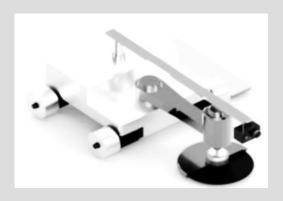


선박 용접라인의 Grinding 작업을 위한 3D스캔 기반 주행로봇 및 통합 솔루션



2020.10.08





Contents

- 1. 개발개요 및 목적
- 2. 추진조직도
- 3. 개발 모델예상도
- 4. 통합시스템
- 5. Conclusion





개발 개요 및 목적

Projet Summary

- 조선 선박건조의 블록 탑재 공정 중 용접 후 용접 비드 Grinding(사상)작업이 필수 공정
- 사상공정은 작업환경 위험성과 고강도 노동력이 요구되는 3D업종으로 작업 기피로 인한 인력부족 발생
- 스마트 그라인딩 로봇을 통한 생산효율 향상 및 작업환경을 통한 3D업종 인식 개선 필요

Projet Purpose

- 명확한 사상작업 향상을 위한 **작업 기준서 개발**, 조선해양산업의 사상 활용 지침서 확보
- 스마트 그라인더 사상 로봇 개발하여 제품 차별성과 경쟁력 있는 확보
- 사상공정에 최적화된 3D 스캐너 하드 및 소프트웨어를 자체적으로 개발하여 국산화
- 개발된 시제품을 수요기업 테스트 검증을 통한 제품 상용화





추진조직

사업 총괄

(주)아주산업

R&D 분야

주관기관

(주)아주산업

참여연구원

총괄책임자 (손태철)외 5명

담당 기술내용

- · 사상 로봇 그라인더 개발
- · 툴링 개발
- · Mock-up 제작

참여기관 1

(주)에이스이앤티

참여연구원

개발책임자 (김삼성)외 7명

담당 기술내용

- · 사상 로봇 그라인더 설계
- 사상 기준서 개발
- · 통합관리 시스템 개발

참여기관 2

울산대학교

참여연구원

개발책임자 (이병룡)외 3명

담당 기술내용

- · 3D 스캐너 HW 및 SW 개발
- · 3D 스캐너 및 사상로봇 관계 알고리즘 개발

사업화 주관

(주)에이스이앤티

참여연구원

총괄책임자 (김병석)외 4명

담당 기술내용

- · 공동 마케팅
- ㆍ 시장 개척
- 전시회
- ㆍ 사업화 기반 구축

네트워크 주관

사업화 분야

(주)아주산업

참여기관(7)

에이스이앤티 울산대학교 로텍엔지니어링 삼영이엔지 현대미포조선 한국산업단지공단

수요기업

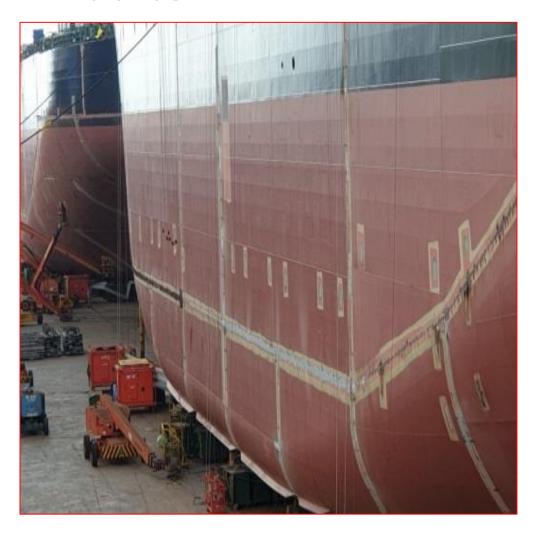
현대미포조선



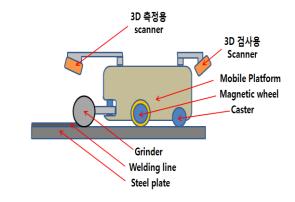


개발 모델예상도

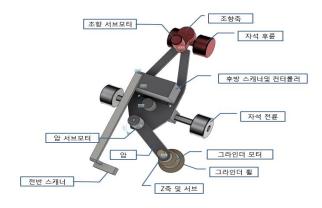
❖ 선체 외판의 용접



❖ 사상작업을 위한 예상모델 단면도



❖ Magnetic Wheel을 적용한 예상 모델



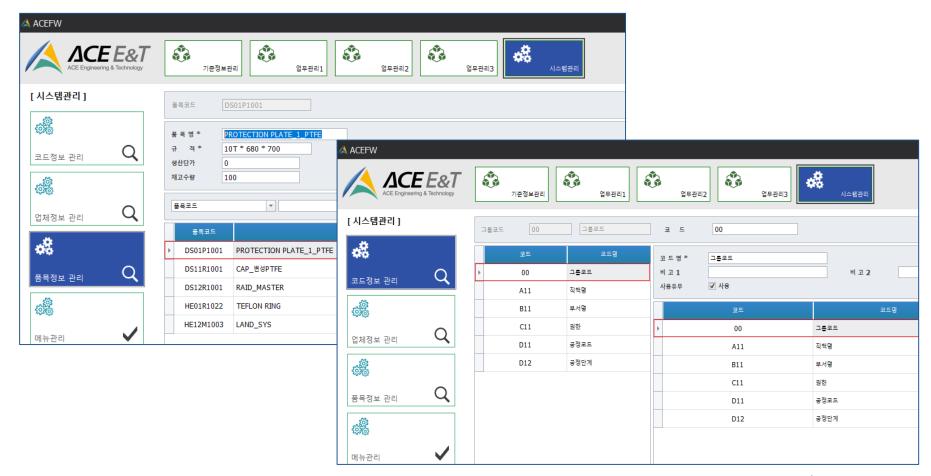




시스템 통합관리

C/S FrameWork

- C# WinForm 환경에서 시스템을 효과적으로 개발 할 수 있도록 권한 및 시스템관리, 기준정보관리 기능을 바탕으로 사용자의 요구사항에 맞게 개발 하기 위한 프레임워크이다.









www.aceent.co.kr

