

스몰캡

주목받을 로봇 핸드

국민성장펀드-M.AX 프론티어 프로젝트

7/1일 금융위와 산업부는 민관 합동 간담회를 열고 피지컬AI 선도기업과 메가프로젝트 발굴 및 지원 방안을 논의했다. 로봇, AI팩토리, 미래차 등이 대상이다. 피지컬 AI가 글로벌 AI 경쟁의 중심의 주목받고 있기 때문이다. 간담회 참석기업 중 대성하이텍, 원익로보틱스 등 로봇핸드 기업들이 참석했다. 아래 3대 메가프로젝트, 제조AI 2030에도 로봇핸드와 액추에이터 등 휴머노이드 핵심부품 개발 관련 내용이 언급되어 있다. 액추에이터와 관련하여 지난 보고서 로봇내 액추에이터를 주목해야 하는 이유(26/1/20)와 로봇 액추에이터(26/1/22)를 통해 설명한바 있어 이번에는 로봇 핸드에 대해서 정리해보았다.

대한민국 대도약 3대 메가프로젝트 국민보고회

산업부는 대한민국 대도약 3대 메가프로젝트 국민보고회를 개최하고 반도체, AI로봇 등 피지컬AI, AI데이터센터 등 3대 분야의 대규모 투자계획과 전력/입지 등의 인프라 확충방안을 제시했다. 로봇과 관련된 내용은 3M 전략으로 AI 로봇 압축성장, 피지컬AI를 대체불가한 국가전략산업으로 육성, AI로봇 글로벌 3강도약을 위해 3M 전략을 발표했다.

M.AX. 우리의 강점인 주력 제조업과 로봇산업의 시너지 극대화를 위해 제조업 AI전환을 가속화한다. 로봇, AI, 수요제조업 등 연관 분야의 1,500여개 기관 참여 M.AX 얼라이언스를 중심으로 업종별 특화 AI 로봇을 개발하고 매년 1천대 이상 현장에 보급할 예정이다.

Master. AI, 부품 등 핵심 요소기술의 경쟁력을 확보한다. 10대 업종별 데이터팩토리를 구축, AI 로봇 학습에 필요한 학습 데이터를 확보, 이를 통해 로봇 파운데이션 모델의 해외 의존도를 낮춘다. 국산화율이 낮은 액추에이터, 로봇 핸드, 센서 등 3대 취약부품에 대한 R&D 투자 확대한다.

Mass Production. 양산 체계를 지역 중심으로 신속히 구축한다. 현대차 그룹의 투자를 마중물로 새만금에 로봇 파운드리와 부품 클러스터를 조성, 대경권에 소재한 자동차, 가전 부품기업들이 로봇 클러스터를 조성, 대경권에 소재한 자동차, 가전 부품기업들이 로봇 부품기업으로 전환할 수 있도록 기술개발 및 실증을 지원한다.

제조AI 2030

정부는 대한민국 대도약 3대 메가프로젝트 국민보고회 계기로, 제조업 대전환의 막을 여는 대한민국 제조업 대전환의 길: 제조AI 2030 전략의 주요 내용을 공개했다.

로봇과 관련 내용은 다음과 같다. AI 기반 H/W와 S/W 결합한 무인공장 기술을 확보한다. 단순·위험 작업부터 장비 무인화 및 휴머노이드 투입을 확대하고, 우수기업 집중 지원프로그램 풀스택 AI팩토리를 육성한다. 풀스택 AI는 AI를 통해 생산·품질·물류 등을 스스로 최적화하고 사람의 개입을 최소화하는 등 공장 운영에 AI를 적용하는 모든 공장을 일컫는 AI 팩토리를 고도화한 형태이다.

풀스택 AI 팩토리의 필수요소인 로봇산업 생태계를 강화한다. 실·가상 데이터 및 암묵지로 학습된 제조 특화 휴머노이드 투입을 확대한다. 2025년 조선, 화학, 디스플레이, 자동차, 항공, 가전, 물류 7개 업종 실증 착수하며 2026년 20개소 이상, 27년 100개소로 확대한다. 액추에이터, 로봇 핸드 등 핵심부품 개발로 휴머노이드 상용화를 촉진한다.



권명준 스몰캡
myoungchun.kwon@yuantakorea.com

서석준 Research Assistant
seokjun.seo@yuantakorea.com

종목	투자의견	목표주가 (원)
대성하이텍	Not Rated (M)	-(M)
로보티즈	Not Rated (M)	-(M)
원익홀딩스	Not Rated (M)	-(M)

주목받을 로봇 핸드

로봇 핸드란?

