

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2015년 2월 26일 (26.02.2015)



(10) 국제공개번호
WO 2015/026038 A1

- (51) 국제특허분류:
H02G 1/06 (2006.01) *H02G 1/04* (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2014/002779
- (22) 국제출원일: 2014년 4월 1일 (01.04.2014)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2013-0098981 2013년 8월 21일 (21.08.2013) KR
10-2013-0114512 2013년 9월 26일 (26.09.2013) KR
10-2013-0159104 2013년 12월 19일 (19.12.2013) KR
10-2014-0007428 2014년 1월 21일 (21.01.2014) KR
- (71) 출원인: 대우조선해양 주식회사 (DAEWOO SHIP-BUILDING & MARINE ENGINEERING CO., LTD.) [KR/KR]; 100-180 서울시 중구 남대문로 125, Seoul (KR).
- (72) 발명자: 김동호 (KIM, Dong Ho); 435-741 경기도 군포시 금산로 47 106-1803, Gyeonggi-do (KR). 김정민 (KIM, Jung Min); 429-901 경기도 시흥시 월곶중앙로 70 번길 11 109-706, Gyeonggi-do (KR). 서재원 (SEO,

Jae Won); 405-781 인천시 남동구 논현로 106 608-2903, Incheon (KR). 정동현 (JEONG, Dong Hyun); 150-785 서울시 영등포구 영등포로 12 길 8 3-702, Seoul (KR). 김동수 (KIM, Dong Su); 446-960 경기도 용인시 기흥구 예현로 35 번길 21 106-1603, Gyeonggi-do (KR). 박주이 (PARK, Ju Yi); 426-150 경기도 안산시 상록구 웃말 1 안길 25, Gyeonggi-do (KR). 김수호 (KIM, Soo Ho); 135-778 서울시 강남구 삼성로 212 5-1011, Seoul (KR). 임창호 (IM, Chang Ho); 656-903 경상남도 거제시 아주로 73, 105 동 1103 호, Gyeongsangnam-do (KR). 이동준 (LEE, Dong Jun); 699-934 제주도 서귀포시 대정읍 영서중로 36-5, Jeju-do (KR).

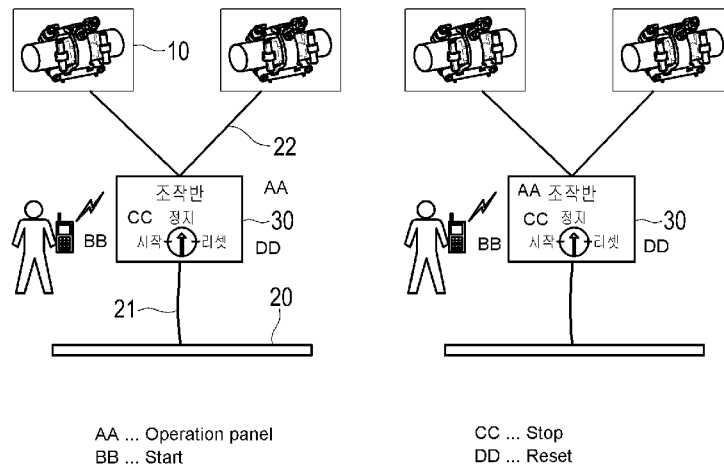
(74) 대리인: 특허법인 웰-엘엔케이 (WELL-L&K PATENT FIRM); 137-891 서울시 서초구 양재천로 17 길 30, Seoul (KR).

(81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CZ, DE, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JP, KE, KG, KN, KP, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LT, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK,

[다음 쪽 계속]

(54) Title: SYSTEM FOR CONTROLLING POWER LINE-LAYING ROBOTS

(54) 발명의 명칭: 전선 포설 로봇의 제어 시스템



(57) Abstract: The present invention relates to a system for controlling power line-laying robots, which controls a plurality of the power line-laying robots assisting with laying power lines in large vessels and marine construction sites, and which comprises: the plurality of power line-laying robots, which are driven by pneumatic pressure, and which lay cables while installed on cable trays; an operating panel for linking the driving of the plurality of power line-laying robots and controlling same; a pneumatic pressure supply unit for supplying pneumatic pressure to the plurality of power line-laying robots; a plurality of pneumatic pressure lines, connected between each of the plurality of power line-laying robots and the pneumatic pressure supply unit, for supplying a driving source for driving and controlling the power line-laying robots, wherein the pneumatic pressure lines are mutually connected through a composite coupler, and the pneumatic pressure lines comprise a hose for supplying or discharging air for driving the power line-laying robots, and a power line provided inside the hose for supplying power for controlling the power line-laying robots, and thereby enables a response to power line-laying, which requires various techniques and applications depending on the sections and shapes in which the power lines are laid.

(57) 요약서:

[다음 쪽 계속]



WO 2015/026038 A1



MN, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, SM, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, ZA, ZM, ZW.

(84) **지정국** (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 역내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ,

TM), 유럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제 21 조(3))

대형 선박 및 해양 공사현장에 전선을 포설하는데 도움을 주는 다수의 전선 포설 로봇을 제어하는 전선 포설 로봇의 제어 시스템에 관한 것으로, 공압에 의해 구동되고, 케이블 트레이에 장착되어 케이블을 포설하는 다수의 전선 포설 로봇, 상기 다수의 전선 포설 로봇의 구동을 각각 연동하여 제어하는 조작반, 상기 다수의 전선 포설 로봇에 공압을 공급하는 공압 공급부, 상기 전선 포설 로봇을 구동 및 제어하기 위한 구동원을 공급하도록 상기 다수의 전선 포설 로봇과 상기 공압 공급부 사이에 각각 연결된 다수의 공압 라인, 상기 공압 라인은 복합 커플러에 의해 서로 연결되고, 상기 공압 라인은 상기 전선 포설 로봇을 구동하기 위한 공기를 공급 또는 배출하는 호스와 상기 전선 포설 로봇의 제어를 위한 전원을 공급하기 위해 상기 호스 내에 마련된 전원선을 포함하는 구성을 마련하여, 전선 포설을 위한 구간과 형태에 따라 다양한 공법과 응용이 요구되는 전선 포설에 대응할 수 있다.