



제어기 생산방식 혁신: 경쟁사 벤치마킹

2025.12.11

로봇 OEM의 제어기 생산방식의 핵심요소 중 표준화와 모듈화는 계획생산¹ 체계의 전제 조건, 자동화는 생산 Archetype 결정 요인으로 작용

■ 계획생산 체계 전제 조건 ■ 생산 Archetype 결정 요인

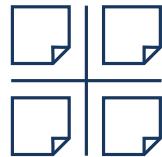
제어기 생산방식 핵심요소

정의



표준화

제어기를 구성하는 HW 및 SW 플랫폼을 모델 간² 일관되게 설계하여 설계 및 생산 복잡도를 낮추는 작업



모듈화

제어기를 기능 단위 모듈로 분리해, 설계/생산/검사/수리 시 해당 단위로 관리할 수 있도록 하는 구조



자동화

IP/품질 민감도 높은 핵심 공정 중심, 표준화 된 생산 공정을 내재화 및 자동화하여 생산효율 및 품질 일관성을 극대화하고 생산비용을 절감하는 작업

경쟁사³ 벤치마킹 결과, 로봇 OEM의 제어기 생산 방식을 결정짓는 요인은 부품의 표준화, 모듈화, 공정 내재화의 범위, 공정 자동화의 수준으로 도출

표준화 및 모듈화는 제어기 계획생산¹ 체계 구축의 전제 조건으로 작용하며, 경쟁사 전반에서 이미 높은 수준으로 달성된 것으로 확인

자동화 수준은 각 기업의 제어기 생산 세부 Archetype을 구분하는 주요 요인으로 작용하며, 업체별 전략적 방향성과 제어기 생산 성숙도에 따라 상이함

1. 제품 표준화와 수요 예측에 기반하여 고객 주문 이전에 생산을 미리 계획/실행하여 재고로 축적하는 생산방식이며, 생산 내재화/자동화를 통한 단위 원가 절감 및 품질 일관성 확보를 위해 반드시 전제되어야 하는 생산 체계
2. 각 SW/HW 항목별 표준화 가능한 모델 범위 의미(예. 전모델/ 소-중-대형별/전류 용량 등급별)
3. Fanuc, Yaskawa, ABB, KUKA, Estun 기준

[표준화/모듈화] 경쟁사는 공통적으로 SW/HW 표준화 및 모듈화 설계 고도화 통해 계획생산 체계를 확보, 생산 내재화의 기반을 마련함

경쟁사 추진 배경

글로벌 로봇 OEM은
'80·'90년대부터 제어기
계획생산 체계를
선제적으로 구축 시작

- 수주-출하까지 리드타임이 상대적으로 오래 소요되는 주문생산 구조로는 지속적으로 성장하는 로봇/제어기 수요를 대응할 수 없다고 판단
- 이에 따라 단계적으로 SW 및 HW 표준화, 모듈화 수준을 높이고 계획 생산 체계 구축

계획생산 체계 확보 과정

SW 표준화 + HW 표준화

정의 및 의의

전 모델 공통 OS 및 제어 플랫폼 도입

소/중/대형 모델별 표준 아키텍처 보유

모듈화

기능 단위로 모듈화 설계

계획생산 (Made-to-Stock; MTS)

제품 표준화와 수요 예측에 기반하여 고객 주문 이전에 생산을 미리 계획/실행하여 재고로 축적하는 생산방식

- 생산 내재화/자동화를 통한 단위 원가 절감 및 품질 일관성 확보를 위해 반드시 전제되어야 하는 생산 체계

경쟁사 현황

단일 SW 제어 플랫폼 기반, 전 모델 공통 운영체계 확보

- Fanuc R-30iB, Yaskawa Motoman Next, ABB Omnicore 플랫폼 등

HW 또한 소/중/대형 모델별 표준 아키텍처/인터페이스 설계

전체 모델 80% 이상
공통 모듈 구조 설계

- 전략적으로 제어기 옵션 비중 최소화 (~5-10%)

“ ”

계획 생산을 하고 있는 모든 로봇 제조사는 SW 및 HW 표준화 및 이에 기반한 모듈 설계를 기본적으로 수행 중
– 전 Fanuc Deputy General Manager

“ ”

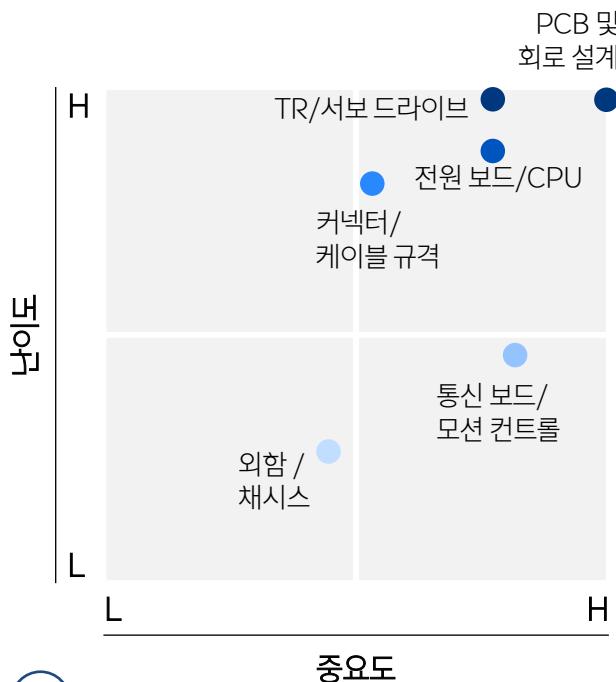
높은 수준의 표준화와 모듈화가 전제된 MTS 없이는 생산 자동화 투자의 ROI를 확보할 수 없음

– 전 ABB R&D Manager

[표준화 상세] 경쟁사는 저난이도 영역부터 순차적으로 HW 표준화 진행하여 확장성 높은 모듈화 설계의 기반을 마련함

HDR 현황은 Hi6 이후 제어기 세대 / 경쟁사는 ABB Omnicore 기준

HW 표준화 상대적 난이도 및 중요도¹



난이도: 부품 간 규격 통일 시의 기술적 난이도와 아키텍처 변경 영향도

중요도: 표준화 시 원가 절감, 품질 안정성, 플랫폼 확장성, 생산 단순화에 기여하는 정도

1 타사 전문가의 Input에 기반한 난이도 및 중요도

2 ABB Omnicore 제어기 기준이며, 표준화율은 전체 모델 중 유사한 HW 설계 플랫폼을 공유하는 모델의 비중을 의미

3 메인 전력 공급 역할 수행하여 소/중/대형 로봇별 총 전력 용량에 맞게 설계

경쟁사 및 HDR의 HW 표준화 현황

경쟁사 대비 Gap 존재 영역

항목	경쟁사 현황 ²	ABB	HDR 현황 ⁵
전반적 추진 방향성	과거 표준화 진행 시 난이도가 낮아 전 모델 적용 가능한 HW부터 순차적 표준화; 궁극적으로 전 영역 표준화 확대하여 비용 절감 극대화 추구	ABB	PSM 및 앰프 모듈에 집중한 표준화 진행 중이며, 이외 영역은 고객/모델별 상이한 경우 존재(이는 현대차 등 대형 고객사 맞춤형 생산에 기인)
PCB 및 회로 설계, 전원보드	~80%+		~80%+
CPU	~90%+		~90%
TR/서보 드라이브	~60-80%		~60-80%
커넥터/케이블 규격	~90%+		~40-50%
통신 보드/모션 컨트롤	~100%		~80-90%
외함/채시스	~95%+		~40%-50%

4 축별 제어 장치인 서보 드라이브 및 전력 변환 장치인 TR은 전류 용량 등급별로 설계

5 ~12/1 제어플랫폼 확인 내용

6 외형 크기는 달라지더라도 설계 비율/구조적 구성은 동일하게 유지되는 것을 의미

[모듈화 상세] 또한 모듈간 연결 구조를 고려한 플랫폼 아키텍처를 설계하여 대규모 계획생산이 가능한 수준의 구조적 확장성을 확보함

HDR 현황은 Hi6 이후 제어기 세대 / 경쟁사는 ABB Omnicore 기준

HDR vs. 경쟁사 모듈화 현황¹

HDR 모듈 항목 경쟁사² 현황



경쟁사 대비 Gap 존재 영역

파워 모듈

당사와 모듈 범위 유사

- 예: SMPS, 버퍼, 전원 분배 보드, MC (Magnetic Contactor), CP (Circuit Protector)

메인 모듈

당사와 모듈 범위 유사

- 예: 메인 컴퓨터

앰프 모듈

Drive 모듈이 당사 서보 및 앰프 모듈과 유사

- 예: AMP 보드, IPM 소자, 방열판 등

서보 & Safety 모듈

모션 제어 모듈이 서보 모듈과 유사

- 예: 서보&안전 통합보드, 백플레인 보드 등
Safety 모듈 별도로 존재

시사점

개별 모듈 설계 후 전체 연결 구조 고려하는 Bottom-up 설계 방식인 HDR과 달리, 경쟁사는 제어기 모듈 간의 연결 구조를 고려한 Top-down 설계 방식을 채택하여 설계 일관성과 모듈 간 호환성 확보

1 표준화 및 세분화 된 모듈 단위에 기반하여 확장성 확보 및 높은 수준의 서비스 품질 관리

- Safety 별도 모듈화
- 부가축 추가에도 부하 조건에 맞는 모듈(예. 파워/메인 등)을 선택하여 추가

2 모듈 간 탈부착 방식 활용하여 케이블 사용 최소화

1

개별적 모듈 설계 방식(Bottom-up)으로는 높은 모듈화 수준 실현이 어려움… 자사는 Omnicore 제어기부터 HW/SW 아키텍처를 총괄하는 '10년+ 경력의 시스템 설계자 2명을 채용하고 3rd-party 업체⁴ 활용하여 Top-down 접근 기반 모듈 플랫폼 체계를 구축함

- 전 ABB R&D Manager

부가축 앰프 모듈

당사는 부가축 추가 시 파워/앰프 모듈 용량 변경이 필요,
경쟁사는 부하 조건에 맞는 적정 파워 모듈만 추가하여 대응³

옵션 모듈

당사와 모듈 범위 유사

- 예: 통신 모듈, I/O 모듈

2

탈부착 모듈 연결 방식으로, 케이블 사용 최소화

1 경쟁사 대비 모듈화 범위 및 모듈 생산/조립 용이성 관점에서 평가

2 ABB Omnicore 제어기 기준으로, Omnicore 전 세대인 IRC5는 모듈화 수준이 비교적 낮음

3 Fanuc의 경우, 고객사에 부가축 – 로봇 동시 사용을 제한하여 부가축 추가 시에도 동일 파워/앰프 용량 유지

4 Modular Management; 모듈화 컨설팅 및 솔루션 제공 기업

[표준화/모듈화] 경쟁사 대비 Gap 존재하는 5개 영역 대상 신규 과제화 및 기존 과제의 범위 확장 필요

HDR 현황은 Hi6 이후 제어기 세대 / 경쟁사는 ABB Omnicore 기준

HDR 표준화/모듈화 수준 및 추진 과제 현황¹

SW 표준화(전 모델 공통 SW 항목 공유 여부로 평가)

항목	경쟁사 대비 Gap	과제 추진 여부 ⁶
OS/ Kernel ²	Hi6부터 전 모델 공통 OS 활용	해당 없음
Motion/ 제어로직	Hi6부터 전 모델 공통 로직 활용	해당 없음
Ethernet /Profinet ³	글로벌 통신 프로토콜 통일	해당 없음
Firmware SW ⁴	Hi6부터 전 모델 공통 Firmware SW 활용	해당 없음
HMI/ 툴체인 ⁵	Hi6부터 전 모델 공통 HMI/ 툴체인 활용	해당 없음
알고리즘 배포/ 업데이트	Hi6부터 전 모델 공통 플랫폼 활용	해당 없음

