

## 청구범위

- [청구항 1] 이동수단에 구비되는 하나 이상의 측정수단을 통해 제1 방향의 공간을 측정하는 단계;  
상기 측정수단을 통해 제1 마커를 인식하는 단계;  
상기 이동수단의 제1 위치정보를 산출하는 단계;  
맵정보를 획득하는 단계; 및  
상기 이동수단의 종합위치정보를 특정하는 단계;를 포함하고,  
상기 제1 마커는 상기 제1 마커의 좌표값을 포함하고, 상기 제1 위치정보는 상기 제1 마커 인식을 통해 산출된 상기 이동수단의 좌표값이며, 상기 종합위치정보를 특정하는 단계는 상기 맵정보에 상기 이동수단의 제1 위치정보를 결합하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 2] 제1항에 있어서,  
상기 맵정보를 획득하는 단계는,  
건물정보를 특정하는 단계; 및  
특정된 건물정보와 일치되는 맵정보를 선정하는 단계;를 포함하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 3] 제2항에 있어서,  
상기 맵정보를 선정하는 단계는,  
상기 건물정보와 일치되는 제1 맵정보를 요청하는 단계; 및  
서버로부터 제1 맵정보를 수신하는 단계;를 포함하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 4] 제2항 또는 제3항에 있어서,  
상기 건물정보를 특정하는 단계는,  
상기 이동수단의 목적지 정보를 도출하거나 상기 제1 마커 또는 제2 마커로부터 건물의 주소 정보를 획득하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 5] 제2항 또는 제3항에 있어서,  
상기 위치인식방법은,  
이동수단의 벡터정보를 산출하는 단계;를 더 포함하고,  
상기 벡터정보를 산출하는 단계는,  
상기 제1 위치정보의 변화량을 측정하여 제1 벡터정보를 산출하는 단계;를 포함하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 6] 제5항에 있어서,  
상기 종합위치정보를 특정하는 단계는, 상기 맵정보에 상기 이동수단의 상기 제1 벡터정보를 더 결합하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 7] 제6항에 있어서,  
상기 위치인식방법은,

상기 이동수단의 경로를 설정하는 단계;를 더 포함하고,  
상기 이동수단의 경로를 설정하는 단계는, 상기 종합위치정보에  
근거하여 상기 이동수단의 이동경로를 설정하는 것을 특징으로 하는  
위치인식방법.

- [청구항 8] 제7항에 있어서,  
상기 이동수단의 경로를 설정하는 단계는,  
목적지 정보를 요청하는 단계;  
목적지 좌표를 전송하는 단계; 및  
최단 경로를 산출하는 단계;를 포함하고,  
상기 목적지 좌표를 전송하는 단계는 목적지의 좌표정보 및 목적지와  
가장 인접한 마커정보 중 적어도 하나를 전송하는 것을 특징으로 하는  
위치인식방법.
- [청구항 9] 제5항에 있어서,  
상기 위치인식방법은,  
상기 측정수단을 통해 제2 마커를 인식하는 단계; 및  
상기 이동수단의 제2 위치정보를 산출하는 단계;를 더 포함하고,  
상기 백터정보를 산출하는 단계는,  
상기 제2 위치정보의 변화량을 측정하여 제2 백터정보를 산출하는 단계;  
및  
상기 이동수단의 백터정보를 계산하는 단계;를 더 포함하는 것을  
특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 10] 제9항에 있어서,  
상기 백터정보를 계산하는 단계는,  
상기 제1 백터정보와 상기 제2 백터정보를 비교하는 단계; 및  
상기 제1 백터정보 및 상기 제2 백터정보의 평균백터정보를 산출하는  
단계;를 포함하는 것을 특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 11] 제9항에 있어서,  
상기 백터정보를 계산하는 단계는,  
상기 제1 백터정보와 상기 제2 백터정보를 비교하는 단계;를 포함하고,  
상기 제1 백터정보와 상기 제2 백터정보의 차이가 설정된 오차범위를  
벗어나는 경우, 제3 위치정보로부터 산출된 상기 이동수단의 제3  
백터정보를 상기 제1 백터정보 및 상기 제2 백터정보와 비교하는 것을  
특징으로 하는 위치인식방법.
- [청구항 12] 자율주행 시스템에 있어서,  
자동 또는 수동으로 구동 가능하게 구비되는 이동수단;  
상기 이동수단에 구비되고 제1 방향의 공간 측정을 통해 제1 마커를  
인식하는 하나 이상의 측정수단; 및,  
제어부;를 포함하고,

상기 제1 마커로부터 획득된 제1 위치정보는 상기 제어부에 저장되고,  
상기 제어부는 획득된 맵정보에 상기 제1 위치정보를 결합한  
종합위치정보를 생성하는 것을 특징으로 하는 자율주행 시스템.