

규격서

품명 및 규격 Description	단위 Unit	수량 Quantity
협동 로봇 (Co-operation Robot)	set	2

◇ 특징

- 본 장비는 협동로봇으로, 능동 제어되는 6개 관절(6축)이상으로 이루어져 있으며, 사용자의 교시 및 제어를 통해서 물체의 핸들링 등에 활용할 수 있는 장비임.
- 본 장비는 협동로봇바디, 이의 동작을 위한 제어기 및 교시장치로 구성되어 있음.
- 해당 사업에서 목표로 하는 공정 구현을 위해서는 가반하중 10kg 이상, 작업 반경 1,300mm 이상 및 반복정밀도 $\pm 0.1\text{mm}$ 이하의 사양을 만족시켜야 함.
- 인간-로봇 공존 및 협동작업 시 안전을 위해서 모든 축에서 센서 등을 활용하여 충돌을 감지할 수 있어야 하며, 이를 활용한 안전 기능이 구비되어 있어야 함.
- 위 항목과 관련하여 긴급 상황시 안전을 보장하기 위하여 충돌감지 기능, 제한영역 및 속도제한기능, 비상정지, 안전 브레이크 등은 CAT.3 PLd 이상 인증을 받아야 함.

◇ 장비의 구성

1. 협동로봇 바디

: 6개 이상의 능동 관절로 구성, 가반하중 및 속도 구현을 위한 구동 용량 확보

2. 로봇 제어기

: 협동로봇의 동작 제어를 위한 제어기 및 각종 케이블

3. 교시 장치

: 로봇의 동작 경로 등을 교시(Teaching)하기 위한별도 교시장치(T/P, Teaching pendant)

◇ 상세 규격

No	상 세 규 격	수 량
1	<p>◇ 로봇 사양</p> <ul style="list-style-type: none"> - 분류: 협동 로봇 - 자유도: 6개 자유도 이상의 수직다관절 형 로봇 - 가반하중: 10 kg 이상 급 - 작업반경: 1,300 mm 이상 급 - 반복정밀도: $\pm 0.1\text{mm}$ 이하 급 - 설치 위치: 바닥, 벽 및 천장 등 고정 - 각종안전기능 CAT.3 PLd 등급 이상 - 전축 충돌 감지 기능 탑재 	2 set
2	<p>◇ 기 타</p> <ul style="list-style-type: none"> ▷ 해당 장비에 대한 교육 지원 ▷ A/S 방안 <ul style="list-style-type: none"> - 납품 후 A/S에 대한 상세 방안 제시 ▷ <u>납기 : 계약일로 부터 2개월</u> 	