HW 표준화(경쟁사 대비 HW 표준화율⁷(%)로 평가)

항목	경쟁사 대비 Gap	과제 추진 여부 ⁶
PCB 및 회로 설계, 전원 보드	~80%+, 경쟁사와 유사	해당 없음
CPU	~90%+, 경쟁사와 유사	해당 없음
TR/서보 드라이브	~60-80%, 경쟁사와 유사	해당 없음
커넥터/케이블 규격	~40-50%, 경쟁사(~90%+) 대비 Gap 존재	외함/채시스 표준화 선행 후 신규 과제화 필요
통신 보드/ 모션 컨트롤	~80-90%, 경쟁사와 유사	해당 없음
외함/채시스	~40-50%, 경쟁사(~95%+) 대비 Gap 존재	신규 과제화 필요

경쟁사와 유사 영역 경쟁사 대비 Gap 존재 영역 (상세 후술)

모듈화(모듈화 범위 및 생산/조립 용이성 관점 평가)

항목	경쟁사 대비 수준	과제 추진 여부 ⁶
파워 모듈	경쟁사와 범위 유사	경쟁사 Teardown, DtV 추진 계획 (~'26년 상반기)
메인 모듈	경쟁사와 범위 유사	해당 없음
앰프 모듈	경쟁사와 범위 유사	해당 없음
서보 & Safety 모듈	서보는 경쟁사와 범위 유사; 경쟁사는 Safety 별도 모듈화	서보: 경쟁사 제어기 Teardown, DtV Hi8 세대 이후 자동화 생산에 최적화된 모듈 설계 신규 과제화 필요
부가축 앰프 모듈	경쟁사는 부가축 추가 시 개별 확장 모듈만 추가	최적화된 모듈 설계 신규 과제화 필요
옵션 ⁸ 모듈	경쟁사와 범위 유사	해당 없음
인터- 커넥션	경쟁사는 탈부착 또는 SOP ⁹ 방식, 당사는 케이블링 방식 사용 중	단기적으로는 파워 중심 개선; Hi8 부터 전체 연결 방식 개선

모듈간 아키텍처 구성을 고려한 Top-down
설계 기반 모듈화 및 연결 수준 제고 필요

! Hi6부터 PC 기반 SW 플랫폼으로 전환하며 경쟁사와 유사한 수준 구축하였으나,
HW는 커넥터/케이블 규격 과제 범위 확대 및 외함/채시스 영역 신규 과제 발굴 필요

1 ~12/1 제어플랫폼 확인 내용

2 OS는 제어기 전체 소프트웨어를 관리하며, 애플리케이션 실행/자원 관리/프로세스 제어를 담당하는 시스템 소프트웨어, Kernel은 하드웨어와 소프트웨어 사이에서 메모리/CPU 등 핵심 자원을 직접 제어하는 최상위 코어 엔진

3 Ethernet은 제어기와 장비 간 데이터를 표준 네트워크 방식으로 송수신하는 통신 인터페이스, Profinet은 산업 자동화를 위해 실시간 데이터 전송을 가능하게 하는 산업용 이더넷 프로토콜

4 하드웨어 구동/초기화/드라이버 제어 등 제어기의 기본 동작을 수행하는 소프트웨어

5 HMI는 제어기 상태 모니터링/설정/운영을 사람이 직접 수행할 수 있게 해주는 사용자 인터페이스, 툴체인은 펌웨어와 소프트웨어를 빌드/디버그/배포하기 위한 개발 도구의 통합 환경

6 원가 혁신 과제 외 연구개발 WS에서 자체적으로 '26년 상반기까지의 추진 계획

7 HW 표준화율은 전체 모델 중 유사한 HW 설계 플랫폼을 공용하는 모델의 비중을 의미

8 커뮤니케이션 및 I/O 모듈

9 Standardized Operating Procedure; 케이블 미리 설치/고정 후 모듈 삽입/고정하여 연결하는 방식

[참고] 기능 단위별 경쟁사 제어기 모듈 구성 예시

ABB Omnicore V 시리즈 기준



V250XT
A type



V250XT
B type

모듈

상세 기능

① 파워 모듈

전원 변환 및 공급 체계: Drive 모듈 및 CPU에 전원 공급, Safety chain 전원 관리 등

② 메인 모듈

제어기 핵심 연산 및 제어 처리: 로봇 모션 계산, 실시간 제어 스케줄링 및 Task 관리, Drive/I/O/Safety모듈과 통신 등

③ 드라이브 모듈

모터 구동 제어: 전류/속도/위치 제어, Encoder/Hall/Resolver 피드백 처리, 과전류/과전압 보호 기능 수행 등

④ Safety 모듈

안전 제어: 기능 안전 인터페이스 제공, 이중화 회로 기반의 Fail-safe 동작 보장 등

⑤ 통신 모듈

상위 시스템과 통신: Ethernet/IP, Profinet, Modbus 등 산업용 프로토콜 지원, HMI/Teach Pendant 연결 및 진단 정보 전달

⑥ I/O 모듈

신호 입출력 관리: 센서 입력/액추에이터 출력 제어, Digital/Analog 신호 변환 및 안정화, 외부 장치 동작 상태 모니터링

[생산 자동화] 표준화된 개발-영업-생산 프로세스를 운영하는 경쟁사와 달리 당사는 각 고객의 개별 요구에 맞춤형으로 대응하여 생산 과정의 변동성이 높음

XX 수행 조직

구분	경쟁사 Practice	ABB HDR 현황
제품 로드맵 수립 제품 구성 전략 수립 ¹ 영업 구매 수주 / 생산계획 수립 생산 및 출하	제품 기획 데이터에 기반, 연 단위 신제품 로드맵 수립 R&D 사양에 기반하여 옵션으로 선택 가능한 HW/SW 범위 설정하여 Catalog화 영업 R&D 부서가 정의한 옵션 Catalog 상 명기된 내용 기반 영업활동 수행 구매 영업 예측(모델/옵션별 수요)을 기반으로 연 단위 선구매 , 전체 옵션의 ~5% 수준만 긴급 구매 영업, 생산 수주 시점에 확정된 사양 기준 으로 생산계획 즉시 수립 영업, 생산 생산~출하까지 평균 3-4주 소요 • 영업은 Retrofit이 필요한 사양 변경 시 ² , 변경 비용 수령 및 납품 일자 지연 공지하며 고객사의 생산/출하 이후 사양 변경 최소화	마케팅 중심의 제어기 제품 로드맵 수립 시작 R&D 영업에서 개별적으로 전달하는 고객 요청사항 반영하는 방식으로, 선택 가능한 HW/SW 범위/유형 한정이 어려움 영업 고객별 요청사항 기반 제어기 사양 커스터마이징 구매, 영업 연간 생산계획 기반으로 2~3개월 단위 구매 , 수주 후 사양 변경 발생 시 긴급 구매 반복 • 옵션은 영업팀 품의 후 HDR 구매 또는 외주사(신원)가 직접 구매 영업, 생산 수주 확정 사양 기반으로 생산계획 수립하나, 수주 후 사양 변경 빈도가 높아 계획 변동 빈번히 발생 영업, 생산 생산~출하까지 6주 소요 를 목표로 하나, 고객사³ 사양 변경 시 지연 발생 빈번 • 일부 고객사로부터 추가 비용 수령하나, 모든 고객사에 동일하게 적용되지 않음

시사점

**제어기 생산 프로세스 상 비효율
제거 위해 유관부서 간 협업 및
고객사 영업 가이드라인 확립 필요**

[영업 – 연구개발 협업]

- 영업: 시장/고객의 옵션 요구 데이터 수집 및 공유 필요
- 연구개발: 수령한 시장/고객 데이터 기반, 선택 가능한 제어기 옵션 간소화 및 영업 가이드 제시

[고객사 영업방식]

- 수주 이후 사양 변경 최소화 위해 발생 가능 비용 및 납기 지연에 대한 고객사 사전 안내 강화

1 제어기에 추가 가능한 HW/SW 옵션의 범위 정의하는 단계 2 예. 부가축 추가 3 자동차 OEM 및 부품사

[생산 자동화] 당사는 모듈 조립, 최종 조립, 기능/품질 검사 위주로 공정 내재화 및 자동화한 경쟁사 대비 수작업 위주의 외주 업체 의존도 높음

|초기적

공정 경쟁사 자동화 현황 (%)

부품 수급	해당 없음	주요 부품 사급	공정 자동화율 ('25년 기준)
SMT 공정 ¹	ESTUN FANUC YASKAWA	~100%	도급 및 사급 혼용 • PSM/케이블, 외함 등 기타 자재 신원에서 도급, 메인 모듈은 HDR이 무상 사급
모듈 제조 ²	ESTUN FANUC YASKAWA ■ Kawasaki Robotics	~100%	~100% (외주사 완전 자동화) • 자동화된 SMT 공정 보유업체(피제이전자)에 위탁해 보드 생산
모듈 조립 ³	ESTUN FANUC YASKAWA KUKA ABB	~60-90% (Fanuc ~90%+, 이외 경쟁사 ~60%-80%) • 모듈 간 정렬/체결 품질은 제품 신뢰성에 영향이 높아 전 경쟁사 내재화하며, 부품 다양성/복잡도로 완전 자동화 난이도 높음	~10% (외주사 수작업) • 피제이전자 및 그 외 모듈 제조 업체 수작업, 작업자 의존도 높음
최종 조립 ⁴	ESTUN FANUC YASKAWA KUKA ABB ■ Kawasaki Robotics	~90% • 불량 발생 시 원인 추적/즉각 조치 가능하도록 전 경쟁사 내재화하며, Plug-in, Screw, Cable 연결과 같은 반복 작업이 많아 자동화 용이	0% (외주사 전체 수작업) • 신원 내 작업자가 직접 조립 수행
기능/품질 검사	ESTUN FANUC YASKAWA KUKA ABB ■ Kawasaki Robotics	~60-80% • 전 경쟁사 자체 검증 진행하며, 검사 항목 수가 많고 완전 자동화 위해서는 고난이도 기술력 필요하여 자동화 난이도 높음	0% (외주사 및 당사 전체 수작업) • 위임된 품질 기준에 맞춰 신원이 수작업으로 대리 품질 검사 수행(Jig 검사), 당사 또한 시운전 수작업
포장/물류	FANUC	~90%+ • SCM 및 품질 통제 엄격한 Fanuc만 내재화하며, 무인 운반차, 팔레타이징 솔루션 등 필요 기술 난이도 높지 않아 자동화 용이	0% (외주사 전체 수작업) • 인력 기반 포장/물류 처리

- 전자 부품을 PCB 위에 실장하여 보드를 생산하는 공정으로 전자회로 기반 부품 제조
- 제작된 보드를 하우징/캐넥터 등과 결합, 기능 단위 모듈로 완성하는 공정

- 개별 모듈을 결합하여 제어기 단위로 조립하는 공정
- 제어기 전체를 외함과 결합하고 배선 및 부품 통합 완료하는 공정

- Estun은 제어기 부품 사업으로 시작하여 SMT, 모듈 제조 내재화/자동화
- TDK-Lambda, Kontron AG, WAGO 등

시사점

주요 경쟁사들은 반복 작업 비중이 높고, 자동화 시 품질 비용 절감 가능하여 투입 CAPEX 대비 효과가 큰 모듈 조립, 최종 조립, 검사 공정을 우선적으로 자동화

