년	<p>자율주행자동차 평가에 적합한 주행평가 시험장 도로환경 개선, 설치 시설물 개선</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시, 커뮤니티, 고속주행도로 개선 완료</li> <li>- 도로, 교통시설물 구축완료 및 통신 시설물 구축방안 마련</li> </ul>	<p><b>[도시, 커뮤니티, 고속주행도로]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시, 커뮤니티, 고속주행 도로 개선</li> </ul> <p><b>[도로, 교통, 통신시설물 구축]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로, 교통 시설물 구축</li> <li>- 통신 시설물 구축방안 마련</li> </ul> <p><b>[도로유형별 자율기능평가항목 구축]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로유형별 자율주행기능의 평가 항목 도출</li> </ul> <p><b>[통합평가시스템 활용방안]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 통합평가 시스템 구축</li> </ul> <p><b>[도로환경 위험시나리오 및 환경]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오 개발</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시, 커뮤니티, 고속주행 도로개선 완료</li> <li>- 도로 및 교통시설물 구축</li> <li>- 통신 시설물 구축방안</li> <li>- 도로유형별 평가항목</li> <li>- 통합평가 시스템</li> <li>- 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오</li> </ul>
3 차 년	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 시험운영 및 검증</li> <li>- 통신 시설물 구축완료</li> <li>- 통합평가시스템 활용방안 마련</li> </ul>	<p><b>[도시, 커뮤니티, 고속주행도로]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 시험 운영 및 검증</li> </ul> <p><b>[도로, 교통, 통신시설물 구축]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 통신시설 구축</li> </ul> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 시험 운영 및 검증</li> </ul> <p><b>[통합평가시스템 활용방안]</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>- 통합시스템 활용방안 마련</li> </ul>	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 시험운영 결과</li> <li>- 통합시스템 활용방안</li> </ul>

□ 기술 및 성과 로드맵



<그림 3-12> 4세부 연차로드맵

## 제6절 기대효과 및 성과 활용방안

### □ 기대효과

<표 3-11> 중점추진분야 별 기대효과

중점추진 분야	구성기술	목표성과물	기술수요처	기대효과
주행·고장 안전성 평가기술 및 활용기술 개발	전용도로 주행안전성 평가기술	평가방법 및 기준, 논문, 알고리즘	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 제작사 기술개발 가이드라인으로 활용될 수 있는 전용도로 및 자율주차 관련 주행안전성 및 고장 안전성 성능 판단기준 확보로 자율주행기술 개발 및 시장 도입 활성화 기여
	고장안전 대책 평가기술	고장안전 평가 지침서, 논문	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	
	평가시스템 및 평가자동화 기반 구축	평가시스템 (H/W), 특히, 평가기술 자동화분석(S/W)	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 반복재현 가능하고 표준화된 자율주행 안전성 평가기반 및 자동화 기술 확보로 제작사 기술개발 지원 및 신뢰도 높은 자율주행 안전성 검증 절차 확립 및 국제 기준·표준 선도
	사고기록장치 활용 및 평가기술	평가기준, 데이터 분석 기술, 논문	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	
	실도로 실증기술	실도로 안전성 판단 기준 및 평가지침, 평가환경 개선제안서	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자, 국토부,	· 자율주행차량 사고발생시 차량의 결함유무를 확인할 수 있는 기술 개발을 통해 자율주행차 시장의 선점 및 국제적인 기술 우위 점유
	자율주차 평가기술	성능평가방법 및 기준	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 자율주행차 사고 발생시 EDR데이터 분석결과를 제공함으로써 경찰 및 보험사의 신속하고 정확한 업무처리가 가능하며 이로 인해 발생하는 대국민 손실 최소화
	연계 및 활용방안	중장기 로드맵, 법제도, 국제기준조화	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 실도로 자율주행 데이터 축적에 의해 고도화된 안전성평가기술 개발 기반 확보, 자율주행자동차의 안전성에 대한 사회적 수용성 제고 · 자율주행 평가기술과 평가환경의 효율적인 연계 및 활용기술 개발로 자율주행 기술개발 고도화 지원 및 국제기준 선도 통한 국내 자율주행 기술 장려
통신 보안	차량/인프라	분석 및 정책	민간제작사, 통신사 및 국토부 등 정부	· V2X 활성화를 위한 인증서 관리

