

2026. 9. 16.(수)      배포      2026. 9. 15.(화)  
보도시점      포럼 시작 (09:00) 이후

## 돌봄로봇, 병원에서 지역사회·가정까지

### 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 개최

- 돌봄로봇 연구개발과 실증 성과 한자리에 -

- 수요자 중심 연구개발 성과 공유, 차세대 돌봄로봇 서비스 발전 방향 논의 -

국립재활원(원장 김동아)은 9월 16일(수) 오전 9시부터 오후 6시까지 백범김구기념관 컨벤션홀과 대회의실(서울 용산구)에서 「2026 돌봄로봇 네트워크 포럼」을 개최하고, 수요자 중심 돌봄로봇의 연구개발과 실증 성과를 공유하였다고 밝혔다.

이번 포럼은 그동안 추진해 온 수요자 중심 돌봄로봇 연구개발과 실증 연구 결과를 공유하고 논의하기 위해 마련되었으며, 총 9개의 세션으로 구성되었다. 초고령사회에서 돌봄 제공자의 부담을 줄이고 돌봄이 필요한 사람의 일상생활을 지원해야 할 필요성이 커지면서, 실제 돌봄 현장에서 활용할 수 있는 차세대 돌봄로봇의 기술개발과 서비스 발전 방향을 논의했다.

첫 번째, 두 번째 세션에서는 보건복지부와 산업통상부의 협력 성과를 공유하고, 두 부처 관계자와 돌봄로봇 실수요자 등 이해관계자가 함께 참여해 돌봄로봇 개발 추진현황을 발표했다.

세 번째, 네 번째 세션에서는 사용자 중심 돌봄로봇 서비스 실증 플랫폼 운용 및 활용 방안 연구와 돌봄로봇 평가 표준화 및 사회·경제적 가치 연구에 대한 적용 방안을 제시하였다.

다섯 번째 세션부터 아홉 번째 세션까지는 수요자 중심 돌봄로봇 개발 및 서비스 실증 연구개발을 발표하고 논의하였다. 세션별로 ▲실내이동·

이승 및 자세변환 지원(세션 5), ▲배설·배뇨 및 목욕지원(세션 6), ▲식사보조 및 욕창예방·자세변환(세션 7), ▲의사소통(커뮤니케이션)·모니터링 및 돌봄<sup>✓</sup> 데이터 서비스(세션 8), ▲유연착용형 돌봄로봇(세션 9) 순으로 발표가 이어졌다.

이와 함께 돌봄로봇이 특정 공간이나 하나의 서비스에 한정되지 않고 병원에서 지역사회와 가정으로 이어지는 돌봄 과정에서 연속적으로 활용될 수 있도록 기술과 서비스를 연계하는 방향도 논의하였다. 의료와 복지가 동시에 필요한 돌봄 현장의 특성상 생활공간이 바뀌어도 지원이 끊기지 않아야 한다는 점에서 돌봄<sup>✓</sup> 데이터의 활용 가능성도 함께 논의했다.

또한 대회의실에서는 돌봄로봇 및 기기 시연과 연구 성과 포스터 전시가 함께 이루어져 참석자들의 이해를 도왔다. 전시 부스를 찾은 참석자들은 돌봄로봇을 직접 조작해 보며 사용성을 체험했고, 개발진들과 심도<sup>✓</sup> 있는 질의응답을 주고 받았다.

국립재활원 김동아 원장은 “돌봄은 의료와 복지, 병원과 지역사회를 각각 따로 떼어 생각하기 어렵고, 한 사람의 삶을 중심으로 연속해서 이어져야 한다”라며, “돌봄로봇 역시 기술개발 자체가 목적이 아니라 장애인과 노인의 특성과 생활환경을 세밀하게 이해하고 실제 돌봄 현장의 문제를 해결하는 기술로 발전해야 한다”라고 밝혔다.

