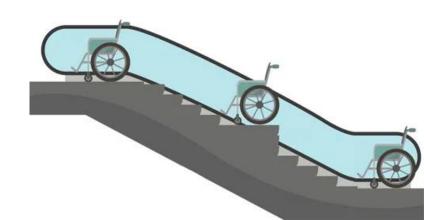


Wheelchair Accessible Escalator

TEAM *Mobilease*

2020081903 이민원 2020098813 류회창



목차

- 1. 주제 선정 이유 & Mobilease 란?
- 2. Part Design
- 3. Assembly Design
- 4. DMU Kinematics
- 5. Simulation
- 6. 한계 & 어려웠던 점



주제 선정 이유

Wheelchair

Escalator





- 1. 엘리베이터가 없는 경우
- 2. 엘리베이터 이용을 위해 먼 길을 돌아가야 하는 경우 (공항)
- 3. 엘리베이터 사용이 오히려 불편한 경우
- 4. 리프트의 고장
- 5. 엘베 대신 에스컬레이터 왜?...장애인 '전동휠체어 추락' 현장 (https://www.donga.com/news/Society/article/all/20220408/112763727/1) **Mobilease**

주제 선정 이유

- 일본의 Wheelchair Accessible Escalator
- Youtube '구르님'
- Mechanism에 대한 호기심
- 에스컬레이터의 경우 CATIA 로 구현하기에 적절하다 판단함.



휠체어 사용자들의 **이동**을 **편리**하게!

Mobile + Ease



역할 분담

이민원

- Part Design (Rail)
- 치수 선정 및 도면 제작
- PPT 제작
- Mechanism 설계

류회창

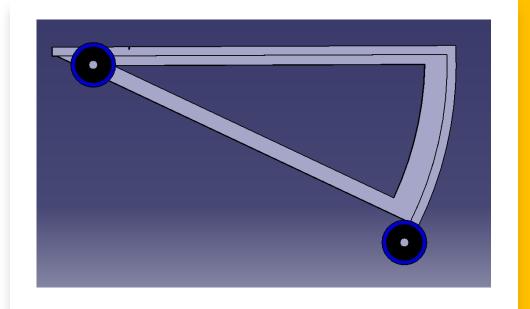
- Part Design (Step, Connecting Rod)
- Assembly Design, DMU Kinematics
- Mechanism 설계
- 동영상 제작

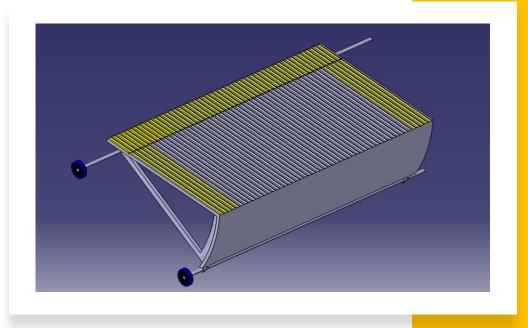


Part Design



Part Design 1. Step + Wheel



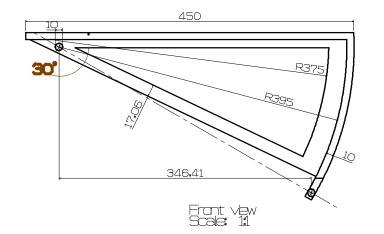


Part Design 1. Step + Wheel

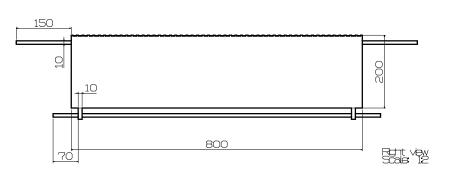
- 5.3.2 치수
 - 5.3.2.1 일반사항

에스컬레이터 및 수평보행기의 공칭 폭 Z1은 0.58 m 이상, 1.1 m 이하이어야 한다.

- 5.3.2.2.1 스텝 높이 x1은 0.24 m 이하이어야 한다.
- 5.3.2.2.2 스텝 깊이 y1은 0.38 m 이상이어야 한다.
- 10. 장애인용 에스컬레이터
- 가. 유효 폭 및 속도
 - (1) 장애인용 에스컬레이터의 유효 폭은 0.8미터 이상으로 하여야 한다.



