

1

기술개요

본 발명은 광학 헤드 간의 장착 각도의 차이를 스스로 보정할 수 있는 인공위성 별추적기 및 인공위성 별추적기의 제어 방법에 관한

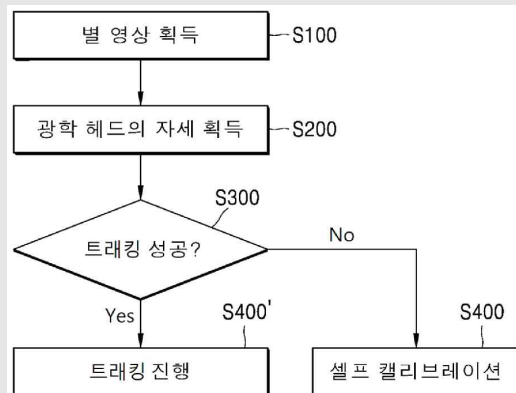
기존 문제점	기술의 차별성 및 경쟁력
<ul style="list-style-type: none"> 인공위성이 지상에서 우주로 발사되는 과정에서 복수개의 광학 헤드 간의 설계 장착 각도가 틀어질 수 있음 최초의 설계 장착 각도와 실제 장착 각도에 차이가 발생하게 되고, 이로 인해 자세를 직접 계산하지 않은 나머지 광학 헤드로는 인공위성의 자세를 트래킹할 수 없게 되는 단점이 있음 	<ul style="list-style-type: none"> 복수개의 광학 헤드를 갖는 별추적기에 있어서, 광학 헤드 간의 설계 장착 각도와 실제 장착 각도의 차이를 용이하게 보정하여, 인공위성 별추적기의 정확도를 높일 수 있음

2

기술세부내용

인공위성 별추적기 및 제어 방법

- 제1 별 영상을 별 카탈로그와 비교하여, 제1 광학 헤드의 절대 자세를 획득하고
- 제2 별 영상을 별 카탈로그와 비교하여, 제2 광학 헤드의 절대 자세를 획득하고
- 제1 광학 헤드의 절대 자세 및 제2 광학 헤드의 절대 자세에 기초하여
- 제1 광학 헤드와 제2 광학 헤드 사이의 실제 장착 각도를 생성하고
- 제1 광학 헤드의 상대 자세와 실제 장착 각도에 기초하여
- 인공위성에 대한 제2 광학 헤드의 상대 자세를 결정하는 셀프 캘리브레이션 단계를 수행하는 제어부 포함



3

관련특허

구분	출원번호	권리현황	발명의 명칭
대표	10-2019-0169175	등록	인공위성 별추적기 및 인공위성 별추적기의 제어 방법

4

적용시장

기상 분야(기후변화 감시)