SMT 및 모듈 제조 공정의 자동화는 부품 사업으로 시작한 Estun 및 세부 부품 단위까지 높은 품질 기준 적용하여 자체 생산 추구하는 일본계(Fanuc, Yaskawa) 중심 진행

- 해당 공정 외주 중인 경쟁사는 자동화 역량 높은 Foxconn, MEAN WELL, TDK-Lambda 등 전문 업체 활용

[생산 Archetype] 제어기 생산방식은 자동화 수준에 따라 구분되며, 중장기 검토 가능한 B 타입은 투자 효율 확보 위해 연 ~2.5만 대 수준의 생산 물량 필요

생산 Archetype은 공정 자동화 수준에 기반하여 구분 (조사 대상 경쟁사들은 공통적으로 표준화 및 모듈화 ~80% 이상 구축)

Type A는 투입 자본 대비 원가절감 효과 상대적으로 낮으며, C는 투자회수 위해 연 ~10만 이상 물량 필요한 Case로 HDR 적용 어려움 예상

HDR 생산 로드맵 고려한
중장기 검토 가능 지향점

Archetype	자동화 수준	예상 원가절감률 ²	CAPEX ³	투자비 회수 위한 생산물량, 대/연간	필요 기술
A 낮은 자동화형 	<50% <ul style="list-style-type: none"> 모듈 제작/조립, 최종 조립 약 40%-50% 수준 자동화; 검사 공정 수작업 '90년대 제어기 부품 제조 사업으로 시작해 낮은 자동화 수준에도 내재화 기반 유지 	~3-5%	~\$8-15M 예상 회수기간 ⁴ ~4-5년	~2만	조립 용이한 DfMA ⁵ 설계 및 기본적인 자동화 기술 필요 <ul style="list-style-type: none"> 셀 단위 반자동 지그 및 픽스처 등
B 중간 자동화형 	~60-80% <ul style="list-style-type: none"> 최종 조립 공정 자동화, 모듈 조립 및 품질 검사 공정은 부분 자동화 	~10-15%	~\$12-25M 예상 회수기간 ⁴ ~3-4년	~2.5만	A 타입 필요 기술 + 자동화 기술 및 데이터 수집 필요 <ul style="list-style-type: none"> 완전 무인 물류(AGV), 자율 이동 로봇 부분 적용 라인 자동 데이터 수집
C 완전 자동화형 	~95%+ <ul style="list-style-type: none"> 기능/품질 검사 공정 외 전체 공정 내재화 및 완전 자동화 현재 부분 자동화된 검사 공정은 비전 솔루션 개발 기반 완전 자동화 추진 	~25-30%	~\$50-80M 예상 회수기간 ⁴ ~3년	~10만	A, B 타입 필요기술 + 공정 정밀 제어, 로봇 기반 자가 조립, AI + MES 통합 품질/물류 제어 등

1. Estun은 초기 사업(제어기 부품 제조) 구조상 SMT, 모듈 제조 중심의 Archetype A로 시작했으나, 품질 경쟁력 강화 위해 자동화를 확대하며 B, C 단계로 전환 중임

2. HDR의 '25년 기준 제어기 생산 방식 대비; 제어기 대당 단위원가 기준 비교 시 추정치

3. 중위 비용 국가(폴란드, 멕시코, 대만, 말레이시아) 기준, 각 공정별 전문가 추정 필요 투자 비용을 우선 산정 후 각 타입별 자동화 대상 공정에 필요 Capex를 합산하여 산정

4. 회수기간 = 추정 Capex / 연간 예상 원가절감액으로 정의 (외부 전문가 Input 기반)

5. Design for Manufacturing & Assembly, 제조 및 조립 용이성 고려한 설계

[생산 Archetype] FANUC/ABB 사례 검토 시, 생산 Archetype 전환 시마다 이전 방식 대비 제어기 대당 단위원가의 ~10-20% 절감한 것으로 추정

Fanuc은 전체 제어기 생산공장(日 츠쿠바, 日 미부) 기준 과거 대비 절감 수준, ABB는 스웨덴 공장 대비 상해 공장의 절감 수준

경쟁사	생산 Archetype 전환 단계			단위원가 절감 수준		
	Type A	Type B	Type C	A > B	B > C	
FANUC ¹	로봇 사업 초기 ('70-'90년대) <ul style="list-style-type: none"> 최종 조립/검사 중심의 낮은 자동화 원가 절감 및 소구점 확보를 목표로, 사업 초기부터 전 공정 자동화 (Type C)를 지향 	사업 성장기 ('00-'10년대) <ul style="list-style-type: none"> 난이도가 높은 공정²까지 점진적 내재화 및 자동화 추진 기존 사업³에서 창출된 현금흐름 기반 과감한 Capex 투자 지속 	As-Is ('10년대~) <ul style="list-style-type: none"> 전 공정 ~95% 자동화 연간 생산물량 10만대 이상 예측 시점에 회수 기간 3-4년 고려하여 대규모 투자 감행 	~15-20%	추가 ~10-15% 총 ~25-35%	<div style="border: 1px solid blue; border-radius: 50%; padding: 5px; margin-left: 20px;"> “” </div> <p>FANUC은 원가 절감 및 자동화 모델 구축 통한 소구점 확보를 목표로 '70년대부터 높은 내재화 및 자동화를 추진 – 전 Fanuc Deputy General Manager</p>
ABB	로봇 사업 구축: 스웨덴 베르테로스 공장 ('80-'00년대) <ul style="list-style-type: none"> 공정의 ~60-70% 수준의 자동화 (~50% 내재화 기준) 역량 보유 <p><i>ABB는 '14년부터 Omnicore 출시('19년) 전까지 ~3-4년 동안 본격 Archetype B 구축을 위한 표준화 및 모듈화 본격 추진</i></p>	As-Is: 상해 공장 신설 ('10-'20년대) <ul style="list-style-type: none"> 공정의 ~80%의 자동화 수준(~50% 내재화 기준) 달성 생산물량 최소 2.5만⁴, Capex (~\$30-35M) 고려, ~4년 회수기간 예상하며 추진 	To-Be ('20년대 후반~) <ul style="list-style-type: none"> 전 공정 완전 자동화 목표 10만 이상의 생산 물량 도달 시 3년 안에 회수 가능하다고 판단, 추진 고려 	~25%	구축 이전 자동화 효과 ~15% 중국으로의 생산 거점 이전 효과 ~10%	<div style="border: 1px solid blue; border-radius: 50%; padding: 5px; margin-left: 20px;"> “” </div> <p>원가 절감 위해 중국 상해에 자동화 수준을 약 20% 가량 높인 제어기 공장 신설, 지속 자동화 추진 계획 – 전 ABB R&D Manager</p>

1. Fanuc의 경우, 기술 유출 리스크로 중국 내 제어기 생산공장 신설 미추 내재화로 인한 생산 비효율 및 외주 마진 제거만 포함

2. SMT/모듈 제조

3. 공작기계용 제어장치 및 기술 사업

4. 현재 연간 생산량 약 4-5만 수준

5. 자동화로 인한 효과 제외하고

[생산 Archetype] 해외 로봇OEM은 연간 제어기 생산 규모 ~10,000대 도달 시점부터 본격적으로 Type B 수준의 자동화 투자를 선제적으로 검토함

HDR 유사 체급 경쟁사 자동화 추진 현황

# 자동화 구축 공정 순서						
	SMT 공정	모듈 제조	모듈 조립	최종 조립	품질 검사	포장/물류
공정 자동화 우선순위	Capex 회수 효율을 고려해 생산 물량 확보 이후 공정 내재화/자동화 단계적 추진	3	2	1	내재/외주화 선택 사항	
	• 사업 모태가 제어기 모듈 제조 또는 EMS인 경우에 한하여 일부 자동화 추진	투자 시점에는 차이가 있으나, 자동화 시 3개 공정을 동시 추진하는 것이 일반적				
투자 회수 필요 생산물량 대/연간	~70,000-100,000+		~25,000+		내재/외주화 선택 사항	
투자 검토시점 필요 생산물량 대/연간	~50,000+		~10,000+		내재/외주화 선택 사항	
해외 로봇 OEM 사례	<p>“”</p> <p>SIASUN </p> <p>자사는 최근 제어기 제조 과정의 자동화를 위해 투자를 시도…, 생산물량 10,000대 시점부터 선제적으로 진행하고자 함</p> <p>– 전 SIASUN R&D Engineer</p>	<p>“”</p> <p>STEP </p> <p>현재 연간 ~10,000대를 생산 중이며 자동 조립-검사 라인 구축… 자동화 수준 지속적으로 높일 계획</p> <p>– 관련 보도 자료</p>				

시사점

타사는 연간 생산 10,000대 도달 시점부터 본격 자동화 투자를 계획, 품질 검사 – 최종 조립 – 모듈 조립순으로 투자하여 복수 공정 동시 자동화를 추진

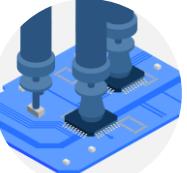
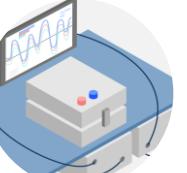
최근 로봇 제조사는 생산물량이 1만대 수준일 때부터 자동화 투자 적극 검토… 다만, 최근 사업 초기부터 자동화에 투자하는 일부 제조사는 투자금액 회수 실패… 현실적인 물량 예측에 기반한 자동화 추진 계획 수립 필요
– 전 ABB R&D Manager

일부 중소 로봇 제조사는 연간 생산 물량이 2만대에 도달하기도 전에 자동화에 큰 규모의 투자를 진행… 단, 이 경우 지나치게 낙관적인 생산물량 전망은 지양해야 함
– 전 FANUC Deputy General Manager

[Type B 상세] SMT 및 모듈 제조 공정은 대형 외주사 활용하며, 이외 수입 검사 공정부터 자동화 기반 내재화

ABB 中 上해 공장 제어기 생산 라인 기준('22년 준공)

■ 자동화 ■ 부분 자동화 ■ 수작업 ■ 품질/수율 관점 안정화 필수 공정

SMT 공정			모듈 제조			수입 검사		
								
PCB에 전자부품을 자동으로 실장/납땜하는 고속 표면실장 공정	전원/드라이브/I/O 등 기능별 전장 모듈을 조립하는 공정	기구물 외관 검사 (외함/브라켓/패널 등 검사)	전기적 특성 검사 (노이즈 필터 및 회생방전저항 검사)	PCB/보드 검사	모듈 사전 기능 검사 (수입 검사 최종 확인 포함)			
경쟁사 자동화 현황	외주사 자동화 <ul style="list-style-type: none">상해 공장 기준, 생산물량 3-4만대 수준인 ABB는 자동화 공정 구축한 외주사 활용	외주사 자동화 <ul style="list-style-type: none">상해 공장 기준, 생산물량 3-4만대 수준인 ABB는 자동화 공정 구축한 외주사 활용	수작업 <ul style="list-style-type: none">부품 간 기하학적 편차 존재하여 시각적 판단 필요	부분 자동화 <ul style="list-style-type: none">임피던스/절연 측정³은 장비로 자동화단자 상태/불량 모드 판정은 작업자 수행	자동화 <ul style="list-style-type: none">ICT⁵/AOI⁶로 자동화하나, 잠재 불량 적발이 어려워 JTAG⁷, CSA⁸ 등 기술 확대 적용 필요	부분 자동화 <ul style="list-style-type: none">통신·엔코더 등 기본 기능 점검은 자동화Fail 원인 분석과 최종 승인은 수동 판단		
핵심 장비/ 기술/인력	N/A	N/A	[장비] 버너어/ マイ크로미터 ¹ , 고정 게이지 ² [기술] 치수 공차 판독, 형상 불량 판정 기술 [인력] 기구 QC	[장비] LCR 미터 ⁴ , 절연저항 테스터 [기술] 임피던스 해석, 절연 파고 모드 분석 [인력] 전장 QC	[장비] ICT ⁵ , AOI ⁶ , JTAG ⁷ , CSA ⁸ , 열 이미징 장비 [기술] 솔더링 패턴 해석, ICT Fail 분석 [인력] PCB QC, PCB Failure 분석 엔지니어	[장비/툴] 통신/엔코더 테스터, MES [기술] 시험데이터 정합성 판단 [인력] 전기시험자, QC Supervisor		
HD현대로보티кс 외주사(피제이전자) 자동화	외주사 ~10% 자동화	외주사(신원) 수작업						