안전성 평가 기술 개발	인증서 관리 시스템의 최적 운영 및 관리방안	보고서		체계 및 운영방안 도출로 효율적인 안전도 방안 확보
	차량 내부통신 보안 평가 기술	평가환경 및 평가기준	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 차량 내부 통신보안 안전성에 대한 기준 및 평가기술 확보로 자동차의 안전도 확보
DVI 안전성 평가기술 개발	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	보고서	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· 운전자 수용성 자율주행 신뢰도 향상
	(VR기반) 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	시스템 구축	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	· DVI 평가 가이드라인 도출로 제작사 기술개발 장려
	DVI 평가방법론(Human Factor) 연구	평가기준	자동차제작사 및 부품사, 대학, 성능시험대행자	
실도로 평가환경 구축	자율주행 안전성 평가를 위한 도시부 환경, 커뮤니티 환경, 고속주행 환경 구성	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시부 도로환경 구축 설계 방안</li> <li>- 도시 고속화 도로 구축을 위한 도로 구조 설계 방안</li> <li>- 지역 커뮤니티 도로환경 구축을 위한 도로구조 설계 방안</li> </ul>	자율주행자동차 자동차 및 부품 기술 개발 연구기관, 민간 제작사	<ul style="list-style-type: none"> <li>· 도시부, 커뮤니티부, 고속주행 도로 환경 구성을 통하여 자율주행 자동차 기술개발 촉진 및 안전성 확보</li> <li>· 도로 특성에 따른 교통시설 및 통신시설 구축을 통한 자율주행 자동차 통신 기술 개발 및 통신보안.안전성 확보</li> </ul>
	도로 시설물과 통신, 교통시설물 구축	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도시환경 도로 및 교통 시설물 구축 방안</li> <li>- 커뮤니티 환경 도로 및 교통 시설물 구축방안</li> <li>- 고속주행 도로 및 교통 시설물 구축 방안</li> <li>- 통신 시설물 구축 방안</li> </ul>	자율주행자동차 자동차 및 부품 기술 개발 연구기관, 민간 제작사 및 통신사	<ul style="list-style-type: none"> <li>· 도로유형별로 발생할 수 있는 자율주행자동차 기능적 위험 요소 분석을 통한 도로특성별 자율주행 자동차 안전성 확보</li> </ul>
	도로 유형별 평가항목 구축 및 통합적 활용방안	<ul style="list-style-type: none"> <li>- 도로 유형별 자율주행 자동차의 기능적 분류 및 평가항목 구성</li> </ul>	자율주행자동차 자동차 및 부품 기술 개발 연구기관, 민간 제작사 및 통신사	<ul style="list-style-type: none"> <li>· 자율주행 기능 수준과 시간, 속도 범위에 따른 도로환경 위험요인 정의 및 도로환경 시나리오 및 환경 구축을 통한 자율주행자동차 기술개발 촉진 및 안전성 확보</li> </ul>

		- 자동차, 통신, 교통시설, 교통 운영 및 평가 시설의 통합적 활용방안 마련		
	자율주행 시스템운영의 위협 요인 평가를 위한 시설을 배치 및 평가 계획	- 자율주행 기능 수준과 시간 및 속도 범위를 고려한 도로 및 도로환경 위험 요인 정의 - 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오 및 환경 구축	자율주행자동차 자동차 및 부품 기술 개발 연구기관, 민간 제작사 및 통신사	

○ 경제적 효과

- 안전한 교통환경 조성을 통한 사회적 비용 감소

도로교통공단의 교통사고비용 추계에 따르면, 2014년 우리나라에서 발생한 교통사고는 1,129,374건(4,762명 사망, 1,792,235명 부상)으로, 매일 약 3,000건의 교통사고가 발생하여 약 13명이 사망하고 4,910명의 부상자가 발생. 이에 따른 사회적 비용은 연간 약 27조원으로 2014년 우리나라 GDP의 약 1.8% 수준임. 교통사고의 약 90%가 운전자의 부주의에 의한 사고(WHO, 도로교통공단)임을 감안할 경우 자율주행기술이 보편화 될 경우 연간 약 24조원의 사회적 비용 절감 예상

○ 사회적 효과

- 운전시간 감소에 따른 삶의 질 향상

Mckinsey 보고서(2015, 미국)에 따르면 자율주행자동차로 인해 운전자 1인당 하루에 50분의 여가시간이 창출가능 하고 이로 인한 경제적 효과는 연간 약 159조원에 이를 것으로 분석됨. 또한, 운전에서 해방된 운전자는 더 많은 여가시간을 차안에서 즐기게 되고, 자동차는 이동수단이 아닌 다양한 정보통신 서비스를 제공하는 종합 문화 공간으로 재탄생 될 것으로 예측됨

○ 환경적 효과

- 최적 주행으로 인한 연비향상과 배출가스 절감

Morgan Stanly(2013)와 Mckinsey(2015) 보고서에 의하면 자율주행자동차로 인해 약 30% 이상의 연료비용 감소가 가능하며, 최적 주행설계를 통해 이산화탄소 배출이 60%이상 감소될 것으로 예측됨. 또한, 정체구간 우회와 적절한 차간거리 유지를 통

한 교통정체 감소 등 부가적인 효과 창출 예상

○ 기술적 효과

- 국제 기준 선도 및 진입장벽 해소

W29에서는 2015년부터 IG-ITS/AD (IG on ITS/Automated Driving)와 ACSF (Automatically Commended Steering function) Informal Group을 조직하여 자율주행자동차 관련 안전기준 제정을 준비 중이며, WP1에서는 운전자의 범위를 시스템으로 확대 해석하는 내용으로 제네바 협약과 비엔나 협약을 개정. 미국의 경우, “자율주행시스템”을 “운전자”로 인정하는 유권해석 발표 등 국제기구와 주요 선진국에서는 자율주행자동차 관련 기준 제정에 적극적임. 따라서 자율주행자동차관련 평가기술 및 기준 개발을 통한 관련 국제기준 선도 및 기술개발 방향성 제시