로봇 핸드는 사람의 손 구조와 기능을 모방해 설계된 고자유도 로봇 말단 구동기이다. 휴머노이드 로봇의 조작능력을 결정하는 핵심 부품이라고 할 수 있다. 기존 산업 현장에서 널리 사용된 2지(指), 3지 그리(Gripper)퍼가 특정 형상의 물체를 반복적으로 잡는데 최적화되었다면, 로봇 핸드는 인간과 유사한 환경에서 잡기·쥐기·비틀기·회전 등 복합적이며, 정밀한 동작을 수행할 수 있도록 설계되어야 한다. 즉, 휴머노이드 로봇이 제조, 물류, 의료 등 인간 중심 환경으로 확장될수록 로봇 핸드의 중요성이 상향된다.

참고로 사람의 손은 20개 이상의 관절(손가락 마디 관절 9개, 손가락 기저부 관절 5개, 손목-손허리 관절 5개, 손목 관절 8개 이상)과 수십 개의 근육이 복잡하게 연결된 구조로, 물체의 형태와 무게에 따라 힘을 정밀하고 조절할 수 있다. 로봇이 이를 구현하려면 정교한 구동 장치, 센서, 제어 기술이 필요하다.

중요성

영국 BBC는 휴머노이드 로봇이 인간 세계에서 활동하기 위해서는 사람처럼 능숙한 로봇 핸드 개발이 필수적이며, 견고하고 민첩하며 저렴한 로봇 핸드를 만드는 것이 업계 최대 과제라도 보도한 바 있다. 한국이 휴머노이드 강국이 되기 위해서는 로봇 핸드에 대한 기술력을 확보하는 것이 중요하는 것을 의미한다.

첫째, 로봇 핸드는 비용과 공정 측면에서의 핵심이다. 로봇 핸드는 휴머노이드 전체 원가에서 15% 내외, 일부 고성능 설계에서는 20%를 차지하는 것으로 알려져 있다. 단일 부품으로는 가장 높은 비중을 차지한다.

둘째, 범용성과 확장성이다. 산업용 그리퍼는 특정 공정에 특화되어 있는 반면, 로봇 핸드는 작업 환경 변화에 대응이 가능하다. 휴머노이드가 Multi-Activity 영역으로 확장되기 위한 필수적인 부품이다.

셋째, 인간-로봇 상호작용의 접점이다. 촉각, 힘, 위치, 온도 등 다양한 센서가 집약된 로봇 핸드는 로봇이 물리 세계를 인지하고 반응하는 핵심 인터페이스로 사람과 직접적인 접촉이 이뤄지는 영역이다.

핵심기술

로봇 핸드를 구성하는 3대 핵심 기술은 다음과 같다.

구동. 로봇 핸드의 구동부는 손가락 관절을 움직이는 직접적인 동력이다. 현재 주류는 전기모터 기반 구동이다. 소형·고정밀 설계가 가능한 모터 기술이 핵심 경쟁 요소로 주목된다.

코어리스 모터. DC 모터에는 중심에 구리선을 감기위해 철심(Core)이 있으며 코어가 자석과 상호작용하며 회전한다. 코어리스 모터는 구리선 자체를 특수하게 엮어, 컵이나 원통 모양으로 만든다. 철심이 없기 때문에 모터가 회전하는 부분이 가볍다. 소형화가 가능하다는 것을 의미한다. 관성이 적기 때문에 민첩한 반응이 가능하다. DC모터의 경우 자석과 철심이 당기면서 걸리는 코킹 토크가 발생한다. 코어리스는 철심이 없어 부드럽고 자유롭게, 정밀하게 회전이 가능하다. 이런 점들로 인해 고자유도 로봇 핸드에 적합한 것으로 알려져 있다.

브러시리스(Brushless) DC 모터. DC 모터 내부에서 마찰을 일으키며 전기를 전달하는 부품인 브러시를 전자 회사로 대체한 모터이다. 전자식 정류 방식이다. 마찰되는 부품이 없기 때문에 수명이 반영구적이라고는 평가를 받는다. 또한 소음이 적고 효율이 우수하다. 발열이 적다는 장점도 있다. 반면 제어하기 위해 복잡한 전자회로(모터 드라이버)가 반드시 필요하다. 고성능 산업용 로봇이나 로봇 핸드에 쓰이고 있다.

서보 모터. 모터, 감속기어, 위치를 파악하는 센서와 제어보드가 하나로 결합된 스마트 모터이다. 명령을 내리면 스스로 각도를 맞춰 움직이고 상태를 유지한다. 제어가 용이하고, 가격대가 다양하다는 장점이 있지만, 내부에 기어와 회로가 포함되어 있어 크기를 줄이는데 한계가 있을 것으로 판단된다.