1. 기구물 치수/공차 측정용 정밀 계측기

2. 기구 치수·홀 위치의 합격/불합격을 즉시 판단하는 전용 치수 검사 지그

3. 전압·전류 관계 기반으로 부품/회로의 전기적 건전성을 평가하는 시험

4. 커패시턴스/저항 등 전기적 특성을 측정하는 장비

5. In-Circuit Test; PCB 구성요소의 단락/개방/RCL 값 등을 자동 검사하는 회로 단위 검사

6. Automated Optical Inspection; 솔더/부품 불량을 영상 처리로 자동 판정하는 광학 검사

7. 통신/센서/액추에이터 등 시스템 간 신호 교환을 검증하는 기능 시험

8. Chip Scale Assembly; 칩 실장 품질(솔더링/정렬 등)을 검사하는 PCB 품질관리 공정

[Type B 상세] 모듈 조립 및 최종 조립 영역은 자동화 공정의 핵심이며, 접착 및 용착 유형의 공정 라인 구축 수준이 품질과 직결

ABB 中 上海 공장 제어기 생산 라인 기준('22년 준공)

■ 자동화 ■ 부분 자동화 ■ 수작업 ■ 품질/수율 관점 안정화 필수 공정

모듈 조립 → 최종 조립					
경쟁사 자동화 현황	모듈 조립			최종 조립	
	자동화	자동화	수작업	부분 자동화	케이블 절단 외 자동화
<p>자동화</p> <ul style="list-style-type: none"> 단순 반복 체결 공정은 로봇으로 자동화 토크/각도 모니터링 기반 체결 품질 확보 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] 토크 드라이버/체결 지그 [기술] 체결 토크/각도 제어 기술 [인력] 기구 조립자 	<p>자동화</p> <ul style="list-style-type: none"> Force–Stroke 제어¹ 기반 자동화 자동 체결 로봇으로 토크/각도 모니터링 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] Press-fit 머신, 삽입력 센서, EoAT² [기술] Force–Stroke Curve 판독 기술, 토크/각도 자동화 파라미터 튜닝 [인력] 전기 조립자, 자동화 엔지니어 	<p>수작업</p> <ul style="list-style-type: none"> 정밀 정렬/ESD³/열 인터페이스 특성으로 인해 수작업 품질 편차 발생 시 수율 저하의 주요 원인이 되며, 속련공 필수 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] 정밀 토크 드라이버/지그, ESD³ 매트, 열 패드 [기술] 정밀 정렬/간섭 판단, ESD 핸들링, Thermal 인터페이스 관리 기술 [인력] 제어/드라이브 모듈 조립자 	<p>부분 자동화</p> <ul style="list-style-type: none"> 반복 체결만 부분 자동화(20~60%) 절연/접지/정렬/동작 검증 등은 수작업 유지 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] 절연/접지 테스터, 토크 드라이버/체결 지그 [기술] 중량 모듈 정렬/체결, 접점/동작 검사⁴ 기술, 팬 풍량/소음 판단⁵ 등 [인력] 모듈 조립자, QC 검사관 	<p>케이블 절단 외 자동화</p> <ul style="list-style-type: none"> 배선 준비공정은 자동화; 체결은 부분 자동화이며 간헐 불량이 자주 발생해 표준화 및 기술 도입으로 품질 확보 필수 배선 다양성/절단 길이 편차로 케이블 절단은 수작업 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] 압착기/연속성 테스터, 자동 스트리퍼⁶, 토크 드라이버⁷ [기술] 하네스 품질관리, 전기 연속성 검사, 토크 관리 기술 [인력] 배선 기술자, 기계 조립자 	<p>자동화</p> <ul style="list-style-type: none"> 라벨 부착/OCR⁸ 스캔 자동화 전기값 검사는 자동, 외관/배선/커넥터 판정만 수동 OK 필요 <p>핵심 장비/기술/인력</p> <ul style="list-style-type: none"> [장비] 라벨 프린터, 스캐너, 산업용 로봇/코봇⁹, OCR⁸, 전원공급기 [기술] OCR 판독, Vision Alignment, 전기동작 종합 판정 [인력] 라벨링 작업 관리자, QC 검사관

HD현대로보틱스 외주사(신원) 수작업

1 삽입력(Force)과 범위(Stroke) 곡선을 기반으로 체결 품질을 자동 판정하는 제어 방식

2 End of Arm Tool; 로봇 팔 끝에 장착하는 작업용 툴(스크류 드라이버, 그리퍼 등) 구성품

3 Electro Static Discharge; 정전기 유발로 인한 전자부품 손상을 방지하기 위한 작업 환경/취급 규칙

4 스위치/단자 등의 접점 저항 및 정상 동작 여부를 확인하는 기능 시험

5 팬 회전수/풍량/이상 소음을 측정해 냉각 성능을 평가하는 검사

6. 케이블 절단/피복 제거를 자동으로 수행하는 배선 가공 장비

7. 설정된 토크값으로 나사를 정밀하게 체결하는 전동 체결 공구

8. Optical Character Recognition, 라벨/시리얼 번호를 자동 인식해 검증하는 비전 기반 문자 판독 기술

9. Collaborate Robot; 작업자와 함께 안전하게 작업할 수 있도록 설계된 협동 로봇

[Type B 상세] 검사 공정은 조립 대비 자동화 위한 초기 구축비용 높으나, 연 2만대 이상의 생산물량 확보 시 규모의 경제 창출 용이함

ABB 中 上해 공장 제어기 생산 라인 기준('22년 준공)

■ 자동화 ■ 부분 자동화 ■ 수작업 ■ 품질/수율 관점 안정화 필수 공정

기능/품질 검사		포장/물류											
	전기적 안전 및 환경 신뢰성 테스트 (번인/절연/내압/안전/충격/진동/습도 검사)		기능 및 시퀀스 검증 테스트 (FCT ³ , EOL ⁴ , 기능 Run-in 테스트)		시각/외관 테스트 (Visual Inspection)		품질 승인 및 최종 완료 테스트 (ICT, QA 최종 승인, Testing 완료 검사)		포장 (완충재 삽입, 박스 포장, 외관 보호)		박스 라벨링		내부 이송 및 포장/물류 완료 검사
경쟁사 자동화 현황	자동화(충격/진동/습도 검사는 외주사 활용) • 표준 챔버 ¹ /전기 안전 장비 기반으로 80~100% 자동화, 로딩/언로딩 일부 수동	자동화 • 스크립트 기반, 자동 검증 중 • 실제 Fail 발생 시 원인 분석이 어려워, Fail Signature ⁵ DB 구축 필요	자동화 • AI 비전 기술 기반 검사 자동화 • 초기 구축 비용 존재, 경제성 창출 위해 대량생산 필요	수작업 • 측정 자체는 MES로 수행하나, Fail 분석/경계 판정은 엔지니어 수동 판단 필수	부분 자동화 • 박스 성형은 완전 자동화되나 완충재 삽입/보호 포장은 수동 유지	자동화 • 바코드 스캔/MES 연동까지 완전 자동화 가능	포장 검사 외 자동화 • 공정 간 자동 이송, 팔레트 로딩/언로딩 ~80%+ 자동화 • 포장 상태 최종 승인만 수동 판단						
핵심 장비/ 기술/인력	[장비] 챔버 ¹ , HI-POT ² , Safety Simulator, 진동/낙하 시험기 [기술] 스트레스/절연/Safety 해석 기술 [인력] 신뢰성/QA 엔지니어	[장비] FCT 스테이션 / EOL 자동 스테이션 [기술] 자동 시험 스크립트 운영, 시퀀스 제어, Fault/Warning 패턴 분석 기술 [인력] 테스트 엔지니어	[장비] 비전 카메라, 조명 셋업 [기술] 외관 결함 딥러닝 모델 (스크래치/눌림/누락) 적용 및 튜닝 [인력] QA 검사관	[장비] ICT Fixture / Pin Tester ⁶ [기술] 회로 단락/오픈 분석, 시험 로그 정합성 검증 [인력] ICT/QA 엔지니어	[장비] 박스 포머(Box Former), 완충재 세팅 지그 [기술] 충격 보호 설계(패킹 패턴/적층 방식) [인력] 포장 작업자	[장비] 바코드 스캐너, 산업용 프린터 [기술] Serial/MAC ⁷ Traceability 운영 [인력] 물류 관리자	[장비] AGV ⁸ /AMR ⁹ , 리더기, WMS ¹⁰ 시스템 [기술] WMS/AGV Routing 운영, 팔레타이저/디팔레타이저 제어 [인력] 물류 관리자, 물류 QC						
HD현대로보틱스 외주사(신원) 수작업, 당사 시운전 수작업													

HD현대로보틱스 외주사(신원) 수작업, 당사 시운전 수작업

1 온도/습도/진동 등 환경 조건을 자동으로 재현하는 시험 장비

2 High Potential Test; 절연 성능을 검증하기 위해 고전압을 인가해 누설전류를 측정하는 안전 검사

3 Functional Test; 전원/통신/I/O 등 제어기의 실제 기능을 자동 시나리오 기반으로 검증하는 시험

4 End of Line Test; 최종 출하 전 SW 부팅/통신/모션/Safety 등 전체 기능을 통합 검증하는 최종 검사

5 시험 과정에서 기록된 전압/전류/토크 등 신호 패턴을 분석하여 불량 원인을 규명하는 기법

자료: 전문가 인터뷰, 문헌 조사

6 각 단자(Pin)의 전기적 연결 상태(연속성, 단락, 개방)를 자동으로 점검하는 장비

7 제품 고유 식별번호(Serial, MAC)를 스캔/등록하여 제조/출하 이력을 추적하는 과정

8 Automated Guided Vehicle; 경로를 따라 자율 이동하며 자재/완제품을 운반하는 자동 물류 차량

9 Autonomous Mobile Robot; 지도를 기반으로 스스로 경로를 판단해 이동하는 자율주행 물류 로봇

10 Warehouse Management System; 입출고/적재/재고/로케이션 등을 실시간으로 관리하는 창고 운영 시스템

[Type B 상세] Type B 생산방식 구현을 위해 Critical Mass 생산물량 확보 및 품질/라인/공급망 안정화, 기술 인력 및 협력업체 사전 확보 필요