-교통약자의 이동편의 증진법 시행규칙



Mobilease



Part Design 1. Step + Wheel

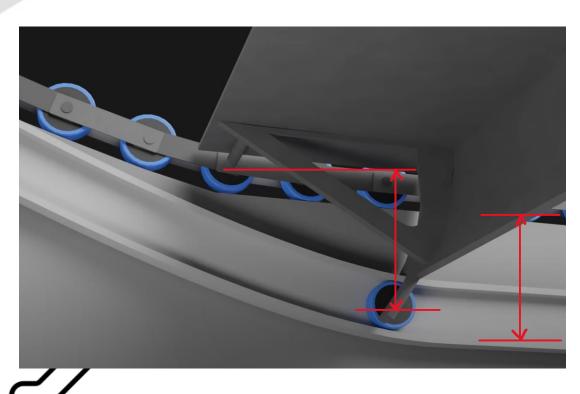
"Interaction between step & rail"

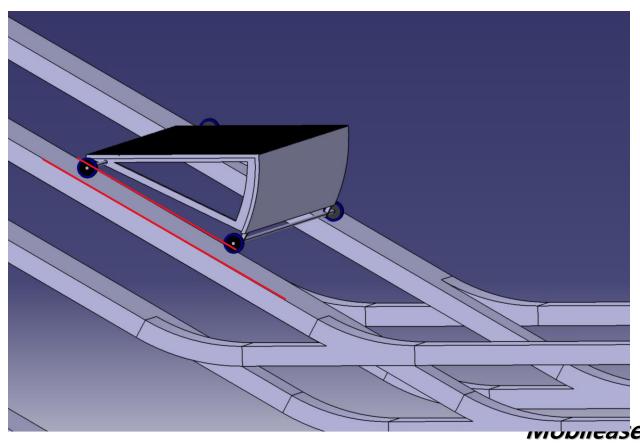
step은 항상 평평한 상태를 유지해야함

- 1. 레일의 각도 = step wheel 사이의 각도
- 2. 바깥 레일과 안쪽 레일 사이의 거리 = 두 wheel 사이의 수직 거리



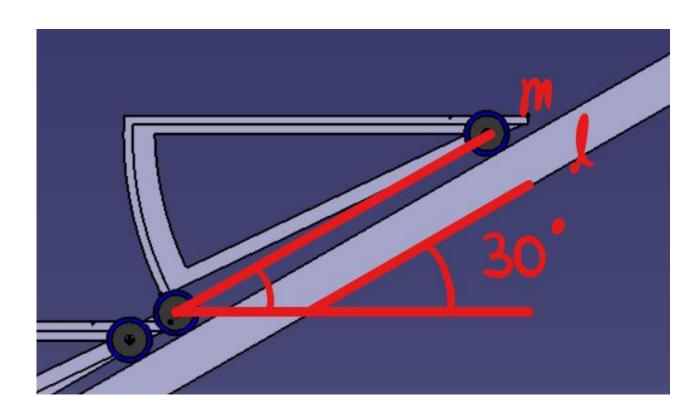
Part Design 1. Step + Wheel





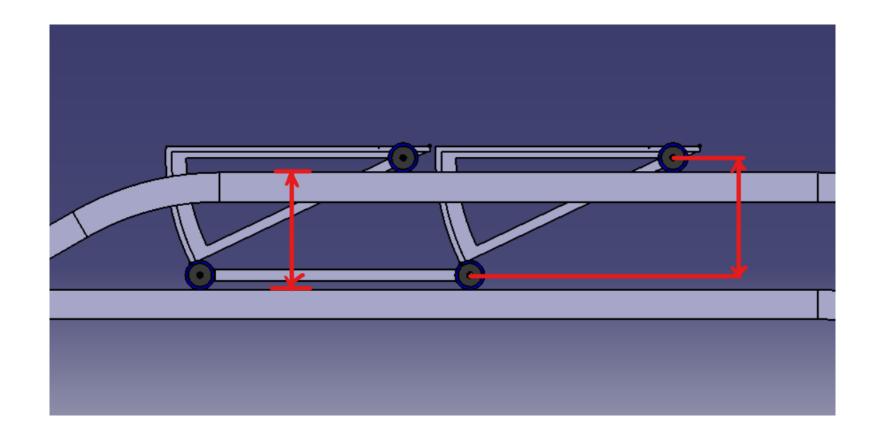
"Interaction between step & rail"