스테핑(Stepper) 모터. 톱니바퀴처럼 일정 각도로 구분되어 회전하는 모터이다. 센서 없이도 모터에 전기 신호를 주는 횡수에 따라 위치 파악이 가능하다. 정지 상태에서 유지 토크가 강하지만, 고속 회전에 불리하고 무겁다. 2지 기계식 그리퍼에 사용되는 것으로 알려져 있다.

피에조(Piezoelectric) 모터. 자석이나 코일을 이용하는 전자기 방식이 아니라, 전기를 가하면 미세하게 떨리는 특수소재(압전 소자)의 진동을 이용해 회전력을 만드는 모터이다. 전자석을 사용하지 않아 자장의 간섭이 없으며, 전기가 끊겨도 마찰력으로 인해 유지 토지가 강하다. 소형 사이즈로 제조가 가능하다는 점에서 로봇 핸드, 마이크로 로봇에 사용될 수 있을 것으로 추정된다.

전달. 구동부가 만든 힘을 손가락 관절까지 전달하는 영역이 전동계이며 감속기가 이와 관련된 역할을 수행한다. 고정밀 설계에서는 초소형 하모닉 감속기가 주로 사용되고 있다. 선형 전달 방식에서는 볼스크류와 행성 롤러스크류가 핵심 부품으로 주목받고 있다. 특히 행성 롤러스크류는 고하중·고정밀 특성을 가지고 있다. 말단 전달 방식에서는 힘줄 구동과 링크 구동이 있다. 힘줄 방식은 가볍고 유연해 인간형 설계에 유리하지만 장기 사용시 정밀도 저하 이슈가 존재한다. 링크 방식은 구조적 안정성과 하중 대응력이 우수하지만 부피와 무게가 증가한다. 향후 두 방식을 결합한 혼합 구조도 연구개발 중이다.

감지. 기존에는 홀 센서나 엔코더를 통한 내부 위치 인식이 중심이었으나, 최근에는 촉각 센서 기반의 외부 환경 인지가 핵심 기술로 부상하고 있다. 압저하식, 정전용량식, 자기식 촉각 센서뿐 아니라 시각 정보와 촉각 정보를 결합한 시각-촉각 융합 기술도 등장하고 있다. 장기적으로는 손 전체를 덮는 유연 전자 피부가 로봇 핸드의 표준으로 부상할 것으로 예상된다.

작동원리

로봇 핸드는 산업 현장이나 연구에서 그리퍼(Gripper) 또는 엔드 이펙터(End Effector)라고 불린다. 물체를 잡는 방식에 따라 기계식 그리퍼와 흡착식 그리퍼 등으로 구분된다.

기계식 그리퍼, 모터 등을 이용해 물리적인 손가락을 움직여 물체를 잡는다. 가장 보편적으로 사용되는 형태이다. 손가락의 개수와 관절도의 복잡도에 따라 2지 그리퍼, 3지 그리퍼, 다지/다관절 핸드 등으로 구분한다. 휴머노이드 로봇 핸드는 모터를 이용한 기계식 그리퍼 형태를 띠고 있다.

흡착식 그리퍼, 진공 펌프를 이용해 물체를 들어올리는 방식이다. 물체의 한쪽 면만 평평하면 잡을 수 있어 박스, 유리판, 철판 등을 옮길 때 유용하다. 물류센터, 반도체 웨이퍼 이송, 디스플레이 등에 사용된다. 흡착식 로봇 핸드에 사용되는 흡착 패드에는 원형, 평면형, 벨로우즈형, 타원형 벨로우즈 등 다양하다. 흡착 패드에는 흡입구가 있으며, 이 흡입구를 통해 내부 압력을 낮춰 흡착력이 발생한다. 흡착 패드의 접촉면이 이송 대상 물체에 완전히 밀착하는 것이 기술력이다. 진공펌프나 압축 공기를 이용해 이펙터를 통해 감압이 이뤄지며 진공사태가 형성되면 접촉면이 물체에 부착된다. 이후 감압을 해제하며 물체에서 쉽게 분리할 수 있다.

소프트 그리퍼, 실리콘이나 고무 같은 부드럽고 유연한 소재로 만들어졌다. 내부에 공기를 주입, 빼는 방식(공압)으로 손가락을 구부려 물체를 잡는다. 모양이 일정하지 않거나 식품과 같이 깨지기 쉬운 물체를 잡는데 적합하다. 유연한 실리콘 소재로 제작되어 물체를 파지해도 손상 위험이 적다.