상세 후술

구분	잠재 리스크	대응 방향성
생산물량 확보	<p>자동화는 고정비 투자 중심이므로, 충분한 생산물량이 전제되지 않으면 대당 생산 단가가 상승하여 투자 회수 어려움</p> <ul style="list-style-type: none">수요 변동 시 생산 라인 가동률 저하로 투자효율 악화 가능성 존재	<p>생산 물량/Mix 기반 ROI 산정 후 단계적 자동화 투자</p> <ul style="list-style-type: none">범용 장비는 3rd-party 장비 렌탈/성능기반 계약(PBL) 활용하여 초기 Capex 최소화 추진
품질 안정화	<p>약 20년 전부터 외주 생산으로 자체 생산 관련 노하우 제한적이며, 필드에서 발생 가능한 품질 및 수율 리스크 대응 어려움</p> <ul style="list-style-type: none">PCB/보드 수입검사, 모듈 조립 시 접착, 최종 조립 시 Wiring 및 일부 검사 공정은 자동화 난이도가 높으며 라인 구축 후 오류 발생률 높음	<p>양산 초기 중점관리 공정 대상 집중 품질 모니터링 프로그램 운영 고난도 자동화 공정은 전문 협력사 및 컨설팅사와 공동 개발 검토</p>
공급망 구축	<p>제어기 자체 생산 시 시장 상황에 따라 핵심 부품 수급 불안정 발생 가능</p> <ul style="list-style-type: none">핵심 부품의 해외 의존도 및 리드타임 증가로, 공급사 품질/납기 변동성에 따른 예기치 못한 생산 중단 가능성 존재	<p>핵심 부품은 Dual sourcing 기반 단일 벤더 리스크 축소 및 해외 의존도가 높은 부품은 국내 대체 벤더 발굴 또는 사전 공동개발</p>
라인 유지보수	<p>자동화 설비 유지보수 체계 미정립 시 다운타임 증가로 계획 대비 생산성 및 비용절감 효과 저하</p> <ul style="list-style-type: none">설비 고장 시 긴급 대응 능력 부족 및 예방정비, 예비부품 운영 프로세스 미흡 등	<p>설비 도입 단계부터 예방정비 기반의 유지보수 표준 절차 구축 및 외부 업체 상주 지원 계약 검토</p> <p>주요 자동화 장비 Spare parts 리스트화 및 재고 확보</p>
전문인력 소싱	<p>HW, SW, QA, 생산기술 등 유관 조직 체제 개편 및 신규 채용이 계획 대비 지연되어 안정적 라인 운영 불가</p> <ul style="list-style-type: none">자동화 체제를 고려한 최적 조직체계 확립 불가 시 운영상 비효율 발생	<p>직군별 필수 인력 역량 정의 및 Fast-track 채용 프로세스 운영</p> <ul style="list-style-type: none">초기 양산 대응을 위해 경력직 전문가 단기 컨설턴트 형태로 투입 방식도 함께 검토
생산성/ 단가 절감	<p>자동화 라인 구축 과정에서 완제품 수율 저하 발생 또는 공정 자동화에 따른 생산원가 절감 효과 초기 산정 대비 미달</p>	<p>원가절감 효과 주기적 모니터링 및 관리 조직 운영</p> <ul style="list-style-type: none">개발-영업-생산 프로세스 상 비효율 모니터링 및 방지 정책 수립 (예. 과도한 커스터마이징 요구 사전 방지 등)

[Type B 상세 – 참고] 품질 리스크 발생 가능성 높은 주요 공정별 자동화 라인 구축 방향성

경쟁사(ABB) 자동화 공장

경쟁사(ABB) 수작업 공정

공정별 자동화 구축 시 잠재 리스크

[수입 검사 – PCB/보드 검사] 자동 검사 구축에도 불구하고 보드 내부 불량(예. 미세 낭땜 문제) 발견 일부 누락될 수 있음

- 전기적으로는 정상처럼 보이나, 실제 사용 중 불량 발생 가능

[모듈 조립 – 접착/고정 경화] 자동화가 어려운 공정이며, 작업자 숙련도에 따라 품질 변동성 존재할 수 있음

- 모듈 간 정렬/접착 두께가 미세하게 달라도 성능 저하/고장 발생

[최종 조립 – 전체 Wiring] ~80%+ 자동화 된 공정에도 불구하고 단품 검사로는 검출되지 않는 숨은 접촉 불량 발생 가능

- 케이블이 외관상 정상이어도 미세 접촉불량으로 제품 오작동 가능

[기능/품질 검사 – FCT, EOL 테스트] 단일 기능 검증으로 실제 사용 환경(예. 복합 부하/상호작용)에서 발생할 수 있는 오류 발견 어려움

[기능/품질 검사 –Visual Inspection] 육안으로 검사 시 미세 결함 검출 한계 존재

- 자동화 난이도 및 자체 구축 비용 높아 연간 3-4만 생산 물량 필요

대응 방향성 (경쟁사 Lessons Learned 기반)

점진적으로 심층 검사 장비/기술 확보 및 도입하며 보드 내부 불량까지 탐지

- JTAG, 전류 패턴 분석

작업자 보조 장비/기술 도입 및 숙련공(~5년+ 경력) 확보 필요

정렬 보정용 지그 도입, 접착제 도포 기준(양/압력) 표준화 및
자동 센서 적용

케이블 길이/형상 표준화로 작업 편차 최소화한 후, 고도의 자동화 기술 점진적 도입

- Vision 기술 기반 케이블 배선 검사, 체결/검사 데이터를 자동로깅하여 품질 편차 요인 추적

외부 ATE¹ 업체 활용, 데이터 기반 품질 관리 체계 구축

- 다양한 부하/온도 등 조건 시뮬레이션 가능한 자동 테스트 장비 플랫폼 도입, 오류 패턴 DB 기반 자동 탐지 모델 적용

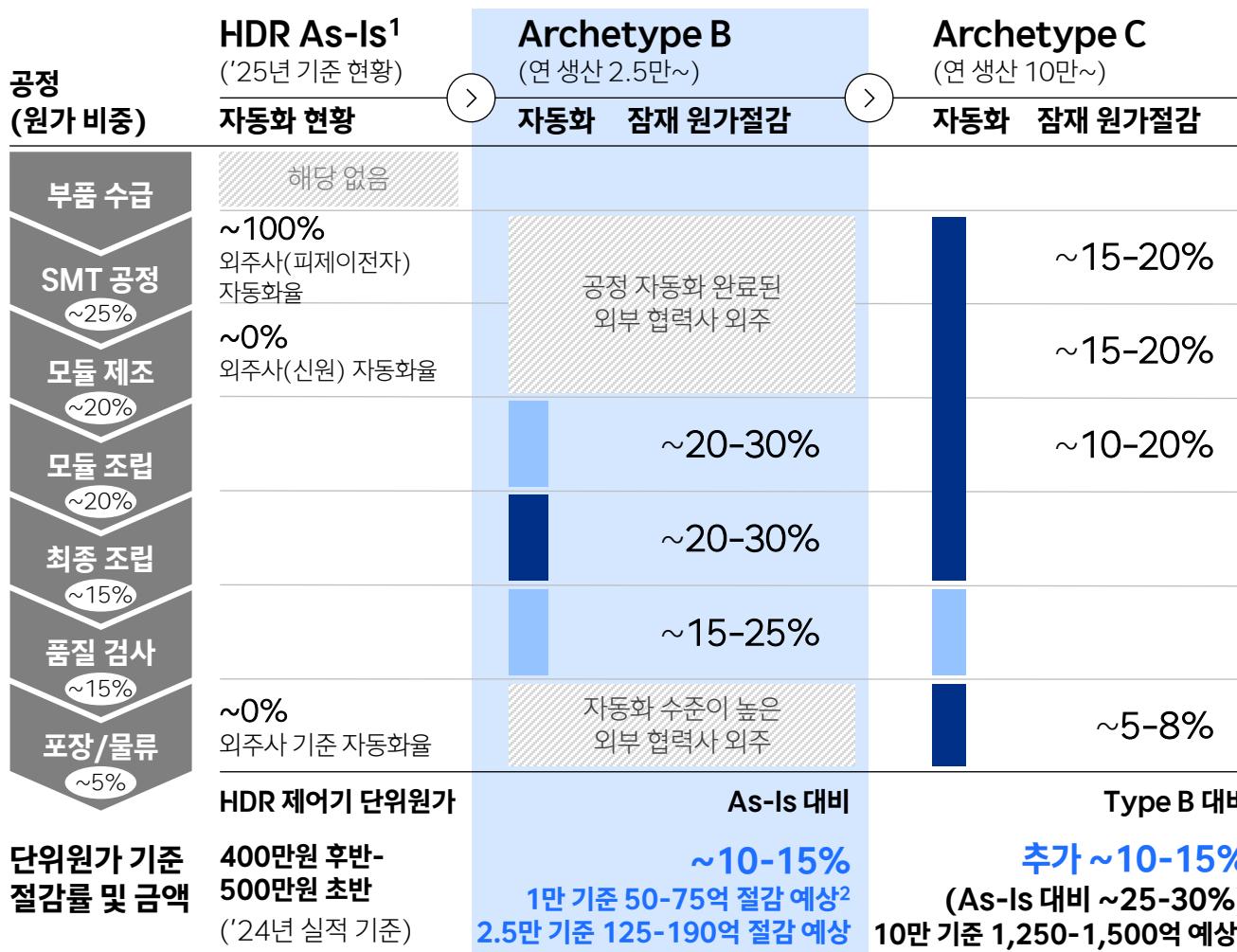
물량 3-4만대 시점부터 자동화 기술 도입을 목표로, 3rd-party 전문 업체와 협업하여 기술 튜닝/모델 개발

- 딥러닝 기반 Vision 모델로 미세 결함 검출 강화

1 Automatic Test Equipment; 자동 테스트 장비 업체

[생산방식 전환] Archetype B로 전환 시 As-Is 대비 ~10-15% 수준의 제어기 원가절감 가능성 존재

원가 절감률 추정치 적용 기반 초기적 분석이며, HDR 현황 기준으로 예상 절감률 및 필요 Capex 규모 상세 검증 필요



1. 11/17-18 통합구매팀, 로봇생산팀 확인 내용 기반

2. HDR 제어기 단위원가 500만원 가정

3. Estun은 초기 사업(제어기 부품 제조) 구조상 SMT, 모듈 제조 중심의 Archetype A로 시작했으나, 품질 경쟁력 강화 위해 자동화를 확대하며 B, C 단계로 전환 중임

■ 자동화 ■ 부분 자동화

시사점

Type B 전환 시 인건비 절감과 생산 효율 향상으로 제어기 대당 단위원가 ~10-15% 절감 가능 예상

향후 로봇 구조 복잡성 및 기능적 요구사항 확대에 따라 제어기 또한 제조 복잡도 높아질 것으로 예상되며, 이 경우 품질 변동성 최소화 및 IP 오너십 확보 차원에서 생산 공정 내재화 및 자동화의 중요도는 더욱 증가할 것으로 전망

“” 생산 자동화는 단순 원가 절감뿐만 아니라 품질 이슈 방지 목적으로 존재… 복잡한 제어기 조립은 작은 조립 실수 하나가 시스템 전체 결함으로 이어짐
– 전 FANUC Deputy General Manager

[생산방식 전환] 주요 경쟁사는 투자 효율이 높은 공정을 우선 내재화 및 자동화 하였으며, 예상 CAPEX 대비 상대적 기대효과 낮은 공정은 후순위화