1. 레일의 각도 = step wheel 사이의 각도



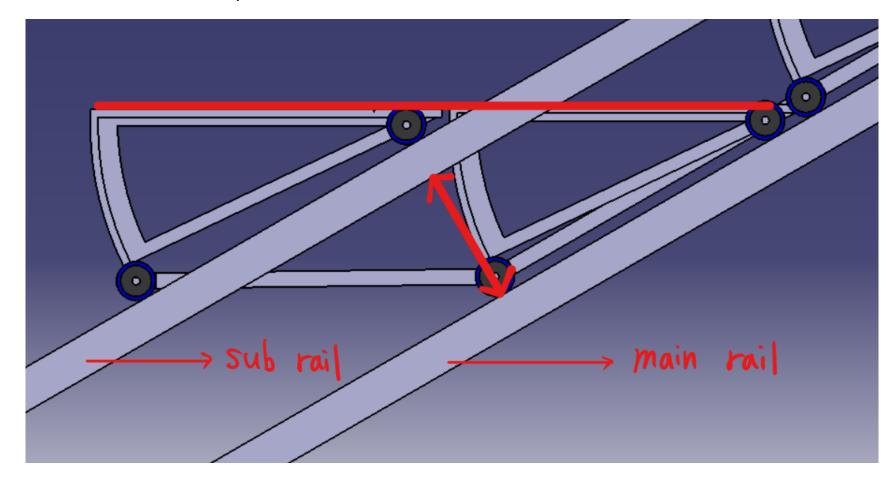


2. 바깥 레일과 안쪽 레일 사이 높이 차이 = 두 wheel 사이의 수직 거리

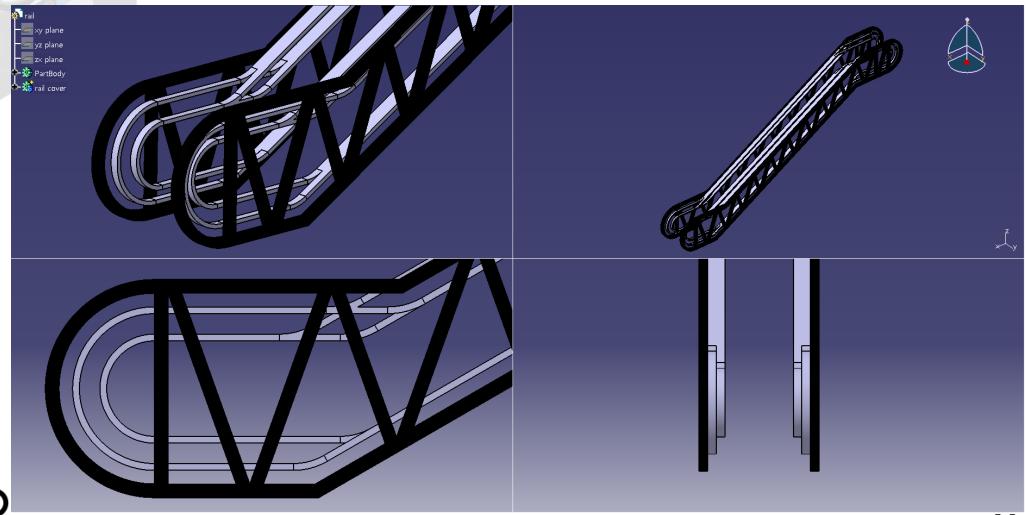




3. Main rail & sub rail 간격 = Step 2개가 올라가는 동안 평평한 상태를 유지할 수 있도록



