

범용 산업용 로봇에 적용가능한  
조립용 그리퍼 및 조립기술

로봇메카트로닉스연구실    연구자 : 김희수, 박찬훈, 박동일    연락처 : 042.868.7208

기술 개요

- 정밀 부품 조립이 가능한 All-in-one 매직 그리퍼 및 이를 이용한 조립 공정 구현 기술
- IT제품의 정밀 부품 조립을 위한 티칭 기술, 보정기술, 조립전략이 일체화된 수동강성 그리퍼, 조립 로봇 시스템 및 조립 공정 기술
- 조립공정분석 및 그리핑 메커니즘
- 정밀부품 조립을 위한 실용적 조립전략
- 조립 공정을 위한 수동 강성 그리퍼
- 외부환경에 강인한 비전솔루션



고객·시장

- 로봇 제조 업체

기존 기술의  
문제점 또는  
본 기술의  
필요성

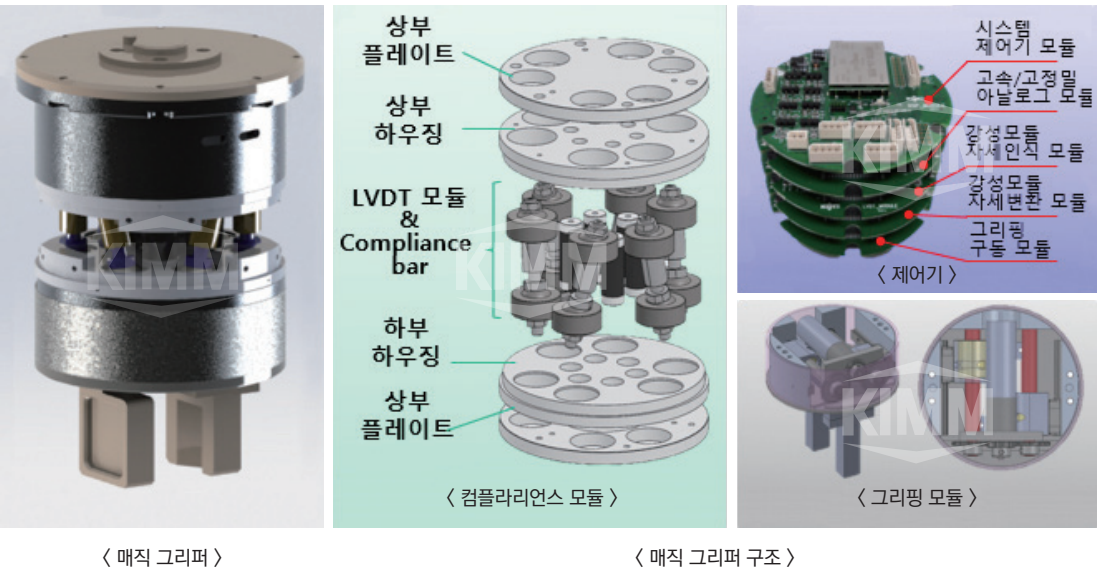
- 기존 그리퍼는 단순히 잡는 작업만 수행가능
- 따라서 조립작업을 위한 적절한 강성을 부여하지 못하고, 목표 위치에서 틀어진 양을 계산하지 못하는 등의 한계가 있으므로 정밀 조립에는 적합하지 않음

기술의  
차별성

- 일반적인 위치 제어 로봇에 매직 그리퍼를 탑재하여 정밀 조립 작업에 활용할 수 있음
- 힘센서를 사용하지 않고도 목표 위치에서 틀어진 양을 계산할 수 있음
- 계산된 틀어진 양을 반영하여 조립을 수행하므로 정밀 조립 가능

기술의  
우수성

- 휴대폰, 스마트패드 등 IT 부품 조립 공정, 커넥터 등 소형 정밀 부품 조립 공정, 정밀 기계 부품 조립 공정 등 다양한 분야에 응용 가능
- 성능 실험 완료



지식재산권  
현황

- | 특허 · PATENT   | 노하우 · KNOW-HOW   |
|---|--|
| <ul style="list-style-type: none"><li>가변 수동 강성 그리퍼를 이용한 조립 교시 방법 (KR1688866)</li><li>변위 측정이 가능한 수동강성 그리퍼 및 가변 수동 강성 그리퍼(KR1688867)</li><li>가변 수동 강성 그리퍼(KR1682358)</li><li>변위 측정이 가능한 가변 수동 강성 그리퍼를 이용한 조립 제어 방법(KR1684894)</li></ul> | <ul style="list-style-type: none"><li>기존의 위치제어 기반 로봇을 조립작업에 활용할 수 있는 매직그리퍼 구현</li><li>그리핑모듈, 컴플라이언스 모듈 및 제어기 통합 기술</li><li>정밀 부품 조립 기술</li></ul> |