국립재활원은 이번 포럼에서 논의된 내용을 바탕으로 지금까지 축적한 수요자 중심 연구개발과 현장 실증 성과를 발전시키고, 인공지능(AI) 영역 특화 돌봄로봇 및 서비스를 접목한 현장 활용형 돌봄<sup>✓</sup> 기술의 연구개발 방향을 지속해서 구체화해 나갈 계획이다. 특히 기술 자체의 고도화뿐 아니라 돌봄 당사자의 생활을 지원하고 가족과 돌봄 종사자의 부담을 실질적으로 줄일 수 있도록 현장 수요와 사용 환경을 연구개발 과정에 반영해 나갈 예정이다.

- <붙임> 1. 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 개요  
 2. 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 포스터  
 3. 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 일정표  
 4. 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 돌봄로봇 및 기기

|       |                          |     |     |                   |
|-------|--------------------------|-----|-----|-------------------|
| 담당 부서 | 국립재활원 재활연구소<br>재활보조기술연구과 | 책임자 | 과 장 | 송원경 (02-901-1901) |
|       |                          | 담당자 | 연구관 | 임명준 (02-901-1906) |
|       |                          | 담당자 | 연구사 | 이정아 (02-901-1916) |



- ☐ 주제: 2026년도 돌봄로봇 네트워크 포럼
- ☐ 일시: 2026년 9월 16일(수) 09:00 ~ 18:00
- ☐ 장소: 백범김구기념관 컨벤션홀(서울 용산구 임정로 26)
- ☐ 목적
  - 수요자 중심 돌봄로봇 연구개발 및 실증 성과 공유 및 실제 돌봄 현장에서 활용 가능한 돌봄로봇 기술·서비스의 발전 방향 논의
  - 사업부처·수행기관·돌봄 수요자 간 교류를 통해 병원-지역사회-가정으로 이어지는 연속적 돌봄체계 구축과 AI 기반 돌봄로봇의 현장 활용 방향 모색
- ☐ 참석자: 국립재활원장, 한국산업기술기획평가원 수석, 보건복지부 의료기기화장품산업과 사무관, 한국보건산업진흥원 팀장, 과제수행 기관, 수요자 등 150명 내외
- ☐ 주관: 보건복지부 국립재활원 수요자중심돌봄로봇실증연구사업단
- ☐ 주최: 보건복지부, 한국보건산업진흥원, 산업통상부, 한국산업기술기획평가원

2026 Care Robot Network Forum

# 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼

2026. 9. 16.(수) 09:00~18:00  
백범김구기념관 컨벤션홀  
서울 용산구 임정로 26 백범김구기념관

주관  보건복지부 국립재활원  
수요자중심돌봄로봇실증연구사업단

주최  보건복지부  산업통상부

 KHIDI  
한국보건산업진흥원

 KEIT  
한국과학기술연구원

### 붙임 3

## 2026 돌봄로봇 네트워크 포럼 일정표

□ 일시: 2026년 9월 16일(수) 09:00 ~ 18:00

□ 장소: 백범김구기념관 컨벤션홀(서울 용산구 임정로 26)

