원익로보틱스

Total Solution Provider for Factory Logistics and Automation







Business Area

• AMR Autonomous Mobile Robot

고객맞춤형 자율주행로봇(AMR) 공급

AI 기반 자율주행로봇은 내장된 센서 및 카메라가 주변 환경을 식별하고 스스로 가장 효율적인 경로를 탐색하므로 센싱을 하기 위한 별도의 설비가 불필요하며 공정이나 설비가 바뀌더라도 유연하게 적용 가능합니다.

- WR300 시리즈: Payload 300kg를 지원하며, 다양한 형태의 자동 Loading & Unloading지원
- WR300M: Mecanum wheel기반의 자동주행로봇(AMR) + Mobile manipulator지원
- WR500/1000 시리즈: Payload 500/1000kg지원. 자동 Loading & Unloading지원. Safe Torque Off 기능지원
- ACS AMR Control System

네트워크 기반의 자율주행 무인 장비 및 로봇 관제 솔루션 제공

MES 등 상위 시스템과 연동이 가능한 자체개발 관제 시스템은 제조현장의 정보를 수집 및 분석하고 다수의 로봇에 대한 다중로봇제어와 임무지시, 통제를 통해 생산 물류 효율 최적화 운영이 가능하게 합니다.

• 디지털 트윈 Digital Twin

제조 물류 흐름의 최적화를 위한 맞춤 시뮬레이션 제공

검증된 상용 솔루션을 도입하여 고객 맞춤형 디지털 트윈을 적용함으로써, 제조 물류 레이아웃의 설계 및 운영 최적화, 예지보전 등 공정 전 과정에 걸쳐 생산성 향상과 비용절감 효과를 기대할 수 있습니다.

 제조물류자동화 시스템통합 System Integration for Factory Logistics and Automation 수작업 물류 자동화, CNC Machine Tending 등

제조 물류 자동화를 위한 고객의 요구사항에 따라 시스템 설계 및 최적의 하드웨어 선정부터 응용 소프트웨어의 개발, 각 시스템의 운영 및 유지보수 솔루션을 통합 제공합니다.

• **2차전지 화성공정 물류자동화** Factory Logistics and Automation for Secondary Battery Formation Process 화성공정 물류최적화 솔루션

원익로보틱스의 기술력이 총집합된 분야로, 화성공정에 적용되는 물류시스템, 검사/측정 장비 등 다양한 제품을 통합하여, 최적의 물류자동화 시스템을 제공합니다.

물류를 효율적으로 자동화 하는 고객맞춤형 자율주행로봇

모바일 로봇은 중량물에 대한 반복적인 이동을 자동화하여 보다 효율적인 작업이 가능하게 합니다.



| Mobile Mainpulators







| Battery Changing System



엘리베이터 탑승 기술 Elevator Interface Technology

한국산업진흥원 "엘리베이터 탑승 로봇 안전성 평가 통과"(2023.09.19)

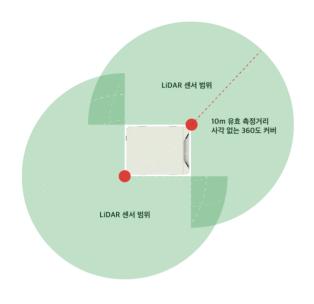
위치 보정 기술 Position Correction Technology

외란에 강한 위치보정기술적용

도착지 / 충전 오차

자체 알고리즘을 적용한 ±10mm 수준의 높은 도킹 정밀도 보장

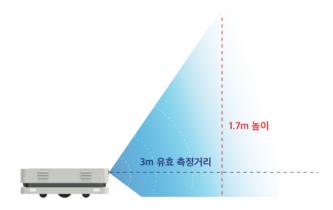
I 센서 융합 기술 Sensor Convergence Technology



2D LiDAR

전방 좌측과 후방 우측에 각각 배치하여 전체 센서 범위를 360도까지 측정 가능하도록 설계

- · LiDAR 센서 범위: 0~270도
- · 유효 측정 거리 10m / 360도



3D Depth camera

전방 좌우측에 배치하여 화각 범위 170도까지 장애물 인식 가능

- · 유효 측정 거리: 3m
- · 3D카메라 기울기를 조정하여 1.7m까지 장애물 인식 가능
- · 2D LiDAR 센서 범위를 극복하여 작업능력 극대화



안전한 조작과 편리한 미션 설정

간단한 웹 기반 인터페이스를 이용하여 AMR이 사람과 장애물 주위를 안전하게 이동할 수 있도록 미션을 설정할 수 있습니다. 로봇의 미션은 PC 뿐만 아니라 네트워크에 연결된 스마트폰, 태블릿을 통해 편리하게 조정이 가능합니다.