자기식 그리퍼, 전자석이나 영구자석의 자력을 이용해 금속 물체를 잡는 방식이다. 자동차 부품 제조, 금속 스크랩 등을 운반할 때 사용된다.

구동방식

로봇 핸드의 관절을 움직이기 위한 구동 방식으로 다이렉트 드라이브, 텐던, 링크지 방식 등이 있다.

다이렉트 드라이브(Direct Drive), 손가락 관절 축 자체에 초소형 모터를 삽입하여, 각 관절에 모터를 직접 배치해 토크를 전달하는 구조이다. 중간에 힘을 전달하는 부품이 없어 힘 손실과 백래시가 적다. 응답성이 높아 정밀한 위치·힘 제어에 유리하다. 구조가 비교적 명확해 제어 알고리즘을 설계하기에도 용이하다. 반면, 모터가 손가락에 직접 적용된다는 점에서 손가락 무게와 부피가 커지는 이슈가 존재한다. 손가락 끝으로 갈수록 관성이 커져 민첩한 움직임에 방해가 될 수도 있다.

텐던(Tendon)/와이어(Wire), 사람의 손이 움직이는 원리(근육이 힘줄을 당겨 손가락을 굽히는 방식)을 그대로 모방한 방식이다. 큰 모터는 팔뚝이나 손바닥 쪽에 배치하고 텐던/와이어나 케이블을 손가락 끝 관절까지 연결하여 낚시줄을 당기듯 손가락을 굽히고 편다. 손가락 자체에는 모터가 없어 가볍게 제조할 수 있다. 반면 와이어가 마찰력에 의해 미세하게 늘어나거나, 마찰 저항으로 인해 정밀한 힘·위치 제어에 어려움이 존재한다. 와이어 문제 발생시 수리가 어렵다는 단점도 존재한다.

링크지(Linkage), 손바닥부에 배치한 모터의 힘을 기계식 링크 구조를 통해 손가락 관절의 굽힘 운동으로 변환하는 방식이다. 단단한 금속이나 플라스틱 링크로 힘을 전달하므로 와이어처럼 끊어지거나 늘어날 우려가 없으며, 하나의 모터로 여러 개의 관절을 연동 가능하다. 케이블의 탄성이나 마찰 손실 없이 강체 링크로 동력을 전달, 힘 전달 효율과 내구성 측면에 장점이 있다. 모터를 손바닥 쪽에 집중 배치하여 손가락 내부 공간을 확보할 수 이어 촉각센서와 힘·토크 센서를 통합하기에 유리하다.

시장전망

글로벌 시장 조사에 따르면 다지 로봇 핸드 시장은 2030년 50억달러 이상, 연평균 성장률 64%를 상회할 것으로 예상된다. 산업용, 의료용, 서비스용 로봇이 동시에 확대 전망된다.

시장조사기관 Valuates Reports 에 따르면 휴머노이드 5지형 로봇손 시장은 2023년 약 4.41억달러에서 2030년 8.76억달러로 연평균 10.3% 성장할 것으로 전망한다.

PwC 는 협동로봇을 포함한 차세대 산업용 로봇시장 규모는 2024년 약 23억달러에서 2033년 235억달러로 확대될 것으로 전망했다.

휴머노이드 가이드가 발표한 자료를 기반으로 세계에 출시되어 있는 52종 로봇 핸드 중 중국이 전체 48%인 25종의 제품을 보유, 미국은 9종, 한국 6종, 영국 4종, 독일과 이탈리아 3종, 캐나다와 오픈소스가 각각 1종을 가지고 있다. 중국, 미국과 더불어 로봇핸드 기술력을 확보하고 있다는 해석이 가능하다.

해외 기업동향

미국, 일본, 중국 등에서 로봇 핸드 기술을 개발 중이다. 미국은 인공지능 반도체와 로봇 S/W 를 기반으로 휴머노이드 산업 주도권 확보에 나서고 있다. 중국은 제조 자동화 정책과 로봇 생산 확대 전략을 통해 산업용 로봇 보급을 확대하고 있다. 일본은 정밀 부품과 로봇 제조 기술을 바탕으로 산업용 로봇과 서비스 로봇 분야에서 경쟁력을 보유하고 있다.

미국. 엔비디아는 AI GPU 기업을 넘어 로봇 개발 플랫폼 Isaac과 Cosmos를 공개하며 피지컬 AI 시장 공략을 본격화했다. 테슬라는 휴머노이드 로봇 옵티머스를 미래 성장축으로 제시했다. Figure AI 는 오픈 AI 와 마이크로소프트, 엔비디아의 투자를 기반으로 제조업과 물류 현장에서 활용 가능한 휴머노이드 로봇 개발을 추진, 정밀 조작 기술 확보, 이를 통한 상용화를 추진하고 있다.

