

과제명	• VOC 및 기술 고도화	실행 주체	• 로봇개발팀 / Smart기술팀
개발 배경 및 필요성	• 고객 VOC에 대한 적극적 대응 • 협동 로봇 제어 기술(HW/SW) 고도화	개발 내용	• 협동로봇 VOC 대응 • Dual Robot 제어 및 Rodi-X 개발 편의성 개선 • Force control 및 Payload Estimation 개발 • ROS 기반 제어 및 시뮬레이션 개발 • Tool I/O board 회로 및 HCR-12A 전장 회로 변경
개발목표(KPI)	• 개발 기한 준수	총 투자비	• 23 MM
주요 Milestone	'24년 1Q 2Q 3Q 4Q VOC / ROS 기반의 로봇 제어 및 시뮬레이션 Dual Robot 제어	'25년 Rodi-X 개발 툴 개발 Tool I/O Board RS 485 기능 추가 HCR-12A 3세대 제어기 적용 개발 Force Control 알고리즘 개발 및 테스트(HCR5/14) Force Control 알고리즘 확대 적용(HCR3/12) Payload Estimation 알고리즘 개발	
세부 개발 내용	내용 • Force Control 개발 • Payload Estimation (Motor States 기반) • ROS (Robot Operating System) 기반의 제어 및 시뮬레이션 개발 • Tool I/O Board 회로 변경 및 펌웨어 설정 • HCR-12A Robot body 전장 회로 변경 및 E-PC SW 변경 • Dual Robot 제어 기능 개발 • Rodi-X 3rd party 개발 편의성을 위한 개발 툴 개발	차별화 전략	적용 방안