사회: 국립재활원 이정아 연구사

| 시간                                               | 내용                                                      | 발표자                     |
|--------------------------------------------------|---------------------------------------------------------|-------------------------|
| 09:00 ~ 09:10 (10')                              | 행사 진행 안내                                                |                         |
| [세션 1] [복지부/산업부] 스마트돌봄로봇 다부처 협업사업 및 정책 방향(45')   |                                                         |                         |
| 좌장: 고려대학교 의공학교실 김승종 교수                           |                                                         |                         |
| 09:10 ~ 09:25 (15')                              | 복지부 사업 및 돌봄로봇네트워크포럼 소개                                  | 국립재활원 송원경 과장            |
| 09:25 ~ 09:40 (15')                              | 산업부 기술 개발 사업 소개 및 추진 계획 발표                              | 한국산업기술기획평가원<br>박일우 로봇PD |
| 09:40 ~ 09:55 (15')                              | 토의                                                      |                         |
| [세션 2] [산업부] 일상생활·실내이동 지원 스마트돌봄로봇 기술개발(45')      |                                                         |                         |
| 좌장: 고려대학교 의공학교실 김승종 교수                           |                                                         |                         |
| 09:55 ~ 10:10 (15')                              | 사람의 일상행동을 이해하는 모바일 생활지원<br>로봇 개발                        | 한국전자기술연구원<br>김영욱 수석     |
| 10:10 ~ 10:25 (15')                              | 노약자·장애인·환자의 기립·자세 변경 및 실내 이동<br>지원을 위한 간이 탑승형 로봇 시스템 개발 | (주)휠라인<br>심우정 소장        |
| 10:25 ~ 10:40 (15')                              | 토의                                                      |                         |
| [세션 3] [복지부] 수요자 중심 돌봄로봇 서비스 실증플랫폼 및 현장 활용 (45') |                                                         |                         |
| 좌장: 대한간호협회 노인간호사회 이영란 이사                         |                                                         |                         |
| 10:40 ~ 10:55 (15')                              | 장애인을 위한 돌봄로봇 서비스 실증 플랫폼 연구                              | 국립재활원 송원경 과장            |
| 10:55 ~ 11:10 (15')                              | 사용자(노인·돌봄자)중심의 돌봄로봇 실증플랫폼<br>운영 및 활용 방안 연구              | 경희대학교 정덕영 교수            |
| 11:10 ~ 11:25 (15')                              | 토의                                                      |                         |
| [세션 4] [복지부] 돌봄로봇 평가·표준화 및 사회·경제적 가치 (45')       |                                                         |                         |
| 좌장: 대한간호협회 노인간호사회 이영란 이사                         |                                                         |                         |
| 11:25 ~ 11:40 (15')                              | 돌봄로봇 평가기술 개발 및 표준화연구                                    | 재활공학연구소 조현석 센터장         |
| 11:40 ~ 11:55 (15')                              | 돌봄로봇 현장 적용 기반 돌봄 부담 분석 및<br>사회적·경제적 가치 연구               | 한양대학교 신용순 교수            |
| 11:55 ~ 12:10 (15')                              | 토의                                                      |                         |
| 개회식                                              |                                                         |                         |
| 12:10 ~ 12:20 (10')                              | 개회                                                      | 국립재활원 김동아 원장            |
| 12:20 ~ 12:30 (10')                              | 사진촬영                                                    |                         |
| 12:30 ~ 13:30 (60')                              | 점심시간                                                    |                         |