일본. 일본 정부는 2026.4월 발표한 AI 로보틱스 전략을 통해 2040년까지 AI 로봇 시장에서 미국과 중국과 경쟁해 세계 시장점유율 30% 이상을 확보하겠다는 목표를 제시했다.

일본 요미우리신문(2026.6월)에 따르면 정부는 AI 로봇 분야 경쟁력 강화를 위해 혼다의 차세대 로봇 핸드 개발에 약 100억엔을 지원한다. 일본 이화학연구소(RIKEN)과 공동으로 물체를 만졌을 때 발생하는 촉각 정보를 실시간으로 처리할 수 있는 AI 와 고성능 센서를 개발 프로젝트를 진행하고 있다. 혼다는 과거 2족보행 휴머노이드 로봇 아시모(ASIMO) 개발 과정에서 축적한 기술을 바탕으로 세계 최고 수준의 로봇 핸드를 개발한다는 계획이다.

일본 로봇 부품 기업인 더블기켄(Double Giken)이 휴머노이드 로봇과 다지 로봇 핸드용 초소형 액추에이터 모듈 D-Drive Module(DDM)의 판매를 시작했다. DDM 은 초소형 BLDC 모터와 고정밀 유성기어 감속기, 폐쇄루프 제어 드라이버를 하나의 모듈로 통합한 올인원 제품이다. 위치, 속도, 온도, 전류 등의 피드백 기능을 내장해 별도의 제어시스템 없이도 정밀한 구동이 가능토록 설계되었다.

중국은 유니트리, UBTEch, AgiBot 등을 중심으로 휴머노이드 산업을 국가 전략산업으로 육성하고 있다. 유니트리는 20자유도와 촉각 센서 94개를 갖춘 로봇 핸드 Dex5-1을 개발해 외부 판매를 하고 있다. Agibot 도 19자유도의 로봇 핸드 옴니핸드 프로를 자체 개발했다.

이외에도 영국 로봇 기업 섀도 로봇(Shadow Robot Company)는 인간 손과 유사한 구조의 로봇 핸드를 연구용 플랫폼으로 공급하고 있다.

국내 관련기업

국내에서도 다수의 코스닥 기업들이 로봇 핸드 개발을 진행하고 있다.

로보티즈. 2026.1월 로봇 핸드 모델 HX5-D20을 공개했으며, 자체 개발한 초소형 액추에이터 XM335를 로봇 핸드에 적용했다. 로봇 핸드는 5지 구조에 20자유도를 갖췄고, 손가락 끝에는 촉각 감지 센서가 장착되어 있다. 모든 관절에 독자 개발한 초소형 핑거 액추에이터를 장착했다. 로봇 핸드 끝에는 고감도 촉각 센서가 내장되어 있다. 카메라 사각지대에 있는 물체라도 손끝에 닿는 감각만으로 위치를 파악, 피킹이 가능하다. 시각 데이터 처리에 드는 막대한 연산 비용을 줄이면서도 작업 성공률을 높일 수 있을 것으로 기대한다.

원익로보틱스(원익홀딩스 자회사). 원익로보틱스의 대표적인 로봇 핸드 솔루션은 알레그로 핸드(Allegro Hand)이다. 2012년 첫 출시 이후 지속적인 기술 개선을 이어가고 있다. Allegro Hand는 인간 손 구조를 모사한 고자유도 로봇 핸드로 손가락마다 독립 구동 구조를 적용, 개별 관절을 정밀하게 제어할 수 있다. Allegro Hand V5 Sense는 촉각 구현에 초점을 맞췄다. 손끝에 압력 센서가 내장되어 이어 물체를 잡는 순간 발생하는 압력을 실시간으로 감지한다. AI는 이 데이터를 바탕으로 물체 종류와 상태를 판단하고 적절한 힘을 계산한다. (비고 : 상기 내용 중 원익홀딩스는 유안타증권 로봇 섹터에서 담당)

엔비디아의 로봇 시뮬레이션 플랫폼 아이작 심(Isaac Sim)을 활용한 강화학습도 진행 중이다. 메타와는 촉각 센서를 이용해 물리적 세계와 디지털 세계를 연결하는 핵심 기술을 공동 개발하고 있다. 원격지에서 로봇을 조작하여 현장감을 제공하는 텔레오퍼레이션(Teleoperation) 기술도 있다. 보스턴다이나믹스 로봇 전용 AI 연구기관 보스턴 다이나믹스 로봇 AI 연구소와도 기술개발을 진행 중이다.

