

33% 60% 32%

작업시간 감소 근육피로도 감소 소비열량 감소

* 저체 현장시험 결과

작업 지속성 향상
근·골격계 상해 예방



Features

- 제품무게 : 4.0kg 이내
- 최대하중 : 55kg 이상
- 제품수명 : 반영구적
- 사이즈 : 조절가능 (대, 중, 소)

웨어러블 로봇의 혁신,
한컴인스페이스가 앞장섭니다.

- ▶ 상하지 통합형 착용로봇 개발 착수 (2010)
- 상/하지 독립 유압구동 모듈 적용
- ▶ 독자적 경량 유압구동모듈 기술 개발 및 적용 (2016)
- 기존 대비 전체 중량 17% 경량화
- 착용 시 최대 기동 속도 8km/h 달성
- ▶ 생체역학 기반 다관절 메커니즘 개발 (2017)
- 유압실린더를 포함한 일체형 다관절 링크 적용
- 사용자 편의를 위한 인체 공학적 기구 자유도 적용
- ▶ 다목적 모듈형 근력증강로봇 개발 (2018)
- 작업 형태에 따라 도구를 장/탈착 가능한 메커니즘 구현
- 초기 시제품 대비 62% 경량으로 편의성 극대화
- ▶ 초경량 근력보조 웨어러블 로봇 개발 (2019 ~)

HANCOM
InSpace



대전광역시 유성구 엑스포로 1,
사이언스센터 12층 (34126)
<https://www.inspace.co.kr/>

HANCOM
InSpace

웨어러블 로봇, 강화인류를 꿈꾸다

LEXO-W
WEARABLE ROBOT



무거운 물건도 가볍게, 반복 동작도 편안하게

LEXO-W

더 안전하게

물건의 하중을 분산하여 팔, 어깨, 허리 근육 손상을 방지합니다.

더 오래

충전이 필요없는 장비로서 시간 제약없이 사용할 수 있습니다.

더 가볍게

초경량, 고강도 신소재를 사용한 가벼운 제품입니다.

더 꼭 맞게

사용자 체형에 맞게 크기 조절이 가능합니다.

더 자유롭게

양 팔이 자유로워 다양한 작업이 가능합니다.



제품소개

LEXO-W는 무동력 상지 근력보조 웨어러블 로봇으로, 초경량, 고강도 신소재를 사용하여 가벼우면서도 튼튼한 제품입니다. 착용자의 상지 근력을 보조하여 팔과 허리에 부담 없이 무거운 물건을 가벼운 느낌으로 들고 운반할 수 있습니다.

[제품 특징]

- 팔의 근력을 지원하는 무동력 상지 근력보조 로봇
- 쉽고 간편한 착용방식
- 허리와 등을 지지해주는 등판조립체

착용방법



주의사항

- 1 운반 시 바닥에 끌거나 던져 파손되지 않도록 유의하십시오.
- 2 착용전 주변장애물 및 사람을 살피고 사용하십시오.



제품설명