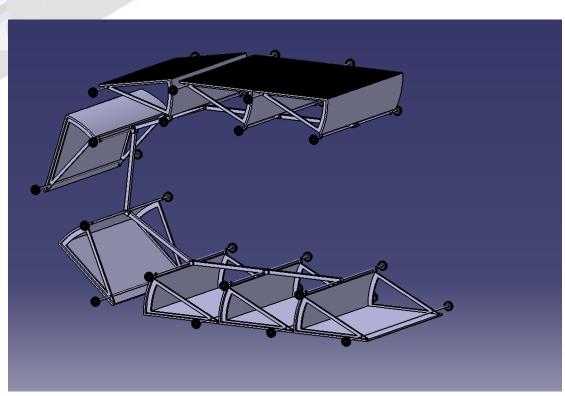


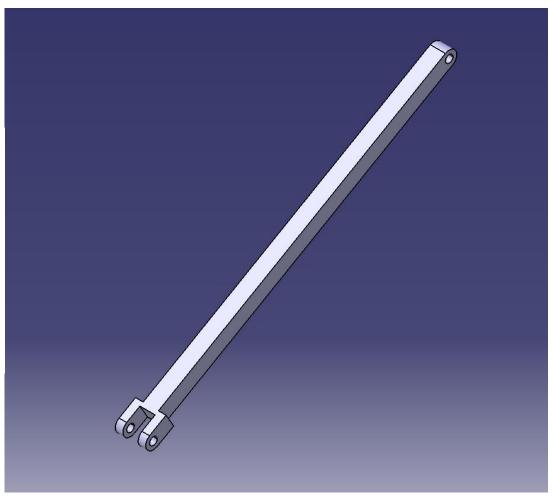


برگل

Mobilease

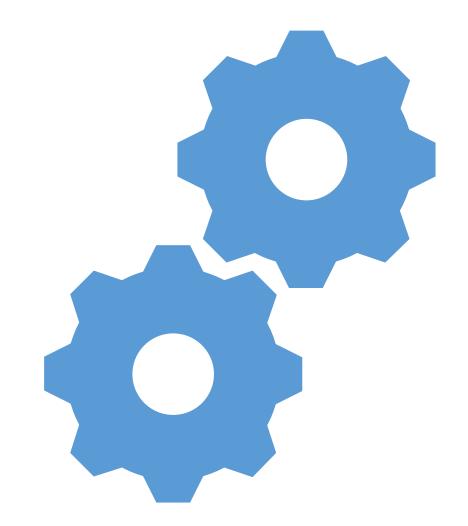
Part Design 3. Connecting Rod