기존 시설물 변경 불필요

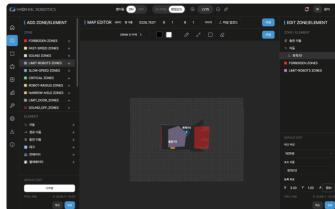
내장된 센서 및 카메라를 통해 장애물을 인식하고 가장 효율적인 경로를 탐색합니다. 따라서 센싱을 위한 유도선 등 별도의 보조 장치를 설비하거나 변경할 필요가 없기 때문에 비용과 시간을 절약하고 공간을 보다 효율적으로 사용할 수 있습니다.

ACS AMR Control System

AMR 실시간 통합 관제 시스템

최대 **100대**의 로봇을 실시간으로 관제하고, 제어 가능한 네트워크 기반의 시스템을 제공하며, ERP·MES 등 상위시스템과 연동하여 AMR의 효율적인 운영관리가 가능합니다.





<다중 AMR 실시간 관제 및 제어 시스템>

<맵 편집 및 영역(Zone) 생성>

커스텀 대시보드

AMR 호출 및 상태 확인 등 다양한 위젯을 사용자가 원하는 위치에 배치하고 사용할 수 있는 커스텀 솔루션을 제공합니다.

IOT 연동 및 제어

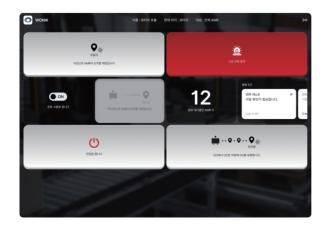
자동문, 경광등, 승강기와 같은 IOT 디바이스에 대한 상태 연동 및 제어 시스템을 통해 IOT 문제 발생 시 신속하게 대응할 수 있는 환경을 조성합니다.

운행 이력 관리

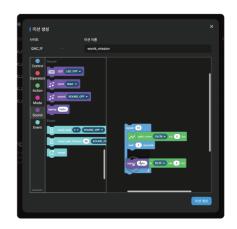
AMR의 운행 이력을 체계적으로 관리하며, 문제 발생 시 AMR 내부에서 캡쳐한 스냅샷을 통해 보다 손쉽게 현상을 확인하고 원인을 간편하게 파악할 수 있습니다.

미션 설정

오픈소스 스크래치 프레임워크를 활용한 드래그&드랍을 통해 손쉽게 미션을 생성할 수 있습니다.



<커스텀 대시보드>



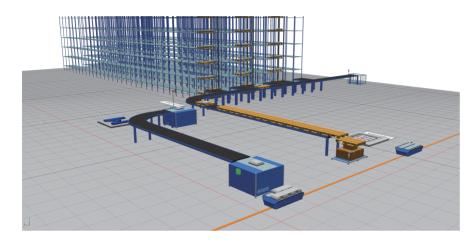
<미션 설정>

디지털 트윈

Digital Twin

제조 물류 최적화를 위한 맞춤 시뮬레이션

디지털 트윈은 가상공간에 현실을 그대로 복제하여 시뮬레이션 하는 메타버스 기술입니다. 사물이나 시스템, 레이아웃, 설비 등물리적 객체나 환경을 가상 공간에 현실과 동일하게 구현하여 시뮬레이션 함으로써, 제조 물류의 설계 및 운영을 최적화 하고, 실제공정에서 발생할 수 있는 문제점을 사전에 예측할 수 있습니다.