| [세션 5] [복지부] 실내이동·이승 및 자세변환 지원 돌봄로봇 (45')  |       |                                                             |                    |
|--------------------------------------------|-------|-------------------------------------------------------------|--------------------|
| 좌장: 한국척수장애인협회 이찬우 정책위원장                    |       |                                                             |                    |
| 13:30 ~ 13:45                              | (15') | 화장실 왕복 및 자세유지를 포함한 100mm 단차를 극복할 수 있는 컴팩트한 실내용 이동 돌봄로봇 중개연구 | 대구가톨릭대 학병원 권동락 교수  |
| 13:45 ~ 14:00                              | (15') | 협소공간에서 장애인과 노인의 슬라이딩 이승 및 자세변환을 위한 돌봄로봇 시스템 개발, 실증 및 상용화    | (주)네오에이블 박인수 책임    |
| 14:00 ~ 14:15                              | (15') | 토의                                                          |                    |
| [세션 6] [복지부] 배설·배뇨 및 목욕지원 돌봄로봇 (45')       |       |                                                             |                    |
| 좌장: 스마트의료보안포럼 유선국 이사                       |       |                                                             |                    |
| 14:15 ~ 14:30                              | (15') | 배뇨양상 관리 및 중증 배뇨장애 예측이 가능한 자동배뇨처리 돌봄 로봇 및 플랫폼 기술개발           | (주)하이제라네트웍스 이의철 대표 |
| 14:30 ~ 14:45                              | (15') | 이동가능한 캡슐/부스를 가진 샤워체어 및 베드가변형 목욕보조 돌봄로봇 중개연구                 | 대원인물(주) 최도현 대표     |
| 14:45 ~ 15:00                              | (15') | 토의                                                          |                    |
| 15:00 ~ 15:10                              | (10') | 휴식시간                                                        |                    |
| [세션 7] [복지부] 식사보조 및 욕창예방·자세변환 돌봄로봇 (45')   |       |                                                             |                    |
| 좌장: 스마트의료보안포럼 유선국 이사                       |       |                                                             |                    |
| 15:10 ~ 15:25                              | (15') | 휴대가 편리한 융합형 식사보조 돌봄로봇 중개연구                                  | (주)엔티로봇 김경환 대표     |
| 15:25 ~ 15:40                              | (15') | 엣지컴퓨팅 기반 돌봄기기와 호환 가능한 초저소음형 욕창예방 자세변환 돌봄로봇 개발               | (주)리눅 이태영 연구소장     |
| 15:40 ~ 15:55                              | (15') | 토의                                                          |                    |
| [세션 8] [복지부] 커뮤니케이션·모니터링 및 돌봄데이터 서비스 (45') |       |                                                             |                    |
| 좌장: 강원대학교 장경배 교수                           |       |                                                             |                    |
| 15:55 ~ 16:10                              | (15') | 장애인 및 고령자를 위한 생활 밀착형 커뮤니케이션 돌봄로봇 중개 연구 및 실증                 | (주)효돌 김지희 대표       |
| 16:10 ~ 16:25                              | (15') | 돌봄로봇 통합형 관제 시스템과 돌봄 데이터 서비스 개발 및 실증                         | (주)로보케어 이덕원 연구소장   |
| 16:25 ~ 16:40                              | (15') | 토의                                                          |                    |
| [세션 9] [복지부] 유연 착용형 돌봄로봇 및 영향성 평가 (45')    |       |                                                             |                    |
| 좌장: 강원대학교 장경배 교수                           |       |                                                             |                    |
| 16:40 ~ 16:55                              | (15') | 인공 근섬유 내장 의복형 장애인 거동 보조 유연착용형 돌봄로봇 개발                       | 포항공과대학교 고제성 교수     |
| 16:55 ~ 17:10                              | (15') | 유연착용형 돌봄로봇의 장단기적 임상/생체역학적 평가지표 개발 및 신체 영향성 분석               | 서울대학교병원 김기원 교수     |
| 17:10 ~ 17:25                              | (15') | 토의                                                          |                    |
| 17:25 ~ 18:00                              | (35') | 폐회 및 정리                                                     |                    |

※ 세부 일정(발표주제, 발표순서, 시간 등)의 변동 될 수 있습니다.

| 이동 보조                                                                                                                                 | 목욕 보조                                                                                                                               | 배설 보조                                                                                                                     |
|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
|  <p>대구가톨릭대학교 산학협력단<br/>(100mm 단차를 극복하며<br/>실내이동)</p> |  <p>대원인물(주)<br/>(캡슐형 샤워체어)</p>                     |  <p>(주)하이제라네트웍스<br/>(소변 처리)</p>        |
| 유연착용형(근력보조)                                                                                                                           | 모니터링                                                                                                                                | 이송 보조                                                                                                                     |
|  <p>포항공과대학교<br/>(내장 의복형, 거동 보조)</p>                 |  <p>(주)로보케어<br/>(돌봄로봇 통합형 관제 시스템)</p>             |  <p>(주)네오에이블<br/>(협소공간 이송 및 자세변환)</p> |
| 욕창예방 및 자세변환                                                                                                                           | 식사 보조                                                                                                                               | 커뮤니케이션                                                                                                                    |
|  <p>(주)리눅<br/>(엣지컴퓨팅 기반 초저소음형<br/>자세변환)</p>        |  <p>(주)엔티로봇<br/>(휴대가 편리한 모듈 조합형<br/>식사보조 로봇)</p> |  <p>(주)효돌<br/>(생활밀착형 인공지능 돌봄로봇)</p>  |