현재 사람 손대비 1.5배 큰 핸드 크기를 2027년에는 사람 손과 비슷한 수준으로 줄일 계획이다. 임베디드 AI 및 온디바이스 AI 기술을 탑재해 핸드 자체의 지능을 높일 예정이다. 이는 제조·물류 현장에서 수행된 로봇 핸드의 기존 단순 반복 작업을 확장할 수 있을 것으로 기대된다.

테슬로(비상장). 다관절 로봇 핸드 Delto Gripper(DG) 시리즈를 중심으로 산업용 자동화와 휴머노이드 로봇 분야에서 기술력을 보유하고 있다. 특히 자체 개발한 액추에이터 기술을 바탕으로 인간형 로봇 핸드와 다관절 그리퍼를 상용화했다. 로봇손의 작업 수행 능력을 높이기 위한 파지/조작 제어 알고리즘과 AI 기반 손 조작 기술 등도 함께 개발하고 있다. 최근 미국/중국/일본 등 글로벌 시장을 중심으로 해외 사업을 확대, 현재까지 누적 19개국에 제품을 수출하고 있다.

소형·경량화 휴머노이드 로봇 핸드 DG-5F-S를 정식 상용화하여 휴머노이드용 고자유도 로봇 핸드 시장 진출을 계획하고 있다. DG-5F-S는 5지 20자유도 다관절 구조로 테슬로의 로봇 핸드 전용 액추에이터 기술을 기반으로 기존 주력 모델인 DG-5F-M의 핵심 구조와 조작 성능을 유지하면서 소형·경량화에 초점을 맞춰 새롭게 설계한 모델이다. 실제 적용 과정에서 반복적으로 마주하는 무게/크기 제약, 장착 인터페이스 조건, 주변 시스템과의 호환성 등 플랫폼 통합 단계의 현실적인 요구사항을 반영해 통합 최적화를 진행했다는 평가가 있다.

대성하이텍이 테슬로와의 협업을 진행하고 있다. 2026.5월 대성하이텍은 전략적 지분 투자를 진행했으며, 초정밀 가공 기술을 기반으로 테슬로의 로봇 핸드 양산 체계 구축 과정에 참여할 예정이다. 테슬로 향 자동화 검사 및 생산 관련 장비의 초도 발주를 확보한 것으로 알려져 있다.

미국 안보 로봇법

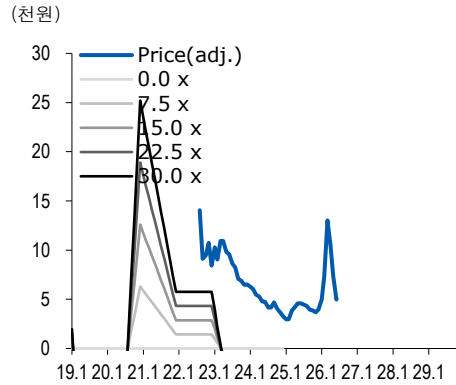
지난 3월 26일 미 의회에서 중국 기업이 제조한 휴머노이드 로봇의 정부 구매와 운영을 금지하는 법안 (American Security Robotics Act, 미국 안보 로봇법)이 발의되었다.

연방정부가 중국과 같은 적대국이 제조한 무인 시장 차량을 구매하거나 사용하는 것을 금지한다는 내용이다. 연방 자금을 지원받는 기관들도 이들 로봇을 활용하지 못하도록 하는 내용이 포함되어 있다.

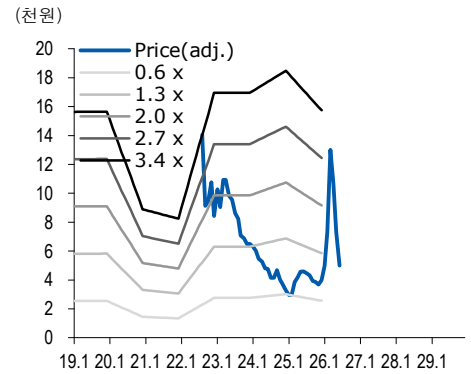
로봇들이 중국으로 전송한 데이터를 수집하는데 사용되거나 중국에서 원격으로 제어될 수 있어 국가 안보에 위협이 된다는 내용이 근거로 한다.

위 사항도 국내 로봇산업 및 로봇 핸드의 성장에 기여할 수 있는 발판이 될 것으로 예상된다.

