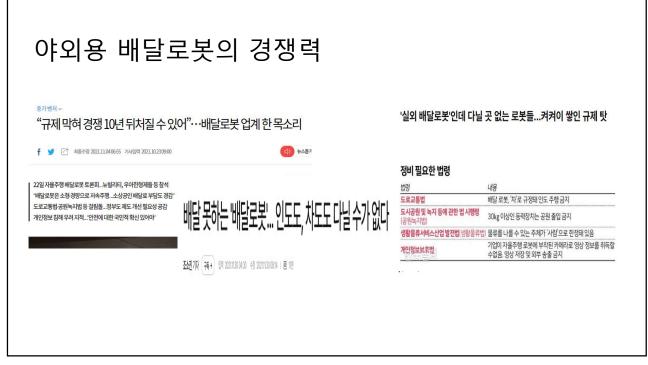
2023년 Capston Design

2023-02-24

1



야외용 배달로봇의 경쟁력

HOME > Issue/Focus > 집중분석 성큼 다가 온 '로봇 배달' 시대...넘어야 할 과제는 첫 발 뗀 자율주행 로봇 보도 통행 이미 기술적으로 고도화를 이뤘지만 그 동안 자율주행 배달 로봇의 발목을 잡은 건 규제였다. 하지

만 높았던 규제의 문턱이 점점 낮아지고 있다. 자율주행 로봇의 보도 통행을 가능하게 하는 내용의 법안이 국회 소위를 넘었다. 추가 입법과 하위법령이 마련되면 자율주행 로봇이 실제로 배달하는 일 도 가능해진다. 지난 21일 국회 행정안전위원회 법안심사2소위는 이런 내용의 도로교통법 개정안을 통과시켰다. 애초 도로도 검토됐으나 자율주행 로봇의 속도와 안전을 감안해 보도가 더 적합하다 판 단한 것으로 알려졌다.



3

야외용 배달로봇의 장점

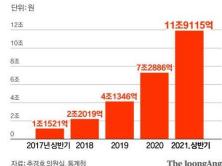
이러니 가격 확 뛰지…7500원 배달비, 또 오 를 가능성 큰 이유

손해용 기자 구독 음식배달시장 규모는 4년 새 10배 이상으로 커졌지만, 음식을 집 앞까지 배달해주는 배달 라이더 수는 같은 기간 2배 정도 늘어난 것으로 추산됐다.

배달비가 계속 오르는 것은 배달 라이더가 부족해서라는 분석이 나온다.

중앙일보 | 입력 2022.02.24 15:56 업데이트 2022.02.24 17:38

시장성장따라가지 못하는 배달라이더 수 음식서비스 온라인거래액



자료: 추경호 의원실, 통계청

The JoongAng

현재 야외용 배달로봇의 형태



자율주행 배달 로봇 '뉴비'



배달의 민족 자율 주행 로봇 '딜리'

5

개념설계

목적: 험지 주파에 장애가 없는 동시에 흔들림을 최소화할 수 있는 음료배송로봇

기능:

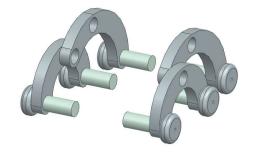
- 1. 험지에 기계적으로 적응할 수 있는 구동계
- 2. 흔들림에 제어적으로 적응할 수 있는 스태빌레이터
- 3. 두 시스템을 연결하면서 상호 기능을 방해하지 않는 결합방식

구조:

- 1. 링크와 다중 구동륜을 이용한 라커-보기 메커니즘
- 2. IMU 자세정보를 피드백하여 세개의 모터를 PID 제어하는 짐벌 스태빌레이터
- 3. 자유회전축과 밸러스트를 이용한 오뚜기식 연결 메커니즘

Rocker-Bogie 설계

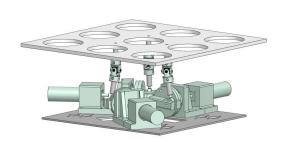




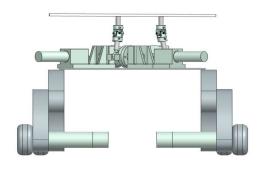
기초적인 라커보기 구조

7

Rocker-Bogie와 stabilizer 결합



태스크 수행을 위해 짐벌과 컵홀더를 로봇에 실어야함

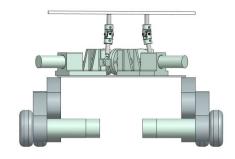


라커보기 구조 위에 그대로 올릴 시 -무게중심이 너무 높아지는 단점

Rocker-Bogie와 stabilizer 결합

-라커보기 구조물의 높이를 낮출 시(A안-라커보기 구조물의 높이를 낮춤)

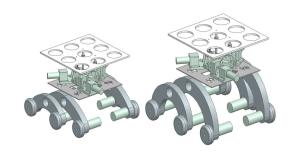




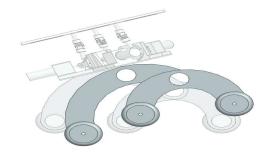
보기 링크의 가동범위가 크게 제한되지만, 턱이나 계단 등 극단적인 장애물을 배제한 단순 야외 노면 돌파는 가능할 것으로 보임

9

Rocker-Bogie와 stabilizer 결합

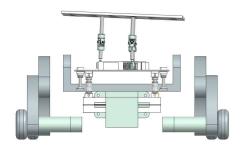


기본안과 A안의 비교- 두 설계 모두 중앙구조물의 무게중심이 회전축보다 높음. 라커의 가동을 포기하 고 라커 링크 쪽에 중앙구조물을 고정해야 함. 이 경 우 양쪽 라커를 모두 고정하면 보기 링크도 거동이 제약되어 험지주파 능력이 떨어짐.

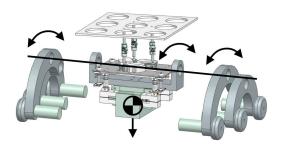


한쪽 라커 링크에만 고정-두 라커 링크가 개별가동할 수 있으므로 주파력은 확보되지만, 중앙구조물을 고정 한 쪽의 라커 링크가 움직일 경우 중앙구조물도 기울 어지므로 음료 운송에 큰 지장이 있음.

Rocker-Bogie와 stabilizer 결합



높은 라커보기 구조를 이용하되, 중앙구조물에 Swing 구조물을 추가해 중앙측의 무게중심을 회전 축보다 낮추는 방안 (B안)



- AGV용 배터리를 중앙 구조물 하단에 밸러스 트를 겸하도록 위치시켜, 중앙구조물이 자유 회전축에 연결된 채 오뚜기처럼 균형을 잡을 수 있음
- 양쪽 라커 링크가 모두 자유롭게 동작할 수 있어 험지 돌파 능력도 제대로 확보