산업통상자원부 **보 도 자 료**

2017년 2월 13(월) 조간부터 보도하여 주시기 바랍니다.
(인터넷, 방송, 통신은 2.12.(일) 오전 11시 이후 보도 가능)

배포일시	2017. 2. 12.(일)	담당부서	기계소재표준과
담당과장	김동호 과장(043-870-5370)	담 당 자	이승훈 연구사(043-870-5372)

서비스로봇 국제표준화 회의 개최

- 2.13.(월)~2.17.(금), 부산, 24개국 100여명 로봇전문가 참여 -

□ **(회의 개요)** 산업통상자원부 국가기술표준원이 주최하는 로봇 국제표준화기구(ISO/TC299) 작업반회의가 2. 13.(월) ~ 17.(금)까지 부산 웨스틴조선호텔에서 열린다.

* ISO/TC299(로보틱스)는 로봇의 안전성, 성능평가, 시험방법, 용어 등을 표준화하기 위한 기술위원회로, '16년 산업자동화(ISO/TC184) 분과위원회에서 분리·승격되었음

o 이번 회의에는 용어(WG1), 개인지원로봇 안전(WG2), 서비스로봇(WG4), 서비스로봇 모듈화(WG6) 등 4개 작업반에 24개국 100여명이 참석한다.

□ **(개최 배경)** 서비스로봇은 산업용로봇을 제외한 청소로봇, 안내로봇, 교육로봇, 의료로봇 등으로 세계 시장규모가 60억 달러('14년) 규모로 급속히 확대하는 분야로 국제표준 선점을 위한 노력이 치열해 지고 있다.

o 한국은 서비스로봇, 용어 등 2개 작업반 의장을 수임하고 서비스로봇 모듈화 작업반 공동의장도 수행하여 회의를 주도하게 된다.

o 독일 지멘스, 미국 아이로봇, 일본 도요타 등 유명 로봇 제조사와 한국의 유진로봇, 로봇테크 등도 이번회의에 참여하여 기술표준을 논의한다.

□ **(주요 논의)** 서비스로봇의 경로별 주행성능, 위치 정확도, 장애물 탐지·회피 등을 포함한 주행 성능 표준안 등 총 6건의 표준안에 대해 논의한다.

o 용어 작업반에서는 이동 로봇 및 이동성에 관련된 용어 정의 등을 논의하고, 서비스로봇 작업반에서는 이동 성능에 대한 실험결과와 각국 의견 등을 논의하는 등 실질적인 표준안 작성 작업이 진행한다.

□ **(개최 효과)** 로봇분야 국제표준화(ISO) 표준 중 한국이 제안한 바퀴달린 이동형 로봇의 성능기준 및 시험방법 등 3건이 발간되었고, 이동 로봇 용어 등 2건은 개발 중이며 이번에 서비스로봇 조작성능, 서비스로봇 모듈화 등 2건이 신규표준안으로 채택할 예정이다.

o 우리기술이 반영된 국제표준의 지속적인 개발을 통해 서비스로봇의 품질과 안전성을 확보하고 매출 확대에도 기여할 것으로 기대된다.

* 서비스로봇 매출은 2015년 기준 6,275억원(수출 1,046억원)으로, 2014년 대비 25%증가

□ 국가기술표준원은 로봇산업의 표준화 역량강화를 위하여 '13년부터 한국로봇산업협회를 표준개발협력기관으로 지정해 업계와 협의체계를 구축하고 한국산업규격(KS) 개발 및 국제표준에 대응하고 있으며,

○ 12대 신산업분야 중 하나인 로봇산업에 대한 표준화 추진계획을 17년 상반기 중 수립하여 로봇분야 표준화를 집중 지원하기로 했다.

OPEN 출처표시 공공누리 공공저작물 자유이용허락

이 보도자료에 대하여 자세한 내용을 원하시면 산업통상자원부 기계소재표준과 이승훈 공업연구사(043-870-5372)에게 연락주시기 바랍니다.

[붙임 1]

ISO TC299 국제표준화 회의 개요

□ 회의개요

○ 회의명 : ISO TC299(로보틱스) 작업반 회의

○ 기간 : 2017. 2. 13.(월) ~ 2. 17.(금)

○ 장소 : 웨스틴 조선호텔 부산

○ 주최/주관 : 국가기술표준원 / 한국로봇산업협회

○ 참가 규모 : 미국, 일본 등 24개국 전문가 약 100여명

□ 회의 일정

일자	주요일정	비 고
2.13(월)	개인지원로봇 안전 작업반 회의	
2.14(화)	개인지원로봇 안전 작업반 회의	
2.15(수)	용어, 개인지원로봇 안전, 서비스로봇 모듈화 작업반 회의	환영만찬(18:00-20:00)
2.16(목)	용어, 서비스로봇, 서비스로봇 모듈화 작업반 회의	
2.17(금)	서비스로봇, 서비스로봇 모듈화 작업반 회의	

□ 작업반(WG)회의 주요 의제

작업반	의장	작업반명	주요 의제
WG1	이순걸 교수(경희대학교)	용어 (Vocabulary and characteristics)	로봇에 대한 용어 정의
WG2	Tokhi Mohammad Osman(영국)	개인지원로봇 안전 (Personal care robot safety)	개인지원로봇의 안전 요구사항 및 시험방법 등
WG4	문승빈 교수(세종대학교)	서비스로봇 (Service robots)	서비스 로봇 성능평가(주행, 동작 등)
WG6	Gurvinder S. Virk(영국) 공동의장 : 박홍성 교수(강원대학교)	서비스로봇 모듈화 (Modularity for service robots)	로봇 플랫폼, 하드웨어, 소프트웨어 모듈화

[붙임 2]

서비스로봇 개요

○ (정의) 지능형 로봇은 외부환경을 인식(Sense)하고, 스스로 상황을 판단(Think)하여, 자율적으로 동작(Act)하는 기계이며, 서비스로봇은 제조용 로봇을 제외한 전문, 개인 서비스용 로봇을 의미

< 인간과 지능형 로봇기술 비교 >

인간	오감	두뇌	손, 팔, 다리, 표현
로봇	인식(Sense)	판단(Think)	동작(Act)

○ (범위) 교육·문화·생활지원 등을 위한 개인 서비스용로봇, 의료·국방·안전 등을 위한 전문 서비스용로봇으로 구분

< 제조, 전문서비스, 개인서비스용 로봇 분류의 예>