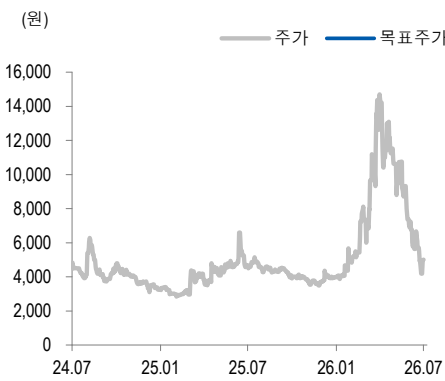
P/E band chart



P/B band chart



대성하이텍 (129920) 투자등급 및 목표주가 추이



일자	투자 의견	목표가 (원)	목표가격 대상시점	과리율	
				평균주가 대비	최고(최저) 주가 대비
2026-07-03	Not Rated	-	1년		
2026-02-24	Not Rated	-	1년		

자료: 유안타증권

주: 과리율 = (실제주가* - 목표주가) / 목표주가 X 100

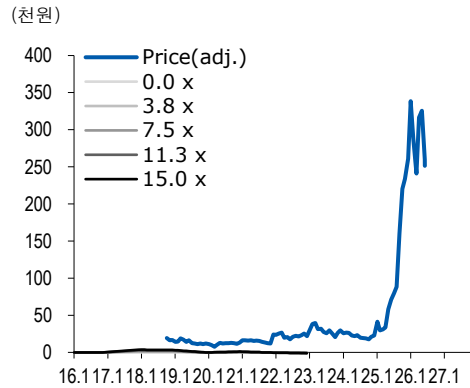
- * 1) 목표주가 제시 대상시점까지의 "평균주가"
- 2) 목표주가 제시 대상시점까지의 "최고(또는 최저) 주가"

구분	투자의견 비율(%)
Strong Buy(매수)	0
Buy(매수)	94.9
Hold(중립)	5.1
Sell(비중축소)	0
합계	100.0

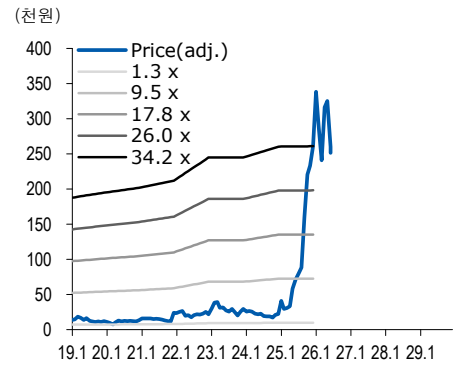
주: 기준일 2026-07-02

※해의 계열회사 등이 작성하거나 공표한 리포트는 투자등급 비율 산정시 제외

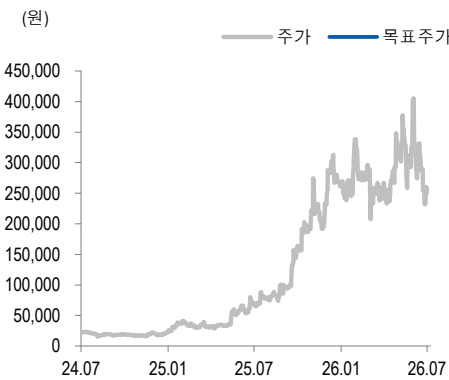
P/E band chart



P/B band chart



로보티즈 (108490) 투자등급 및 목표주가 추이



일자	투자 의견	목표가 (원)	목표가격 대상시점	과리율	
				평균주가 대비	최고(최저) 주가 대비
2026-07-03	Not Rated	-	1년		
2024-08-29	1년 경과 이후		1년		
2023-08-29	Not Rated	-	1년		

자료: 유안타증권

주: 과리율 = (실제주가* - 목표주가) / 목표주가 X 100

* 1) 목표주가 제시 대상시점까지의 "평균주가"

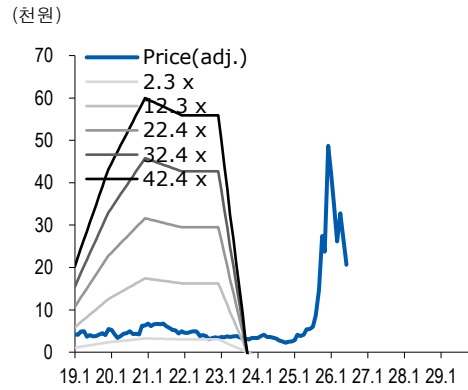
2) 목표주가 제시 대상시점까지의 "최고(또는 최저) 주가"