모듈 및 최종 조립, 기능/품질 검사 공정은 Type B, SMT 공정, 모듈 제조, 포장/물류 공정은 Type C 수준 가정

공정 (원가 비중)	필요 조건		XX: 공정 자동화 시 우선순위 확보 필요 인력	Challenges / 고려사항	경쟁사 Lessons Learned
	Capex ¹ 및 원가 절감률	주요 기술			
SMT 공정 ~25%	250-450억 15-20%	• 프린팅 및 고속 실장(Pick & Place), Reflow ²	• SMT 엔지니어(2), 프로그램 개발자(2) , QA/데이터 통합 엔지니어(3-4)	기술 확보에 높은 Capex 필요, 외주업체의 기술력 수준 높음	투자 Capex 대비 원가 절감 효과가 높은 모듈 및 최종 조립, 기능/품질 검사를 우선 자동화 외주 업체와 원가 차이가 상대적으로 작고 필요 Capex 대비 기대효과 높지 않은 SMT, 모듈 제조, 포장/물류는 우선순위 낮음
	90-170억 15-20%	• Thermal Imaging, AI 결합 검출 • BGA ³	• 전력전자(2)/공정(2)/열시험 엔지니어(1-2)	기술력(특히 BGA) 확보 위한 높은 Capex 요구됨	
	70-140억 20-30%	• Vision 정렬 ⁴ , 토크 모니터링, 로봇 조립	• 로봇 프로그래머(3-4), Fixture 설계(2) , 공정 엔지니어(1-2)	커넥터 정렬/소형 부품 정밀 조립 자동화 난도 매우 높으며 인력 확보가 핵심, 안정화까지 12-18개월 소요	
	70-140억 20-30%	• 하네스 조립 스테이션 ⁵ • 자동 토크 체결 시스템	• 전장 조립자(2-3) , 하네스 작업자(3-4), QA 오퍼레이터(2)	반복 공정이 많아 자동화 용이하며 표준작업 정착까지 ~6개월 소요	
	90-170억 15-25%	• ICT, Flying-probe ⁶ , HIL ⁷ , AOI ⁸ 기술	• SW 엔지니어(2) , 신뢰성 엔지니어(1-2), Fixture 설계자(2)	자동화 난이도가 가장 높으며 기술력 확보 필수, 시스템/Fixture tuning에 ~18개월 소요	
	70-110억 5-8%	• RFID, Smart Palletizing ⁹ , AGV ¹⁰ • WMS/MES 연동	• AGV/ WMS 엔지니어(2-3) • 물류 운영 인력은 최소화(2-3)	내재화는 선택 사항 자동화 기술 난이도 높지 않아 내재화 시 자동화 도입 필요	

1. 폴란드, 멕시코, 대만, 말레이시아와 같은 중위 비용 국가 기준 추정치

2. SMT에서 솔더 페이스트를 녹여 부품을 PCB에 접합하는 열처리 공정

3. 하단에 솔더볼 배열을 가진 IC 패키지로, 고밀도/고성능 보드에서 사용됨

4. 카메라 기반 영상 인식을 통해 부품나사 체결 등 조립 공정에서 체결 토크를 실시간 측정/기록해 품질 편차를 방지하는 기술

5. 전선 커넥터 삽입, 압착, 배선 정리를 자동화하는 공정 모듈

6. 접촉식 ICT 대비 Fixture 없이 움직이는 프로브로 회로를 검사하는 방식

7. Hardware-in-the-Loop, 실제 하드웨어와 시뮬레이션 환경을 연결해 제어기 기능을 자동으로 테스트하는 고난도 검사 방식

8. Automated Optical Inspection, 카메라/조명 기반으로 SMT/조립 품질을 자동 검사하는 공정

9. 레트 적재를 자동화한 시스템으로, 규칙 기반 또는 Vision 기반으로 물류 효율/안정성을 개선

10. Automated Guided Vehicle, 지정된 경로를 따라 부품/자재를 자동 운반하는 자율 물류 장비

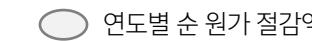
[생산방식 전환] HDR의 연간 생산물량 계획 고려 시, '30년대 초반을 타겟으로 Archetype B으로의 전환 검토가 가능함

Archetype B 기준 원가 절감률 추정치 적용 기반이며, HDR 현황 기준으로 예상 절감률 및 필요 Capex 규모 상세 검증 필요

HDR 중장기 계획 기반 자동화 로드맵¹

'26년 생산물량, 대		'27년 예상 매출, 억 원		'28년 생산물량, 대		'29년 예상 매출, 억 원		'30년 생산물량, 대		'31년 생산물량, 대		'32년 예상 매출, 억 원		'33년 생산물량, 대		'34년 예상 매출, 억 원		'35년 생산물량, 대	
8,000	10,000	3,300	4,000	12,000	14,000	20,000	25,000	31,500	40,000	50,000	63,000	12,500	16,000	20,000	25,000	31,500	31,500	31,500	31,500
추진 내용	[단기] Archetype 전환 전 단기 원가 절감 추진	[중기] 생산 자동화 위한 단계적 Capex 투자 집행 및 라인 구축	[장기] 자동화 생산라인 안정화 및 생산 혁신 적용범위 확대																
표준화/ 모듈화 (연구개발)	<ul style="list-style-type: none"> 단기 원가 절감 설계 변경 표준화, 모듈화 단계적 추진 	<ul style="list-style-type: none"> 자동화 위한 표준화 및 모듈화 설계 지속 고도화 	<ul style="list-style-type: none"> 추가 공정 자동화 위한 표준화 및 모듈화 추진 																
자동화 (구매/제조)	<ul style="list-style-type: none"> 주요 모듈/부품 사급 전환 및 BCC 소싱 단계적 자동화 검토 	<ul style="list-style-type: none"> 공정 자동화 투자 계획 수립 우선 자동화 공정 대상 PoC 수행 	<ul style="list-style-type: none"> 자동화 핵심 공정 수율 안정화 대상 공정 내 자동화 범위 확대 적용 추가 자동화 대상 후보 공정 검토 																
투자/회수 Simulation ²	해당 없음									~130	~190	~250	~310	~390					
연누적, 억 원										~90	~270	~340	~200	~0	~230	~540	~940		
										회수 기간 ~5년									

1 '31년 이후 연간 생산물량은 '26년-'30년 CAGR 적용하여 산정, 전사 예상 매출은 '30년 대당 단가(매출 ÷ 생산물량) 활용 추정
'33년부터 자동화 공정 안정화 완료 및 목표 예상 절감률 100% 적용 가정



단기적으로 구매 원가 절감, 계획생산 체계 확보 위한 HW 표준화 및 모듈화 수행 필요

'28년부터 연 생산물량 ~2.5만대 시점을 타겟으로 Type B 수준의 자동화 생산라인 구축 투자 검토 필요

“ ”

회수기간은 최대 5년으로 고려하고 자동화 투자를 계획해야 과도한 적자 발생 리스크를 낮출 수 있음
– 전 ABB Deputy Manager

[혁신 로드맵 – 구매/제조]

상세 후술

	'26년	'27년	'28년	'29년	'30년	'31년	'32년	'33년	'34년	'35년
생산물량, 대	8,000	10,000	12,000	14,000	20,000	25,000	31,500	40,000	50,000	63,000
예상 매출, 억 원	3,300	4,000	5,300	7,150	10,000	12,500	16,000	20,000	25,000	31,500
추진 계획	<p>[단기] Archetype 전환 전 단기 원가 절감 추진</p> <ul style="list-style-type: none"> (예시) 주요 모듈 및 부품 사급 전환 및 BCC 공급사 발굴 (예시) 공정별 신규 제조 협력사 발굴 통한 제조원가 절감 (예시) 우선순위 자동화 공정 부분 내재화 및 혁신기회 발굴 	<p>[중기] 생산 자동화 위한 단계적 Capex 투자 집행 및 라인 구축</p> <ul style="list-style-type: none"> (예시) 공정 자동화 투자계획 검토 (예시) 우선순위 자동화 적용 공정 대상 PoC 수행 <ul style="list-style-type: none"> 품질 검사: ... 최종 조립: ... 모듈 조립: ... 	<p>[장기] 자동화 생산라인 안정화 및 생산혁신 범위 확대</p> <ul style="list-style-type: none"> (예시) 자동화 핵심 공정 수율 안정화 (~'32년) (예시) 대상 공정 내 자동화 범위 확대 적용 (예시) 추가 자동화 대상 후보 공정 파악 							
필요 투자 및 리소스	• ///	<ul style="list-style-type: none"> (예시-재무) 각 공정별 자동화 구축 CAPEX (예시-인적 역량) 자동화 협력사 (외부), 공정 자동화 설계 전문가 (내부) 등 	• ///							

[혁신 로드맵 – 구매/제조 단기 계획]

● 기존 원가혁신 과제 확대 ● 신규 원가혁신 과제화 검토

구분	공정	HDR As-Is (‘25년 기준)	단기 To-Be (‘28년)	상세 추진 계획
자동화 (내재화 기반)	부품 수급	PSM/케이블 도급, 그 외 사급	1 주요 부품 사급 전환	<ul style="list-style-type: none"> 1 주요 부품 사급 전환 <ul style="list-style-type: none"> - #8282 제어기 계약 분리를 통한 협상력 강화 (L4 ‘25.11, 34억) 과제로 진행 중 <ul style="list-style-type: none"> » 앰프 및 주요 전장품 사급 과제이며, 추가적인 사급 통한 원가 절감 확대 가능성 검토 필요



단기 To-Be (‘28년)

1

주요 부품 사급 전환

2

외주 업체 최적화 통한
원가 절감

3

외주화 검토

상세 추진 계획

1 주요 부품 사급 전환 ●

- #8282 제어기 계약 분리를 통한 협상력 강화 (L4 ‘25.11, 34억) 과제로 진행 중
 - » 앰프 및 주요 전장품 사급 과제이며, 추가적인 사급 통한 원가 절감 확대 가능성 검토 필요

2 제조 협력사 추가 발굴 ●

- #8283 제어기 보드류 BCC화를 통한 구매 단가 절감 (L4 ‘26.12, 9억), #8284 제어기 Assy 중국 소싱 (L4 ‘27.11, 19억) 과제로 진행 중
- 기존 업체 및 서진시스템 이외 주요 공정별 가격 경쟁력 보유한 추가 협력사 발굴 필요