□ 성과 활용방안

<표 3-12> 중점추진분야 별 성과 활용방안

중점추진분야	구성기술	목표성과물	활용방안
주행·고장 안전성 평가 기술 및 활용 기술 개발	전용도로 주행안전성 평가기술	평가방법 및 기준, 논문, 알고리즘	<ul style="list-style-type: none"> <li>· 자율주행 안전성 관련 제작사 및 부품사 기술개발 지원 및 법·제도 개선</li> <li>· 테스트베드 연계 평가자동화 기반 확보로 반복 재현 가능 평가환경 구축 및 고도의 자율주행기술 실현 위한 제작사 기술개발 지원</li> <li>· 자율주행자동차 사고 발생시 사고책임소재 파악 및 보험산정 기초자료로 활용</li> <li>· 실도로 실증 통한 자율주행 데이터베이스 확보 및 육성기술·평가기술 개발 활용</li> <li>· 안전기준 국제조화 추진</li> </ul>
	고장안전 대책 평가기술	고장안전 평가 지침서, 논문	
	평가시스템 및 평가자동화 기반 구축	평가시스템(H/W), 특허, 평가기술 자동화분석(S/W)	
	사고기록장치 활용 및 평가기술	평가기준, 데이터 분석 기술, 논문	
	실도로 실증기술	실도로 안전성 판단 기준 및 평가지침, 평가환경 개선제안서	
	자율주차 평가기술	성능평가방법 및 기준	
	연계 및 활용방안	중장기 로드맵, 법제도, 국제기준조화	
통신 보안 안전성 평가 기술	차량/인프라 인증서 관리 시스템의 최적 운영 및 관리방안	분석 및 정책 보고서	<ul style="list-style-type: none"> <li>· V2X 활성화를 위한 인증서 관리체계 및 운영방안 도출로 효율적인 안전도 방안 확보 및 정부 정책 반영으로 효율적인 정책 방향 추진</li> <li>· 차량 내부 통신보안 안전성에 대한 기준 및 평가기술 확보로 자동차의 안전도 확보에 따른 제작사의 기술경쟁력 확보</li> <li>· 자율주행자동차 등의 보안 안전성의 국제기준 조화를 위한 기술 개발을 통한</li> </ul>
	차량 내부통신 보안 평가 기술	평가환경 및 평가기준	

			자동차 산업 국제 경쟁력 확보 및 국가 위상 증진
DVI 안전성 평가 기술 개발	(실차기반) 자율주행자동차 제어권 전환 안전성 평가 연구	보고서	· 운전자와 시스템 간 제어권 전환 기준 확립으로 제작사 기술개발 방향 설정 및 국제기준조화 선도
	(VR기반) 제어권 전환 평가지원 시스템 구축 및 활용	시스템 구축	
	DVI 평가방법론 (Human Factor) 연구	평가기준	
실 도로 평가 환경 구축	자율주행 안전성 평가를 위한 도시부 환경, 커뮤니티 환경, 고속주행 환경 구성	도시부 도로환경 구축 설계 방안 도시 고속화 도로 구축을 위한 도로구조 설계 방안 지역 커뮤니티 도로환경 구축을 위한 도로구조 설계 방안	· 도시부, 고속화 도로, 지역커뮤니티 도로환경 구축을 통한 자율주행자동차 안전성 평가 기술 개발을 통한 교통 안전성 확보 · 도로 유형별 자율주행자동차 기능의 중행 능력 평가를 통해 향후 국가 기반시설인 도로 개선에 적용함에 따른 국가 경쟁력 증진에 활용 · 도로기하구조, 도로환경(기상환경, 낙석, 보행자, 자전거이용자 등 돌발 상황), 교통환경 (통행량, 통행속도 등), 교통사고 등의 변수를 고려한 자율주행자동차 안전에 미치는 시나리오 및 환경 구축을 통한 기초자료로서의 활용성 증대 · ADAS 및 자율주행자동차 안전성의 국제기준 조화를 위한 기술 개발을 통한 자동차 산업 국제 경쟁력 확보 및 국가 위상 증진
	도로시설물과 통신, 교통시설물 구축	도시환경 도로 및 교통 시설물 구축 방안 커뮤니티 환경 도로 및 교통 시설물 구축방안 고속주행 도로 및 교통 시설물 구축방안 통신 시설물 구축 방안	
	도로 유형별 평가 항목 구축 및 통합적 활용방안	도로 유형별 자율주행 자동차의 기능적 분류 및 평가항목 구성 자동차, 통신, 교통시설, 교통 운영 및 평가 시설의 통합적 활용방안 마련	
	자율주행 시스템은 영의 위험 요인 평가를 위한 시설물 배치 및 평가 계획	자율주행 기능 수준과 시간 및 속도 범위를 고려한 도로 및 도로환경 위험 요인 정의 자율주행자동차 안전에 영향을 미치는 도로환경 시나리오 및 환경 구축	