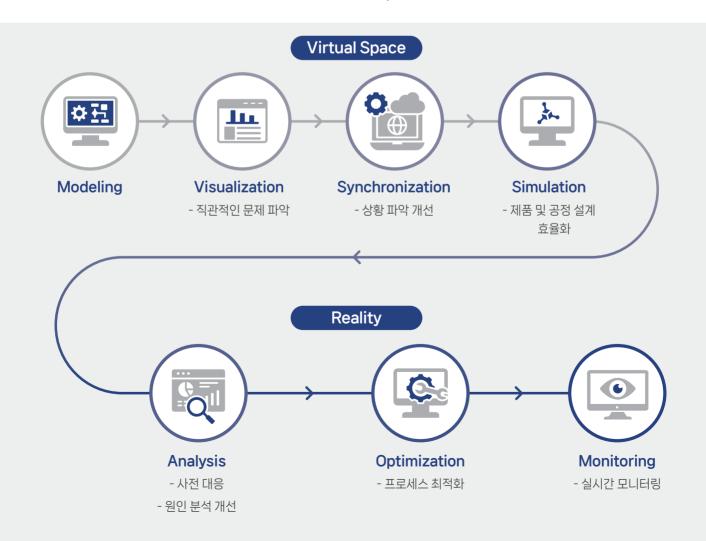


디지털 트윈 기반 물류 시뮬레이션

Capacity 검증, 병목공정 탐색, 물류 시스템 운영정책 검토, 적정 저장공간 및 수량 검토

구현 프로세스 및 기대 효과

공정에 필요한 다양한 형태의 데이터 모델링이 완료되면 데이터를 처리하여 시각화 작업이 진행됩니다. 데이터와 가상의 객체를 실시간으로 연동하여 수집한 데이터를 분석하고, 이를 통해 최적화된 공정 설계 및 운영을 가능하게 합니다.

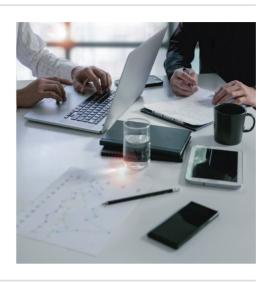


제조물류자동화 시스템통합

System Integration for Factory Logistics and Automation

Consulting 컨설팅/엔지니어링

산업 및 고객 요구에 대한 이해를 바탕으로 제조 물류 자동화 구축에 필요한 최적의 컨설팅과 엔지니어링 서비스를 제공합니다.



스마트팩토리 구축을 위한 제조 물류 자동화 시스템

Automation Facilities & Systems 자동화 설비 구축 및 시스템 연동

자율주행로봇 등 하드웨어 선정부터 관제 시스템과 응용 소프트웨어 개발, 전사 시스템과의 연결까지 자동화 시스템 구축 및 유지보수를 위한 통합 서비스를 제공합니다.

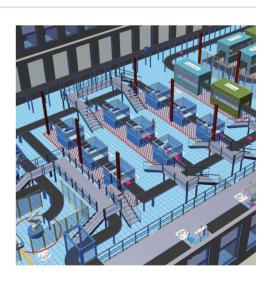




* 머신텐딩 적용 예

Process Simulation & Analysis 시뮬레이션 및 분석

디지털 트윈 기술을 적용하여 실제 공정을 가상화하고, 시뮬레이션을 통해 해당 프로세스에서 발생할 수 있는 문제점 등을 예측하고 분석합니다.