3 포장/물류 공정 외주화 검토 ●

- 외주화 통한 추가적인 원가절감 가능성 검토



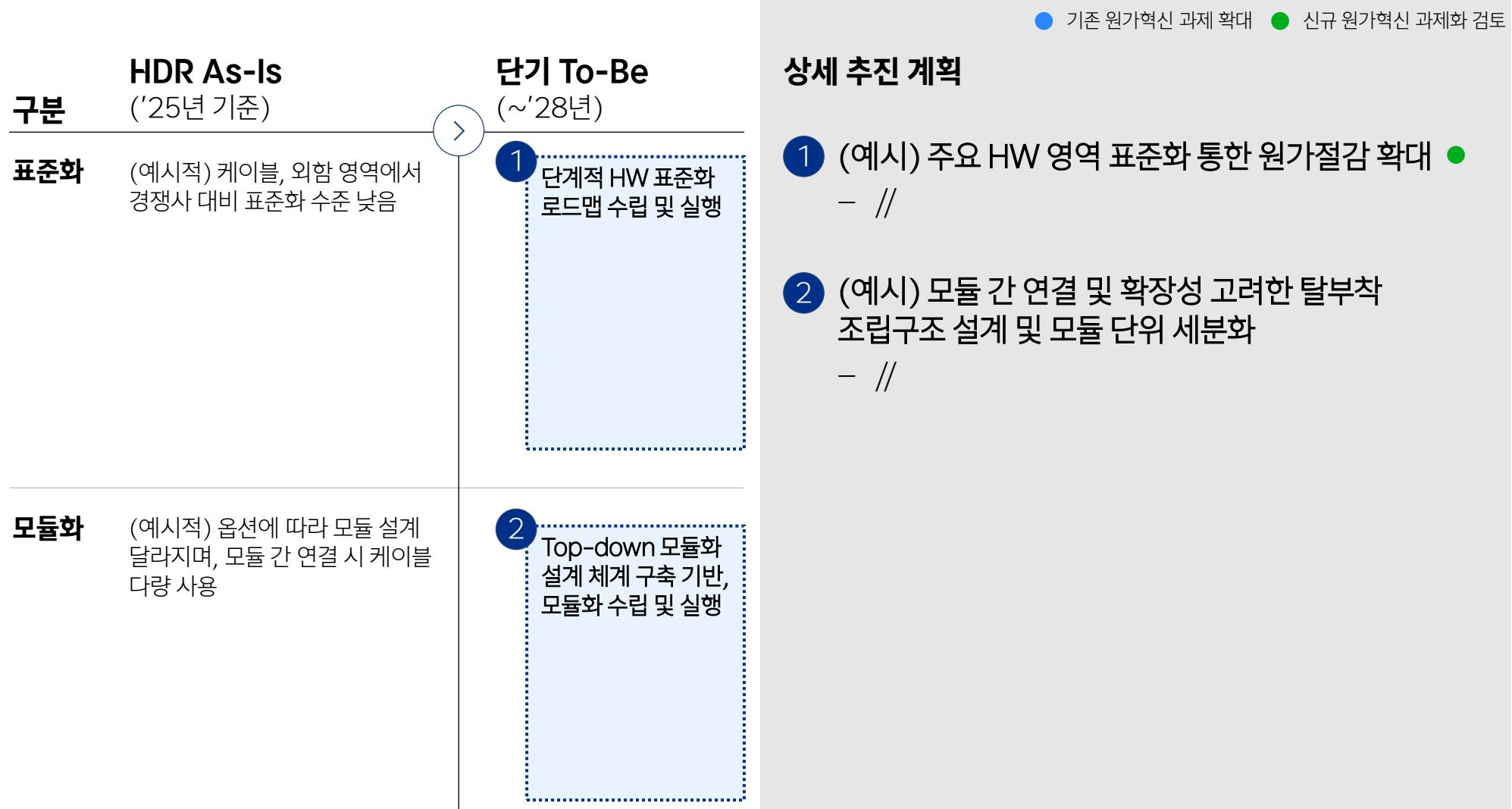
+ 우선순위 자동화 공정 부분 내재화 및 혁신기회
발굴 관련 내용 추가

[혁신 로드맵 – 연구개발]

상세 후술

	'26년	'27년	'28년	'29년	'30년	'31년	'32년	'33년	'34년	'35년
생산물량, 대	8,000	10,000	12,000	14,000	20,000	25,000	31,500	40,000	50,000	63,000
예상 매출, 억 원	3,300	4,000	5,300	7,150	10,000	12,500	16,000	20,000	25,000	31,500
추진 계획	[단기] Archetype 전환 전 단기 원가 절감 추진	[중기] 생산 자동화 위한 단계적 Capex 투자 집행 및 라인 구축	[장기] 자동화 생산라인 안정화 및 생산혁신 범위 확대							
Hi6	• //	• //	• //							
Hi7	• //	• //	• //							
Hi8 이후	• //	• //	• //							
필요 투자 및 리소스	• ///	• ///	• ///							

[혁신 로드맵 – 연구개발 단기 계획]



Appendix

[참고] 경쟁사 생산 Archetype과 비교 시 당사는 복수의 생산방식 결정 요인에서 상대적으로 초기적인 수준에 위치

High Mid Low 각 항목별 상세 기준 후술

계획생산 체계 구축

SW/HW 표준화

모듈화 체계 구축

자동화 체계 구축

 HD 현대로보티스



- Hi6/Hi7 공통 제어 SW 플랫폼 공유, Hi5는 별도 플랫폼 사용
- HW 제품 표준화 수준 낮음

- 모델별 상이한 모듈 설계, 대다수 주문생산 방식

0% 자동화

- 보드류 제작하는 SMT 공정은 자동화(피제이전자)
- 조립 및 검사²(신원) ~ 포장/물류(당사) 공정 100% 수작업

 ESTUN



- 수출 모델 제외 TROY SW 플랫폼 기반 작동
- 소/중/대형별 HW 표준화

- 수출/국내 모델별 80% 수준으로 모듈화 달성

~40%-50% 자동화

- 모듈 제작 자동화, 모듈-최종 조립 부분 자동화
- 검사 공정 수작업

A

 Kawasaki Robotics



- '06년 이후(F 및 E 시리즈) 제어기 세대 공통 제어 SW 플랫폼 공유
- HW는 약 ~65-75% 표준화

- ~80% 수준으로 모듈화 달성

~60-65% 자동화

- 모듈-최종 조립, 검사 공정 부분 자동화

B

 YASKAWA



- Motoman Next 플랫폼 기반 전 모델 제어
- 소/중/대형 모델별 ~80% HW 표준화 완료

- 모듈형 확장 구조 보유, 소/중/대형 모델별 모듈화

~80% 자동화

- SMT, 모듈 제작 완전 자동화
- 모듈 조립, 검사 공정 부분 자동화
- 나머지 공정은 외주사 위탁

 ABB¹



- IRC5('04년) 이후 전 모델 공통 Omnicore 플랫폼 공유
- 소/중/대형 모델별 ~80% HW 표준화 완료

- Omnicore 플랫폼 및 HW 표준화 기반, 모듈화 달성

~80% 자동화

- 모듈-최종 조립 공정 약 80-90% 자동화
- 검사 공정은 부분 자동화
- 나머지 공정은 외주사 위탁

C

 KUKA¹



- KRC4 이후 모델('10년) 공통 iiQKA.OS2 플랫폼 기반 작동
- 소/중/대형 모델별 ~80% HW 표준화 완료

- 표준화된 SW/HW 기반, 모듈화 설계

~70% 자동화

- 최종 조립 자동화
- 모듈 조립/테스트 공정은 부분 자동화
- 나머지 공정은 외주사 위탁

 FANUC



- 전 모델 제어 가능한 R-30iB SW 플랫폼 활용
- 소/중/대형 모델별 HW 표준화

- 모듈식 시스템으로 설계되어 제품군별 공통 적용 용이

~95%+ 자동화

- 부분 자동인 검사 공정은 비전 솔루션 개발 통해 자동화 추진

생산 Archetype

A 낮은 자동화형 (Estun):
전체 공정 자동화 수준 ~40%-50%

B 중간 자동화형 (Yaskawa, ABB, KUKA, Kawasaki):
반복 공정을 중심으로
~60-80% 자동화된 모델

- 다만, 생산물량 10만대 예상 시점에 자동화 수준을 추가 고도화 할 것으로 예상됨 ('30년~)

C 완전 자동화형 (Fanuc):
전 공정 ~95%+ 자동화 운영

당사는 HW 표준화 및 모듈화 수준이 낮고 생산은 0% 자동화 형태로, 표준화/모듈화 체계 확립 및 핵심 공정 자동화 추진 필요

1. ABB는 스웨덴의 Allmänna Svenska Elektriska Aktiebolaget, 스위스의 Brown, Boveri & Cie가 합병한 기업이며, KUKA는 중국 메이디 그룹의 독일 자회사 2. 일부 품질/기능 검사는 당사 위임 하에 신원 자체 검사 진행

[참고] 생산방식 결정 요인별 상세 평가기준

표준화

SW 표준화

HW 표준화

모듈화 체계 구축

자동화 체계 구축

High

선도사 수준을 의미

- 표준화, 모듈화: 전체 경쟁사¹ 수준
- 자동화: Fanuc

전 모델 또는 최근 20년 간 출시된 모델의 공통 SW 플랫폼 (OS/Kernel) 및 제어 알고리즘 통합

- 통일된 인터페이스, 유지 관리 시스템 구축
- 글로벌 통신 Protocol 통일

전 제품군 간 PCB 및 하드웨어 스펙 80% 이상 통일

- 보드, 커넥터/케이블, 외함/캐시스 표준화
- 전원 보드는 소/중/대형별, 서보 드라이브는 전류 용량 등급별 표준화

전 모델 80% 이상 공통 모듈 구조 설계, MTS(계획생산) 체계 구축

- Safety/I/O/커뮤니케이션 모듈 공용화, Plug-in 확장 가능
- 파워/드라이브 모듈은 소/중/대형별 또는 암페어 등급별 표준화

전체 공정 90% 이상 자동화

- SMT, 모듈 제조 및 조립, 최종 조립 및 공장 내 운반 전체 자동화
- 기능/품질 검사는 부분 자동화이나, 비전 검사 시스템 도입 통해 완전 자동화 추진

Mid

업계 차상위 제조사 수준 의미

- 표준화, 모듈화: 산업 차상위 수준
- 자동화: ABB, KUKA 수준

제품군(시리즈) 단위로 SW 플랫폼 통합

- 주요 제어 로직만 공통화
- 라인별 SW 버전 관리
- 지역별 통신 Protocol 상이

제품군(시리즈) 단위로만 약 60~80% 표준화

- 일부 보드 공용, 그 외 중형 모델 중심 표준화
- 전원 보드는 소/중/대형, 서보 드라이브는 모델별 표준화

제품군(시리즈) 단위로만 약 60~80% 모듈화

- 제품군 단위로 표준화 된 HW 설계 기반, 모듈 설계

전체 공정 ~70~90% 자동화

- SMT, 최종 조립 및 공장 내 운반 전체 자동화
- 모듈 조립은 80% 이상 자동화이나, 고객사 옵션 조립 위해 일부 수작업
- 검사 공정은 부분 자동화

Low

업계 차상위 제조사 수준 의미

- 표준화, 모듈화: 산업 하위 수준
- 자동화: Estun 수준

모델별 독립 SW 아키텍처 운영

- 모델별 독립적 개발 환경 보유
- 개별적 SW 버전 관리 및 유지 보수
- 시장별 통신 Protocol 상이

모델별 HW 설계 상이하며 고객 맞춤형 운영

- 고객 맞춤형 사양(예. 외함/보드/케이블 등) 기반, HW 설계 및 제조

모델별 맞춤형 모듈 설계, 재사용 불가

- 모델별 HW 설계 표준화되지 않아 모듈화 불가

공정 70% 미만 자동화

- 자동화 난이도 낮은 사내 운반 중심 자동화
- 고객 맞춤 주문 생산의 비중이 높아 조립/검사 공정 수작업으로 수행

1. Fanuc, Yaskawa, ABB, KUKA, Estun

2. IP, 품질, 고객 대응을 위해 내재화 필수적인 공정

[참고] SW 및 HW 표준화 세부 평가 기준

분류	정의 및 의의	항목	평가 기준
SW 표준화	최근 20년간 출시된 전 모델이 공통 SW 플랫폼 기반으로 운영되어 유지보수/옵션 확장/기능 업그레이드가 용이해지는 것	OS/Kernel	최근 20년간 출시된 전체 모델에 동일 OS/Kernel 활용, 신규 모델 또한 동일 플랫폼 기반 버전만 업데이트 여부
		Motion/제어로직	최근 20년간 출시된 전체 모델에 동일 Motion/제어로직 활용(동일 알고리즘 사용) 여부
		Ethernet/Profinet	최근 20년간 출시된 전체 모델에 동일 Ethernet/Profinet 활용, 산업 표준에 맞춘 공통 통신 Layer 채택 여부
		Firmware SW	공통 Firmware Framework에 기반하되 HW별 Driver Layer는 분리하며 모델별 옵션, 신규 모델, 유지 보수 등에 유연하게 대응 여부
		HMI/툴체인	최근 20년간 출시된 전체 모델에 동일 HMI/툴체인 적용, 단일 개발 환경 제공 여부
		알고리즘 배포/업데이트	최근 20년간 출시된 전체 모델에 동일 알고리즘 배포/업데이트 적용
HW 표준화	전체(일부는 소/중/대형 별 또는 전류 용량 등급별) 모델이 동일 HW 설계 플랫폼을 공유하여 제조 공정의 공통화를 확보하는 것	PCB 및 회로 설계, 전원보드	소/중/대형 모델 각각에 대해 공통 PCB/회로 설계/전원보드 플랫폼 적용 비중을 산출한 후, 소/중/대형 모델군의 평균 적용률 산정
		CPU	전체 모델 중 공통 CPU 설계 플랫폼 활용하는 모델의 비중
		TR/서보 드라이브	전류 용량 등급별 각각 공통 TR/서보 드라이브 설계 아키텍처 공유하는 모델 비중을 산출한 후, 전류 용량 등급별 평균 적용률 산정
		커넥터/케이블 규격	전체 모델 중 공통 커넥터/케이블 규격 활용하는 모델의 비중
		통신 보드/ 모션 컨트롤	전체 모델 중 공통 통신 보드/ 모션 컨트롤 설계 플랫폼 활용하는 모델의 비중
		외함/캐시스	전체 모델 중 공통 외함/캐시스 설계 플랫폼 활용하는 모델의 비중 ¹

