



개발기술 특성

기존기술 한계

- 모터 부품의 수입품 의존도가 높아 경제성 및 기술성이 저하
- 고토크화 실현하기 위해서는 크기 및 중량, 부품의 수가 증가하여 가공단가 증가
- 기어 방식의 모터 구동 시 탈조, 소음, 발열 등의 문제점이 발생



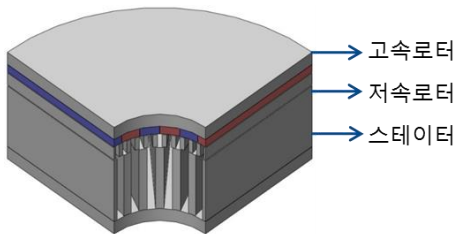
개발기술 특성

- 기존 모터의 수입품 의존도를 기술 자체화로 가격 우수성 및 기술 대응성 용이
- 동일 사이즈 대비 고토크화 실현하고 부품의 간소화로 가공단가 절감
- 특수한 원소(희토류)를 이용하는 마그네틱의 사용량 저감으로 가격 경쟁성 확보

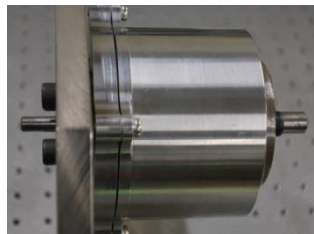
기술구현

- 무접촉식 방식
 - 기존의 기어 방식의 문제점(탈조, 소음, 열, 가공성 등)을 방지
- 감속기 일체형
 - 감속기 일체형으로 고토크를 발생(소형화 가능)
- 부품 간소화
 - 기존대비 부품 수를 줄여 조립성 및 생산성 향상

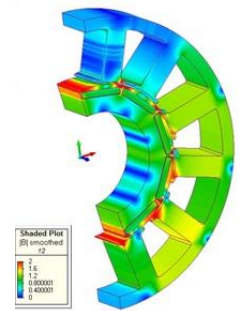
주요도면, 사진



[고토크 모터의 구조 예시]



[고토크 모터 개발품 예시]



[고토크 모터의 자체해석]

지식재산권 현황

No.	특허명	출원일자	등록번호
1	Robot for managing structure and Method of Controlling the Robot (미국 특허)	-	-
2	하수관로 보수 장치	-	-
3	Apparatus for Remotely Controlling Robots and Control Method Thereof (미국 특허)	-	-
4	로봇의 직접 교시 방법, 교시 데이터의 보정 방법 및 로봇 제어 장치	-	-
5	Upper Limb Rehabilitation Robot for Meal Assistance of Meal Rehabilitation Training and Method Thereof (미국특허)	-	-
6	능동형 상지 운동 보조장치	-	-