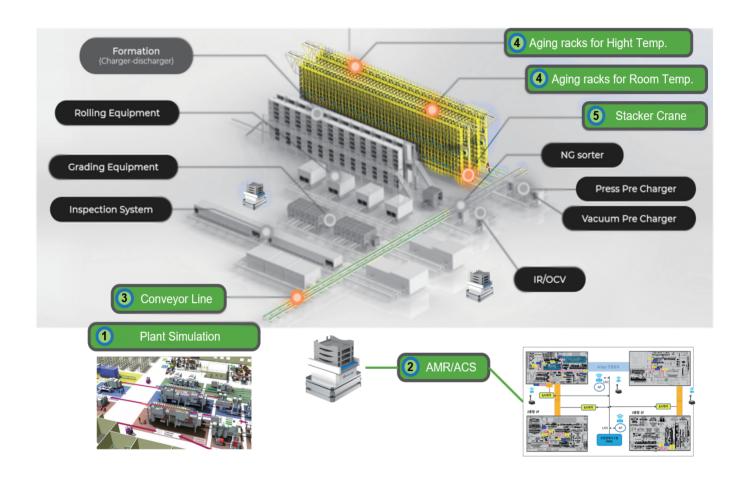


2차전지 화성공정 물류자동화

Factory Logistics and Automation for Secondary Battery Formation Process

화성공정 물류최적화 설계 및 수행

원익로보틱스의 기술력이 총집합된 분야로, 화성공정에 적용되는 물류시스템, 검사/측정 장비 등 다양한 제품을 공급하고 있습니다. 독자 개발한 디지털 트윈, 자율주행로봇, 관제시스템 등을 결합하여 최적의 물류자동화 서비스를 제공하고 있습니다.



물류장비

- AMR (Autonomous Mobile Robot)
- High Performance Stacker Crane
- Aging Rack (Room Temperature, High Temperature)
- Conveyor

시뮬레이션

- Plant Simulation

검사장비

Machine Vision Inspection
 System

AMR 기술사양





모델명		WR300	WR500	WR1000
외관	길이	823 mm	1310 mm	1310 mm
	너비	630 mm	950 mm	950 mm
	높이	273 mm	310 mm	310 mm
	휠 정보	2 main / 4 sub		
	중량	약 100 kg	약 200 kg	약 250 kg
적재량	-	300 kg 이하	500 kg 이하	1000 kg 이하
운전/조종	속도	평균 0.8 m/s (최대 1.2 m/s)		
	가동 시간 (주행거리)	10~12 시간 (15~20 Km)		
	도킹 정밀도	± 10 mm		
	충전 방식	수동 / 자동		
	충전 시간	1~1.5 시간		
	배터리 사양	Li-ion DC24V / 50 Ah	Li-ion DC50V / 50 Ah	Li-ion DC50V / 50 Ah
	배터리 모니터링	SOC, SOH, Temp, Remaining Capacity, Available Energy		
통신	-	Wi-Fi / LTE(Optional)		
센서	레이저 스캐너	Sick Lidar x 2EA	Sick Nano Scan3 Safety System x 2EA	
	3D 카메라	Intel Realsense 3D Depth Camera System x 2EA		
안전장치	비상 정지 버튼	후면 1 EA	전/후면 2 EA	전/후면 2 EA
	알림기능	Sound / LED		
인증	-	-	CE 인증 기준 설계	
확장 옵션	-	카트, 리프트, 선반, 매니퓰레이터 외		

서비스 로봇 & 로봇 핸드

이송 로봇 서비스



배송로봇 AirPorter

- 공항 내 교통 약자 대상 여객 수하물 이송 서비스
- 실내 자율 주행
- 지능형 관제
- 편리하고 직관적인 설치, 사용법



배송로봇 JimBot

- 실내 자율주행 및 물품 이송
- 지능형 관제
- 시설 안내

안내·홍보 로봇 서비스



안내·홍보로봇 Addy

- * 안내 및 홍보 서비스
- 방문객 대상 인사 멘트 발화
- 주요 시설 안내 및 동행
- 각종 행사 및 이벤트 안내
- 사진찍기 등 엔터테인먼트 서비스
- * 방역안내 서비스
- 발열감지 및 경고 기능
- 생활 안전 수칙 홍보 기능

로봇 핸드



Allegro Hand v.4

- 가볍고 휴대가 간편한 의인화 디자인
- 응용 프로그램을 사용한 저비용 손동작 조작
- 다양한 물체의 형상 처리가 가능한 grasping 알고리즘

NEW 4지



Allegro Hand v.5

- 16DoF를 사용한 고성능 로봇핸드
- 가벼운 무게와 인간핸드형 디자인
- 연구 및 산업 분야에서 사용 가능한 저비용 로봇핸드

NEW 3지



Allegro Hand v.5

- 12DoF를 사용한 고성능 로봇핸드
- 비정형 객체조작을 위한 심플 그리퍼
- 연구 및 산업 분야에서 사용 가능한 저비용 로봇핸드





WONIK ROBOTICS Homepage www.wonikrobotics.com

Contact Us.

Tel 031-8038-9180 Fax 031-8038-9190 Email robotics.biz@wonik.com Address 경기도 성남시 분당구 판교로255번길 20, 4층 (삼평동)