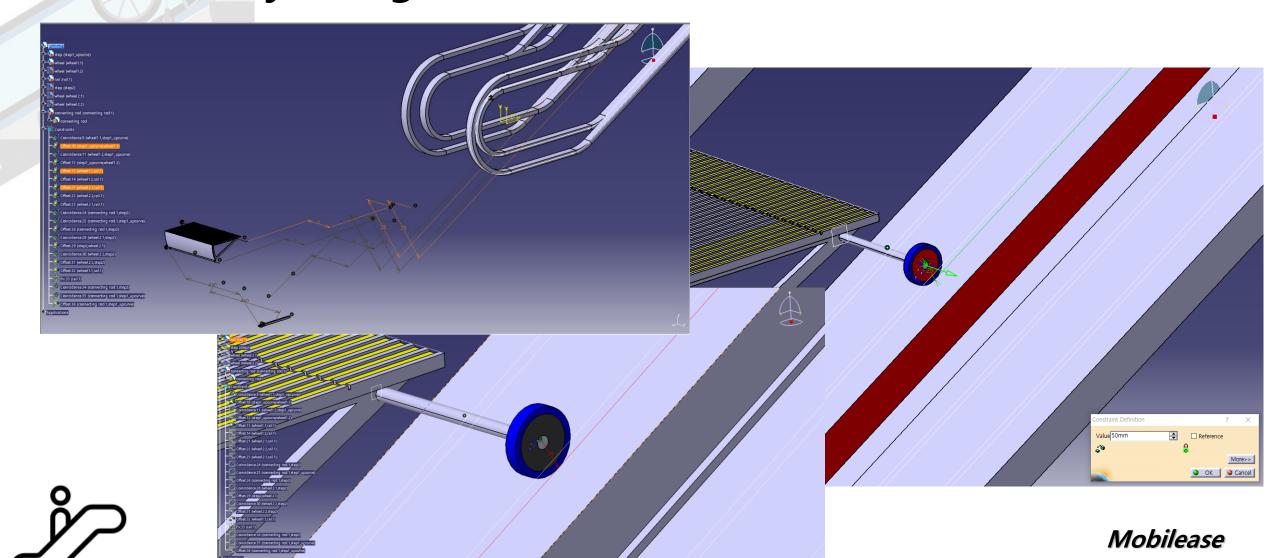




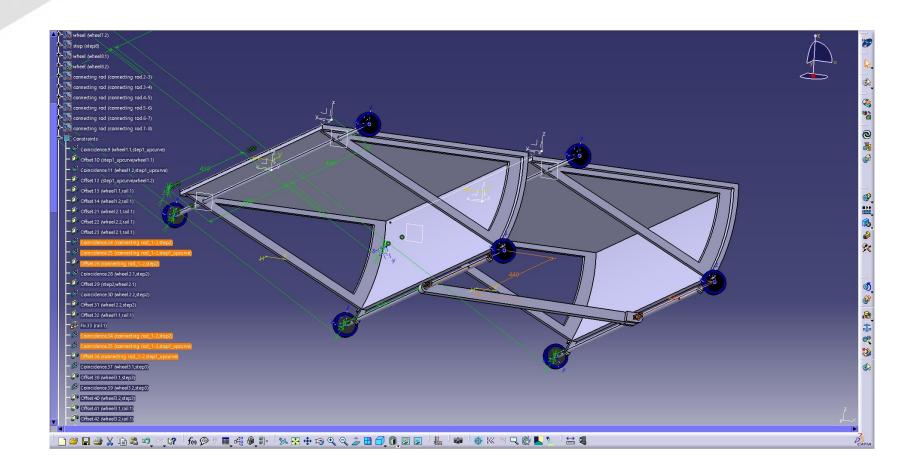
ASSEMBLY Design



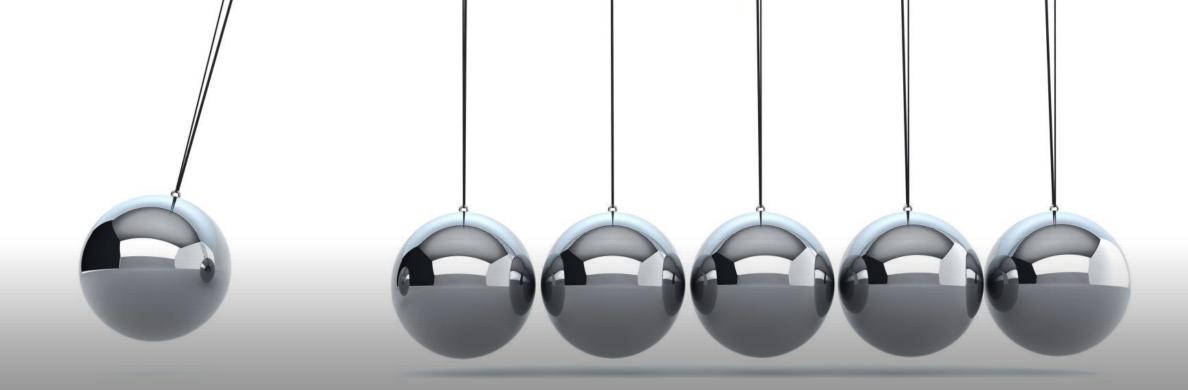
Assembly Design (RAIL & STEP)



Assembly Design (Step & Connecting rod)