1 외형 크기가 달라지더라도, 사이즈 변화와 무관하게 설계 비율/구조적 레이아웃이 동일하게 유지되는 것을 의미

[참고 – 단기 추진 과제] 경쟁사는 IP 중요도 높은 부품 중심으로 사급 진행 중이며 HDR은 PCB, 커넥터, 센서 영역으로 사급 확대 검토 가능

사급/도급	부품명	사급/도급 사유	당사 현황 ⁵	검토 가능 방향성
사급	PCB (Bare PCB)	IP와 품질 리스크 매우 높아(PCB 두께/층수/재질/임피던스 ¹ 등은 제어기 성능 및 EMC ² 와 직결) OEM이 직접 구매·관리하는 것이 일반적	도급	사급 검토
	CPU / MCU / DSP / FPGA / ASIC	핵심 연산 부품으로 SW/제어 알고리즘과 직결되며 EOL ³ /위변조/성능 편차 위험 때문에 OEM 직접 구매 필수	CPU, MCU 사급 중	
	Power IC / Driver IC / MOSFET / TR	Safety, 전력 안정성, 과전류/과온 보호 회로와 직결되며 Fail-safe ⁴ 요구로 OEM 스펙 통제 필요	IC 소자 중심 사급 중	
	커넥터 / Terminal / 단자류	연결 인터페이스는 모델별 통합 규격이라 OEM 표준화 핵심이며 사급하여 규격 통일 유지하는 경우가 많음	도급	사급 검토
	고정밀 센서 / 클럭(오실레이터)	타이밍/노이즈 민감도가 품질에 큰 영향을 미쳐 경쟁사는 대부분 사급 중	도급	사급 검토
혼합	Thermal Pad / 방열시트 / 방열패드	열 설계가 제품 신뢰성에 영향 큰 고출력 제어기는 사급 권장하나, 보급형 모델은 Turnkey 가능	도급	
도급	Paste / Solder / Stencil 등 SMT 공정 재료	SMT 공정에서 EMS가 최적 조건으로 운영하여 OEM의 직접 관리 필요성 낮음	도급	
	수동소자 (저항/커패시터/인덕터)	대체재 많고 표준화된 범용 품목 → Turnkey가 가격·공정 측면에서 가장 효율적	도급	
	범용 IC (Logic IC, Buffer, Level Shifter 등)	IP·기능 민감도 낮고 단가 절감 위해 Turnkey가 일반적	도급	
	보호소자 (ESD, TVS 등)	표준 보호 부품으로 EMS가 조달하는 것이 일반적	도급	
	기계 부품(브래킷, 기구물 등)	SMT 공정과 직접 관련 없고 조립 시점 조달이 효율적	도급	

1 전기·전자 회로에서 교류(AC) 신호가 흐를 때 그 흐름을 방해하는 정도를 의미하는 물리량

2 Electromagnetic Compatibility, 전자파 적합성; 전자제품이 외부 전자파에 영향을 받지 않고, 또 다른 장치에 간섭을 일으키지 않는 정도를 의미

3 End of Line Test; SMT, 조립 후 최종 제품 단계에서 수행하는 완성품 테스트

4 시스템이 고장나더라도 안전한 상태로 자동 전환되는 메커니즘

5 11/26 제어플랫폼 개발팀 확인 현황

[참고 – 단기 추진 과제] 주요 경쟁사의 제어기 모듈별 협력사 List

모듈	국가	업체명	설립 연도	연 매출	영업 이익	생산 공장 위치
				'24년, \$B ¹	'24년, \$B ¹	
SMT (EMS)	일본	Siix Corp	1992	1.95	0.06	중국(동관, 상해), 태국, 필리핀, 인도네시아
	대만	Pegatron	2008	34.94	0.05	중국(상해, 소주), 베트남, 인도, 대만
	대만	Quanta Computer	1988	43.82	0.002	중국(상해, 중경), 태국, 대만, 멕시코
	싱가포르	Venture Corp	1989	2.74	0.22	말레이시아(조호르, 페낭), 싱가포르, 중국
	캐나다	Celestica	1994	9.64	0.6	태국, 말레이시아, 중국(동관, 소주), 멕시코
	중국	BYD Electronics	2007	24.6	0.65	중국(선전, 후이저우, 시안, 충칭), 베트남 하이퐁
	중국	Wintech Technology	2006	16.48	0.77	중국(쑤저우, 춘산, 상해), 인도 노이다
	중국	USI(Universal Scientific Industrial)	2003	5.69	0.23	중국(상해, 쿠산)
Motion / Drive	독일	Bosch Rexroth	1795	7.02	n/a	독일(Lohr, Erbach), 중국(시안, 베이징), 미국, 터키
	대만	Delta Electronics	1971	13.08	1.49	중국(우장, 동관), 태국, 대만, 인도
	일본	Nidec Corp	1973	17.47	1.59	중국(절강, 대련), 베트남(호치민, 하노이), 태국, 멕시코
	중국	Estun Automation	1993	0.94	0.05	중국(난징, 창저우)
	중국	Inovance Technology	2003	2.31	0.42	중국(선전, 쑤저우, 창저우)
	한국	LS Electric (China)	2019	n/a	0.17	중국(우시, 상해)
Power Supply	대만	MEAN WELL	1982	1.02	n/a	중국(광저우, 소주), 대만, 인도, 미국(캘리포니아; 소량 조립)
	일본	TDK-Lambda (TDK자회사)	2008	14.09	1.16	말레이시아(Senai), 중국(무석), 일본(나가오카)
	오스트리아	RECOM Power	1974	n/a	n/a	대만, 중국(사면), 태국
CPU (PLC/IPC)	독일	Siemens (Digital Ind.)	2007	21.3	0.856	독일(Amberg - PLC, Erlangen - IPC/Automation), 중국(청두 - PLC), 중국(난징 - IPC), 인도, 미국
	독일	Beckhoff	1980	1.35	n/a	독일 - 전 제품군 자체 생산 원칙
	대만	Advantech	1983	1.87	0.288	대만(타이베이, 린커우), 중국(쿤산), 미국(Irvine - 조립)
	일본	Toyo Electric	1947	0.06	0.02	일본(요코하마, 시가)
	중국	Hollysys Automation Technologies	1993	0.79	0.15	중국(베이징, 항저우, 시안)
	중국	Supcon Technology	1993	1.06	0.27	중국(항저우, 저우산)
	중국	Xinhua Control (NARI Sciyon)	1992	0.7	0.08	중국(난징, 안후이)
	대만	Neousys Technology	2010	n/a	n/a	대만(신베이), 중국(선전 - 외주 OEM)
Safety Modules	미국	SICK(US)	1976	2.48	n/a	독일(Waldkirch), 헝가리, 체코, 미국
	일본	Omron	1933	5.12	0.34	일본(쿠사츠), 중국(상해), 네덜란드, 인도네시아
	일본	KEYENCE	1974	6.17	3.16	팹리스(Fabless) 생산은 주로 일본 내 위탁생산
	독일	Pilz	1948	0.39	n/a	독일, 프랑스, 중국, 아일랜드
	독일	Xinhua Control	1992	0.7	0.08	중국(난징)
	독일	Nanjing Sciyon Safety Technology	2017	n/a	n/a	중국(난징)
Comm. / IO	독일	Phoenix Contact	1923	3.92	n/a	독일, 폴란드, 중국, 인도, 폴란드
	독일	Weidmüller	1850	1.13	n/a	독일, 루마니아, 중국, 체코, 스위스, 미국
	독일	Hilscher	1986	n/a	n/a	독일, 중국(쑤저우)
	독일	Beckhoff	1980	1.35	n/a	독일 - 전 제품군 자체 생산 원칙
	대만	Delta Electronics	1971	113.16	n/a	중국(동관, 우장)

1 각 회사별 Annual Report 기준 공시 환율 적용

[참고 – 단기 추진 과제] 유사 체급 중국 로봇 OEM의 모듈 조립 및 최종 조립 협력사 List

연간 생산물량 약 1만대 수준인 중국 로봇 제조사(예. SIASUN) 기준, 모듈 - 최종 조립 외주 중인 주요 업체

공정	국가 (본사 기준)	업체명	설립	연 매출 ¹²	영업이익 ¹	주요 조립 공장 위치
				2024, USD B	2024, USD B	
모듈 제조 / 조립	중국	Zhongkong Drive Technology	2012	n/a	n/a	중국 (저장성 원저우)
	중국	Great Wall Development(长城开发)	1987	n/a	n/a	중국 (선전)
	중국	Shanghai ZKDrive(上海致控驱动技术)	2014	n/a	n/a	중국 (상하이)
	중국	럭션(Luxshare Precision)	2004	37.33	n/a	중국 (동관, 춘산 등)
	미국	Jabil	1966	34.7	1.02	중국 (우시, 청두)
	미국/싱가포르	Flex 중국사업부	1969	26.4	1.15	중국 (선전, 주하이)
	중국	Wingtech (闻泰科技)	2006	7.9	0.25	중국 (자싱, 춘밍)
	미국	Sanmina (구 Newmeil)	1980	7.57	0.34	중국 춘산
	중국	USI (立讯精密 산하)	2003	5.69	0.23	중국 (상하이, 춘산)
	중국	Shenzhen Kaifa(深科技)	1985	2.12	n/a	중국 (선전, 허위안)
모듈 조립 중심	중국	Zowee(卓翼科技)	2006	1.93	n/a	중국 (선전, 후이저우)
	중국	DBG Technology	1995	0.96	0.04	중국 (후이저우, 자싱, 상하이)
최종 조립	중국	Nodka Automation	2003	n/a	n/a	중국 (항저우)
	중국	Gonggao Technology(国高科)	2003	n/a	n/a	중국 (상하이)
	중국	Zhejiang ZhiKong(浙江至控科技)	2015	n/a	n/a	중국 (저장성)
	중국	Hangzhou Xinouda Electronics(杭州信奥达)	2013	n/a	n/a	중국 (항저우)
	중국	Googol Tech(固高科技)	1999	n/a	n/a	중국 (선전)
	중국	Topband(拓邦股份)	1996	n/a	n/a	중국 (선전, 후이저우)
	중국	BYD Electronics(比亚迪电子)	2002	n/a	n/a	중국 (선전, 후이저우, 시안)
	중국	Lyric Robot(利元亨)	1995	n/a	n/a	중국 (후이저우)
	중국	Wingtech(闻泰科技)	1993	16.48	0.77	중국 (자싱, 우시, 춘밍)
	중국	SUPCON (浙江中控技术)	1993	1.06	0.27	중국 (항저우·저우산)
모듈 조립 중심	중국	INVT(英威腾)	2002	0.84	0.08	중국 (선전, 동관)
	중국	HOLLYSYS (北京和利时系统)	1993	0.79	0.15	중국 (베이징·항저우)

1 각 회사별 Annual Report 기준 공시 환율 적용

2 법인별 매출은 비공시하여 연결 매출 기준



HD현대로보티스

End of Document