

## 요약 9

|       |                                     |
|-------|-------------------------------------|
| 기술명 : | 모든 배선을 모듈 내부로 연결한 뱀 로봇용 양단 지지형 구동모듈 |
|-------|-------------------------------------|

| 기술분야 (6T)     |   | 산업기술 분류코드  |  |              |                              |              |            |                |
|---------------|---|--|--|--------------|------------------------------|--------------|------------|----------------|
| IT            |   | 대분류  |  | 중분류          | 소분류                          | 코드번호         |            |                |
|               |   | 기계·소재  |  | 요소부품         | 액츄에이터                        | 100407       |            |                |
| 기술<br>개요      | 기술 요약   | 구동축의 양단이 지지되어 모듈의 연결이 견고하며, 배선이 외부로 노출되지 않는 뱀 로봇용 단위 구동 모듈에 대한 기술임   |  |              |                              |              |            |                |
|               | 기술의 효과  | <ul style="list-style-type: none"> <li>다수의 구동 모듈 연결 시 내부 배선을 외부로 노출하지 않음</li> <li>구동축의 양단을 지지하므로 모듈 간의 연결이 견고함</li> <li>별도의 연결 장치 없이 구동모듈이 견고하게 연결됨</li> <li>로봇 관절의 움직임을 용이하게 구현함</li> </ul> |  |              |                              |              |            |                |
|               | 기술의<br>응용분야   | 탐사 로봇  |  |              | 다관절 로봇                       |              |            |                |
|               |   | 재난현장 협소구역 탐색 로봇, 배관 검사, 군용 감시·정찰 로봇, 접근이 어려운 시설·장비 내부의 감시 및 검사 로봇  |  |              | 다양한 방향으로 각도변환이 필요한 관절을 가진 로봇 |              |            |                |
|               | 기술 키워드  | 뱀 로봇, 구동 모듈, 양단지지, 내부 배선<br>snake robot, actuator module, two-far end supported, inner wiring  |  |              |                              |              |            |                |
|               | 기술 완성도<br>(TRL)   | 기초 연구 단계   |  | 실험 단계        | 시작품 단계                       | 제품화 단계       | 사업화        |                |
| 기본원리<br>파악    |   | 기본개념<br>정립   | 기능 및<br>개념 검증  | 연구실환경<br>테스트 | 유사환경<br>테스트                  | 파일럿현장<br>테스트 | 상용모델<br>개발 | 실제 환경<br>최종테스트 |
| 환경<br>분석      | 시장 동향   | 시장규모   | 세계 다관절 로봇 시장은 2013년 209억달러에서 2020년 302억달러에 이를 것으로 전망되며, 한국 다관절 로봇 시장은 2013년 1조 1,897억원에서 2020년 1조7,191억원으로 성장할 것으로 예상됨 |              |                              |              |            |                |
|               |   | 성장률(CAGR)  | 국내 및 세계 다관절 로봇 시장은 연평균 5.4%씩 성장하고 있는 것으로 추정됨   |              |                              |              |            |                |
|               |   | 가격민감도  | 낮음   |              |                              |              |            |                |
|               |   | 제품수명주기   | 다관절 로봇의 경우 시장의 특성상 제품 수명이 김  |              |                              |              |            |                |
|               | 유통구조  | 산업용 로봇의 경우 대기업이나 중견기업들이 생산하고 있으나, 전문서비스용 로봇의 경우 중소 벤처 기업들이 주로 생산·유통하고 있음   |  |              |                              |              |            |                |
| 업체 동향         | 현재 다관절 로봇 산업은 성장기에 있으며, 높은 기술력과 신뢰성 확보가 중요한 산업의 특성상 시장은 소수 업체에 대한 독점 상태이며, 다관절 로봇 기술을 다수 보유한 기업이 시장을 주도하고 있으며, 경쟁이 제한적임 |  |  |              |                              |              |            |                |
| 사업<br>화<br>전략 | 기술사업화<br>방안   | 종류   | 형태   |              |                              | 권장           |            |                |
|               |   | 기술거래   | 기반기술을 토대로 사업화 가능기업에 기술실시권 부여   |              |                              | ★★★★★        |            |                |
|               |   | Joint Venture  | 연구원과 기업의 공동투자를 통한 시장 개척 진입   |              |                              | ★★★          |            |                |
|               |   | Venture  | 연구원 주도의 창업보육 및 기업성장 후 기술이전   |              |                              | ★            |            |                |
| R&BD          | 기술이전을 전제로 한 공동 연구개발   |  |  | ★★           |                              |              |            |                |