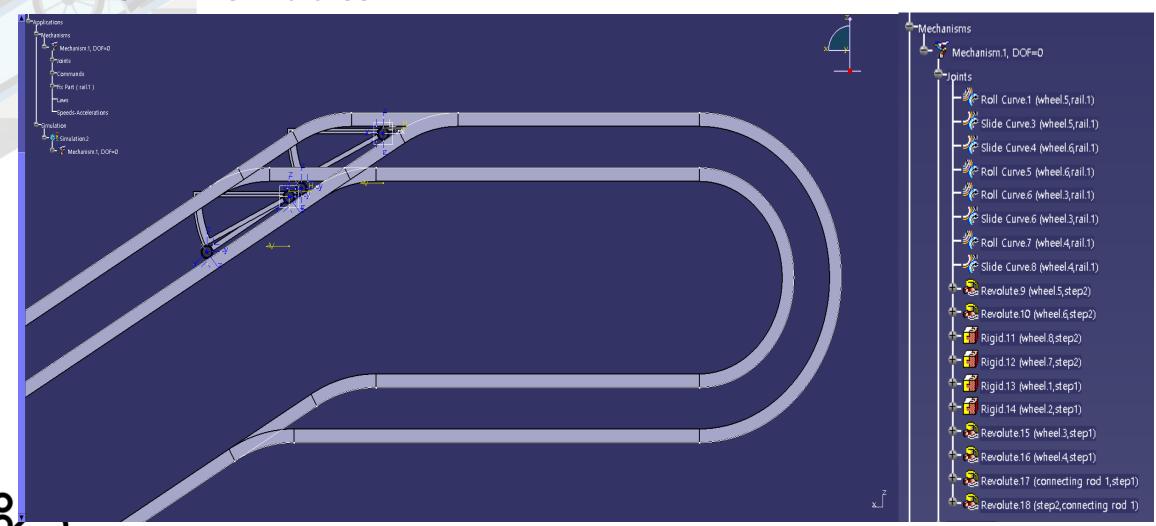






DMU KINEMATICS

DMU Kinematics



Simulation

https://youtu.be/KkaX_nFbV3I



한계 & 어려웠던 점

1. 치수 선정, 도면 설계의 문제

- 도면의 치수가 건물의 층고 및 구조에 따라 다름.
- 카탈로그를 참고했으나 세부적인 치수는 임의로 부여해야 했음.

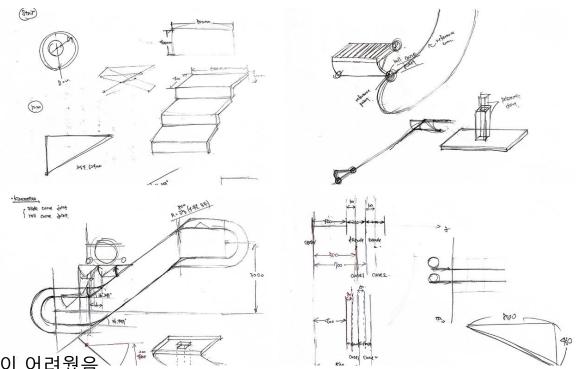
2. 에스컬레이터 mechanism 구현의 어려움

- 곡선 구간 및 경사 변화 구간에서의 부드러운 구동을 구현하는 과정이 어려웠음.
- 각 바퀴 축 사이의 각도, connecting rod의 치수 설계의 문제
- Kinematics 구현을 위해 기본 part 들을 반복 수정하는 과정에 많은 시간 할애

3. Constraint 부여의 어려움

- 100개 이상의 constraint
- simulation 과정에서 CATIA 프로그램 상에 렉이 심하게 발생함.





Reference

- 현대엘레베이터 에스컬레이터 카탈로그 (https://www.hyundaielevator.co.kr/ko/solution/product/escalator)
- Escalator with wheelchair accessibility (https://www.youtube.com/watch?v=-8YpgX4-k6l)
- 에스컬레이터는 어떻게 작동하는가? (https://www.youtube.com/watch?v=1jfNIBtfWDY)
- Wheelchair Grabcad (https://grabcad.com/library/wheelchair-23)
- 굴러라 구르님 youtube (https://www.youtube.com/watch?v=1dPAEe5n1gQ)
- 교통약자의 이동편의 증진법 시행규칙