구분	투자의견 비율(%)
Strong Buy(매수)	0
Buy(매수)	94.9
Hold(중립)	5.1
Sell(비중축소)	0
합계	100.0

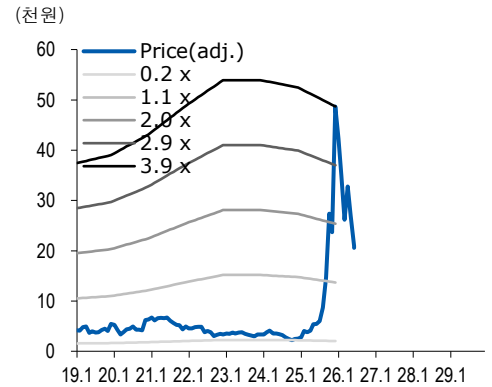
주: 기준일 2026-07-02

※해외 계열회사 등이 작성하거나 공표한 리포트는 투자등급 비율 산정시 제외

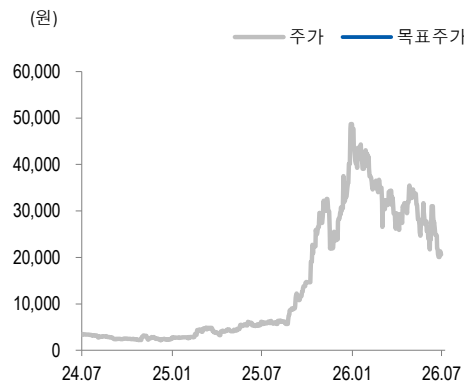
P/E band chart



P/B band chart



원익홀딩스 (030530) 투자등급 및 목표주가 추이



일자	투자 의견	목표가 (원)	목표가격 대상시점	과리율	
				평균주가 대비	최고(최저) 주가 대비
2026-07-03	Not Rated	-	1년		
2026-01-12	Not Rated	-	1년		

자료: 유안타증권

주: 과리율 = (실제주가* - 목표주가) / 목표주가 X 100

- * 1) 목표주가 제시 대상시점까지의 "평균주가"
- 2) 목표주가 제시 대상시점까지의 "최고(또는 최저) 주가"

구분	투자의견 비율(%)
Strong Buy(매수)	0
Buy(매수)	95
Hold(중립)	5
Sell(비중축소)	0
합계	100.0

주: 기준일 2026-07-02

※해의 계열회사 등이 작성하거나 공표한 리포트는 투자등급 비율 산정시 제외

Appendix

- 이 자료에 게재된 내용들은 본인의 의견을 정확하게 반영하고 있으며 타인의 부당한 압력이나 간섭 없이 작성되었음을 확인함. (작성자: 권명준)
- 당사는 자료공표일 현재 동 종목 발행주식을 1%이상 보유하고 있지 않습니다.
- 당사는 자료공표일 현재 해당 기업과 관련하여 특별한 이해관계가 없습니다.
- 당사는 동 자료를 전문투자자 및 제 3자에게 사전 제공한 사실이 없습니다.
- 동 자료의 금융투자분석사와 배우자는 자료공표일 현재 대상법인의 주식관련 금융투자상품 및 권리를 보유하고 있지 않습니다.
- 종목 투자등급 (Guide Line): 투자기간 12개월, 절대수익률 기준 투자등급 4단계(Strong Buy, Buy, Hold, Sell)로 구분한다
- Strong Buy: +30%이상 Buy: 15%이상, Hold: -15% 미만 ~ +15% 미만, Sell: -15%이하로 구분
- 업종 투자등급 Guide Line: 투자기간 12개월, 시가총액 대비 업종 비중 기준의 투자등급 3단계(Overweight, Neutral, Underweight)로 구분
- 2014년 2월21일부터 당사 투자등급이 기존 3단계 + 2단계에서 4단계로 변경

본 자료는 투자자의 투자를 권유할 목적으로 작성된 것이 아니라, 투자자의 투자판단에 참고가 되는 정보제공을 목적으로 작성된 참고 자료입니다. 본 자료는 금융투자분석사가 신뢰할만 하다고 판단되는 자료와 정보에 의거하여 만들어진 것이지만, 당사와 금융투자분석사가 그 정확성이나 완전성을 보장할 수는 없습니다. 따라서, 본 자료를 참고한 투자자의 투자사결정은 전적으로 투자자 자신의 판단과 책임하에 이루어져야 하며, 당사는 본 자료의 내용에 의거하여 행해진 일체의 투자행위 결과에 대하여 어떠한 책임도 지지 않습니다. 또한, 본 자료는 당사 투자자에게만 제공되는 자료로 당사의 동의 없이 본 자료를 무단으로 복제 전송 인용 배포하는 행위는 법으로 금지되어 있습니다.