

[서식 1] 과제기술서

1. 작성자 정보

2. 수요과제

과제명	Reach Stacker/Empty Handler 원격 운전
기술의 필요성	○ 현재 Reach Stacker 및 Empty Handler 의 유인운전으로 인한 완전자율항만 진행 구축에 차질 - 완전자율항만 구축을 위한 원격 운전이 가능한 장비 도입 필요
현장의 문제	○ 부산항 내 리치스태커로 인한 사망사고 다수 발생 - 북항 제 5물양장 타이어 교체 중 사망사고 - 신항 물류센터 깔림 사망사고
과제 해결을 위한 예상 시나리오	○ Yard AI CCTV와 연동 진행 및 자체 카메라 설치→ 원격운전을 통한 수행인력 감소→ 작업자 사각지대 축소 및 사고위험 감소
필요조건 (스펙)	○ 운전석 조작과 장비 실제 구동간의 지연시간 최소화 유지 ○ 기존 장비에 제어 장치와 카메라를 부착하여 사용할 수 있거나 그에 준하는 기술
개발 기업에 지원 가능한 사항	○ 현장 테스트베드 제공