
『제조산업 공정작업용 로봇 엔드이펙터 실증 기반 구축 사업』 지원 기업 모집 공고

2026. 6.

산업표준본부
로봇시험인증센터

1. 공고 개요

- (사업명) 제조산업 공정작업용 로봇 엔드이펙터 실증 기반 구축 사업
- (지원기간) 2026. 6. 1. ~ 2026. 12. 31.

※ 지원 현황에 따라 공고 조기 마감될 수 있음

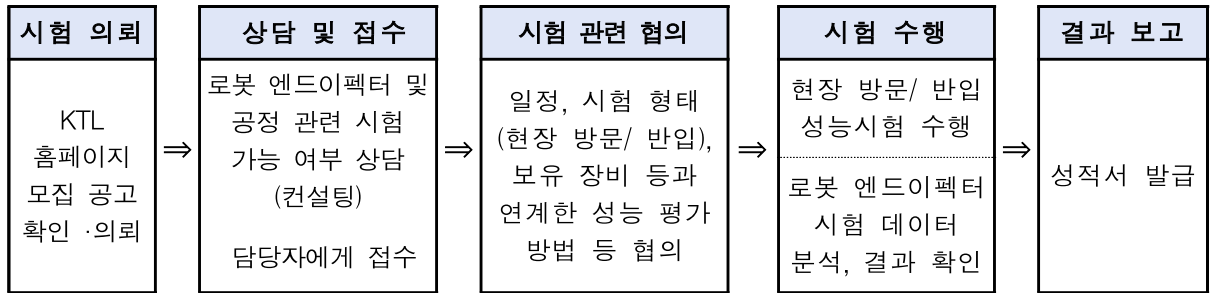
- (지원대상) 로봇 엔드이펙터* 관련제품을 개발하거나 제조하는 국내 기업
 - * 사업 내 엔드이펙터 정의 [붙임 1] 참조 : 말단장치와 실 공정에서 함께 활용되는 부가장치(악세서리), 센서, 제어기, SW 등 공정에 필요한 모든 장치가 연동된 시스템 일체
- (지원제외 대상) 공통운영요령 근거

- | |
|--|
| <ul style="list-style-type: none">① 수혜기업, 대표자가 국가연구개발사업 참여 제한에 해당하는 경우② 제출서류(신청서 등) 미비 경우③ 동일한 내용(품목)으로 타 기관으로부터 지원을 받은 사실이 확인될 경우④ 제조업 없는 단순 유통업, 간이과세자는 지원 취지에 부합하지 않으므로 지원 대상에서 제외⑤ 기업의 부도, 최근 결산 기준 자본전액잠식의 경우⑥ 국세·지방세 등 체납처분을 받은 경우<ul style="list-style-type: none">※ 중소기업진흥공단 및 신용회복위원회(재창업지원위원회)를 통해 재창업자금을 지원받은 경우와 신용보증 기금 및 기술신용보증기금으로부터 재도전기업주 재기지원보증을 받은 경우 예외⑦ 파산·회생절차·개인회생절차 신청이 이루어진 경우<ul style="list-style-type: none">※ 법원의 인가를 받은 회생계획 또는 변제계획에 따른 채무변제를 정상적으로 이행하고 있는 경우 예외 |
|--|

- (지원규모) 기업당 수수료 최대 30% 이내 지원
- (지원내용) 엔드이펙터 관련 기업의 개발 및 양산 제품에 대한 성능시험 지원
 - 엔드이펙터의 성능 및 내구성 시험 지원*
 - * 그리퍼 힘, 명령 제어 정확도, 최대가반 하중, 진공 흡착력 등
 - ** 카페·물류 팔레타이징·제조현장 용접 등 다양한 실환경 모사 실증 테스트베드를 활용한 실증 기반 성능시험 지원
- (지원기관) 한국산업기술시험원 산업표준본부 로봇시험인증센터

2. 신청방법 및 지원 절차

- (신청방법) 한국산업기술시험원 홈페이지(www.ktl.re.kr) 공고문 확인 및 지원 서류 작성 후 담당자(kjj@ktl.re.kr / 02-860-1034)에게 E-mail 접수
- (지원절차)



□ 유의사항

- 지원신청 접수는 운영담당자를 통해 E-mail 접수만 가능, 신청 접수증 발급을 위해 반드시 접수 마감 시간을 준수 (메일 접수 후, 담당자 유선 연락을 통해 기술지원 접수증 확인 필수)
 - 지원 양식은 압축파일로 저장하여 운영 담당자 메일 송부(위 신청 방법 참고)
 - * 파일명 : 시험평가인증지원_기술지원항목_기업명
- 제출된 서류는 일체 반환하지 않음
- 지원 규모 및 내용은 운영 담당자와 협의에 따라 조정될 수 있음
- 신청서 접수는 **접수 마감일(12.18.(금)) 17시까지 접수**하며, 신청 구비 서류가 미비할 경우 접수 불가
- 관련 기타 문의
 - 김진주 연구원(02-860-1034, kjj@ktl.re.kr)

붙임 1. 사업 내 엔드이펙터 정의

[붙임 1] 사업 내 엔드이펙터 정의

구분		설명
말단장치	기계적 핸들링	• 2핑거 그리퍼 등 물체를 잡아 옮기거나 조립하는 등 작업에 활용
	공압적 핸들링	• 석션 컵 등 공압을 통해 물체를 빨아들여 옮기는 작업 등에 활용
	마그네틱	• 전자석 그리퍼 등 철재 물체를 붙여 옮기거나 하는 작업 등에 활용
	접착	• 게코 그리퍼 등 물체를 접착시킨 후 옮기거나 하는 작업 등에 활용
	전문도구	• 커터/용접기/페인터 등 대상물을 자르거나, 용접하거나, 칠하는 작업 등에 활용
부가장치	전기/통신	• 커넥터, 선 등 엔드이펙터에 전원/통신을 연결하기 위한 도구
	작업	• 공압기, 용접용 가스 보급기 등 엔드이펙터가 작업을 하기 위해 필요한 외부 자원을 제공하는 도구
센서	비전	• RGB/IR 카메라 등 작업을 위한 대상물 인식에 필요한 센서
	거리측정	• 1/2/3차원 라이다 등 대상물까지 거리를 측정하거나 및 2/3차원 모양을 추정하기 위한 센서
	포스/토크	• 포스/토크 센서 등 물체를 잡는 힘, 물체에 가해진 힘 등을 측정하기 위한 센서
	촉각	• 터치 센서 등 물체와 그리퍼와의 접촉 여부를 판단하기 위한 센서
	기타	• 온/습도, 공압 센서 등 작업을 하는데 필요한 정보를 제공하기 위한 센서
제어기	-	• 로봇-말단장치 통합 제어기 등 엔드이펙터를 활용한 공정을 수행하기 위해 필요한 연산을 수행하는 장치
소프트웨어	통신 프로토콜	• EtherCat, CAN 등 엔드이펙터를 활용한 공정을 수행하기 위해 엔드이펙터 시스템을 제어하기 위한 SW
	시뮬레이터	• 엔드이펙터의 현장 적용성을 높이기 위해 엔드이펙터가 활용될 공정을 미리 시뮬레이션 하기 위한 SW