

다목적 건설 로봇 II

“ 레고 블록처럼 로봇 구성 모듈의 결합/교체 기반 신속하고 저렴한 로봇 서비스 제공 ”

제품 개요

- 1) 기존 다목적 건설 로봇의 성능 개선(고정밀 수직 이동, 로봇 팔 작업 영역 확장, 작업 톨 고도화)
- 2) 비용 절감(로봇 구성 모듈 교체) 및 작업 안전성 확보(고소 작업 대체)
- 3) 고객의 Needs 맞춤형 건설 로봇 구현(기능 추가 및 확장 가능)



차별성	고정밀 로봇 동작, 작업 영역 확장, 다수 작업 동시/순차 수행
로봇 크기	(로봇 팔 제외) 1,530 × 885 × 1,530 [mm] (상승 후 로봇 팔 도달 높이) 3.8 [m] (특주 사양 주문 가능)
로봇 중량	690 [kg]
모듈 구성	로봇 이동체, 로봇 팔, 로봇 제어기, 작업 톨, 센서 등
이동 방식	무한궤도(휠 타입 이동체로 교체 가능)
조종 방식	작업자-로봇 협업(원격 조종 및 로봇 자율 동작)
전원 공급	교체형 배터리(DC 48V 139Ah, 4시간 사용 가능)
작업 위치 인식 방법	1) 레이저 가이드 시스템 기반 수동 인식 2) AI 기반 작업 위치 자동 인식(옵션)

제품 특징

[다목적 작업 톨]



다수 작업 동시/순차 수행,
센서 기반 작업 위치 인식 보조
및 작업 품질 확인

[AI · 센서 모듈]



AI 및 센서 기반 정밀 작업
위치 검측 작업 위험요소 감지

다목적 작업 톨(다수 작업 동시 수행)

※ 작업 톨 교체 기반
다양한 작업 수행

로봇 팔
작업 영역 확장

자율
동작용
센서

고정밀
수직 이동

휠 타입 변경
가능

장애물 충돌 방지 센서

모듈 확장형
제어기

[원격 조종 모듈]



친숙한 조작 방법 및 GUI 설계

카메라 영상 출력,
버튼/터치 방식 조작,
통합 작업 관리 프로그램

[로봇 제어기 모듈]



건설 로봇 전용 제어기,
로봇 팔 경로 자동 생성,
충돌 방지 및 Fail-safe