

# 굴삭기 무인·원격화 로봇 시스템

한양대학교 산학협력단

한창수 교수

## ■ 권리사항

-

## ■ 적용가능분야 및 목표시장 상지재활로봇, 착용로봇

## ■ 기술 개요

굴삭기의 전복, 협착, 추락 등의 산업재해사고 방지를 위해 열악한 굴삭작업 환경에서 굴삭기의 원격 조종을 통해 운전자의 안전을 보장할 수 있는 로봇시스템임

레버와 페달 조작장치, 원격 조종장치 등으로 구성되며 무선통신을 이용해 작업자의 가시 영역 내에서 유압식 굴삭기를 무인으로 조종할 수 있음

## ■ 기술의 특징점

- 위험지역 내 안전한 작업 가능
  - : invisible shield, splinterproof protector 등 추가구성 가능
- 작업지 작업분진, 직사광선 등을 회피할 수 있어 쾌적한 작업이 가능함
  - : sun shade, portable armchair 등 추가구성 가능
- 건축물 밀집지역 내 정밀작업이 가능함
  - : vision sensor module 등 추가구성 가능

## ■ 기술 세부내용



### 로봇 시스템 핵심 구성품

1. 레버조작로봇
  2. 페달조작로봇
  3. 제어/통신 모듈
- 등의 제작을 통한 굴삭기운전자 체험마케팅 진행

## ■ 기술완성도(TRL)

(기술완성도 없음)

