

구형 휠 타입의 ROV 주행장치와 이를 구비한 구형 휠 타입의 ROV

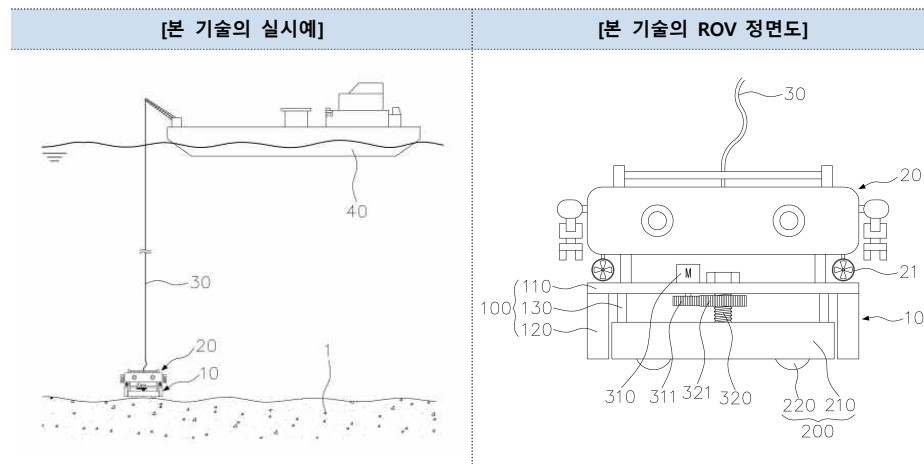
■ 기술 개요

- 본 기술은 “구형 휠 타입의 ROV 주행장치와 이를 구비한 구형 휠 타입의 ROV”에 관한 것으로, 상세하게는 어느 방향으로도 자유롭게 회전되는 구형 휠을 장착하여 해저면을 자유롭게 주행할 수 있도록 하는 구형 휠 타입의 ROV(Remotely Operated Vehicle) 주행장치와 이를 구비한 구형 휠 타입의 ROV에 관한 것임

■ 기술 특징점


- 본 기술은 ROV 본체에 구비되어 있는 자체의 추진장치를 이용하여 해저면을 주행하므로 주행을 위한 별도의 구동장치가 필요 없으며 이를 통해 캐터필러나 다관절의 주행장치를 장착하고 있는 종래의 ROV보다 경량화, 소형화 할 수 있음
- 또한, 대차에 마련되는 구형 휠은 자유롭게 회전하며 어느 방향으로도 정밀하게 주행할 수 있도록 하며 제자리에서의 선회도 종래의 주행장치보다 쉽게 이루어질 수 있도록 함
- 또한, 승강장치를 이용하여 대차를 상승시키면 지지다리로 해저면을 지지한 상태로 그 위치가 고정되므로 조류에 휩쓸리지 않고 목표한 작업을 안정적으로 수행함

■ 대표도면

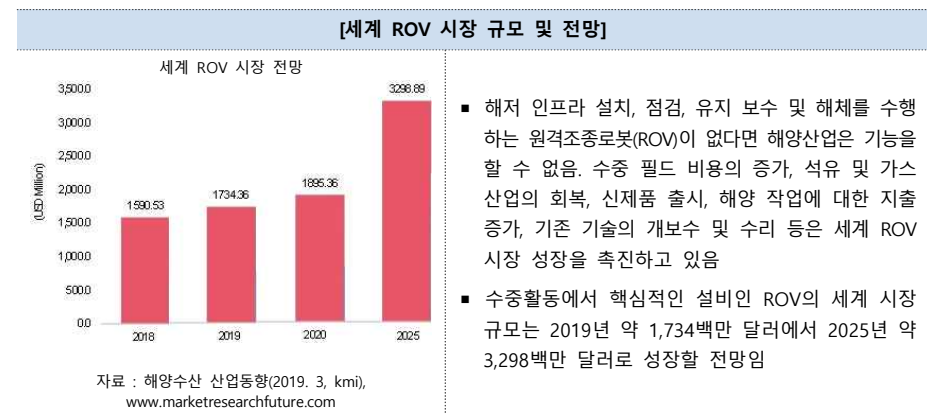


구형 휠 타입의 ROV 주행장치와 이를 구비한 구형 휠 타입의 ROV

■ 기술 응용분야

응용분야	적용제품	
해양산업, 심해자원 탐사 및 개발 분야	수중로봇, 원격조정 잠수정	

■ 시장 현황



■ 지식재산권

구분	국가	출원번호	등록번호	발명의 명칭
특허	KR	10-2017-0020955	10-1883663	구형 휠 타입의 ROV 주행장치와 이를 구비한 구형 휠 타입의 ROV

■ 기술이전 문의

- 한국해양대학교 산학협력단 기술사업팀
- Office : 051-410-5443, 5216
- E-mail : sh_tlo@kmou.ac.kr