

Investor Relations 2026

Total Robot Solution Leader



NAU ROBOTICS

Disclaimer

본 자료는 기관투자자들을 대상으로 실시되는 Presentation에서 정보 제공을 목적으로 주식회사 나우로보틱스(이하“회사”)에 의해 작성되었으며 이의 반출, 복사 또는 타인에 대한 재배포는 금지됨을 알려드리는 바입니다. 본 Presentation의 참석은 위와 같은 제한 사항의 준수에 대한 동의로 받아들이며, 제한 사항에 대한 위반은 관련 ‘자본시장과 금융투자업에 관한 법률’에 대한 위반에 해당될 수 있습니다.

본 자료에 포함된 “예측정보”는 개별 확인 절차를 거치지 않은 정보들입니다. 이는 과거가 아닌 미래의 사건과 관계된 사항으로 회사의 미래 경영현황 및 재무실적을 의미하고, 표현상으로는 ‘예상’, ‘전망’, ‘계획’, ‘기대’, ‘(E)’ 등과 같은 단어를 포함합니다. 위 “예측정보”는 경영환경의 변화 등에 따라 영향을 받으며 실제 미래 실적은 “예측정보”에 기재되거나 암시된 내용과 중대한 차이가 발생할 수 있습니다.

미래 전망은 Presentation 실시일 현재를 기준으로 작성된 것이며 시장 상황과 회사의 경영방향 등을 고려한 것으로 시장 환경의 변화와 전략 수정 등에 따라 변경될 수 있음을 양지하시기 바랍니다.

본 자료의 활용으로 인해 발생하는 손실에 대해 회사 및 회사의 임원들은 그 어떠한 책임도 부담하지 않음을 알려드립니다. (과실 및 기타의 경우 포함) 본 문서는 주식의 모집 또는 매출, 매매 및 청약을 위한 권유를 하지 않으며, 문서의 그 어느 부분도 관련 계약 및 약정 또는 투자 결정을 위한 기초 또는 근거가 될 수 없음을 알려드립니다

자체기술로 상용화한 산업용/AMR/휴머노이드 로봇 기반, 고객사 환경 최적화된 통합 프로그램 제공

NAU 핵심 보유기술 현황

| AI 기술 |

- 로봇 기반 언어 구현 기술
- CBR 기반 AI 시스템 기술
- AI 기반 강화학습 SW 기술

| SW 기술 |

- 로봇 프레임워크 및 제어엔진
- 무인이동로봇 정밀주행
- 로봇 운영 SW 플랫폼
- 로봇 자동화 시스템 구축/개발
- 서보제어 기반 정밀제어

| HW 기술 |

- 로봇 매니퓰레이터 자체 설계
- 모듈형 설계
- 스마트 일체형 구동기 개발
- 고평크 감속기 내재화
 - 정밀도·내구성·경량화 성능개선
 - 특허완료, 통합 모듈 개발 중

- 다양한 로봇 확장성
- ✓ 고속/고정밀 모션 구현
- 고정밀 로봇 모션
- 로봇 조작 편의성, 쉬운 프로그래밍
- 토탈 솔루션 공급
- ✓ 다양한 공정 맞춤 제조 가능
- ✓ 로봇 알고리즘 및 제어 소프트웨어

- 고성능감속기 개발완료
- ✓ 우수한 반복 정밀도
- 로봇 안정성 및 내구성 향상
- ✓ 로봇 제품 가격경쟁력
- ✓ 고속/고정밀 모션 구현
- 자체 로봇 매니퓰레이터 R&D
- 기구부 설계

HW/SW/로봇제조/로봇제어
기반 및 핵심기술 보유

로봇 자동화 시스템 설계제어
레퍼런스 보유

독자기술로 수직계열화 구축

핵심부품 내재화 통한
원가경쟁력 확보

자체 제어시스템 개발, Full Line-up 기반 자동화 플랫폼

기술 경쟁력

제어 · 구동 · SW 내재화



- 제어 알고리즘, 제진 제어, 강인제어 자체 개발
- 최대 15대 이종 로봇 동시 제어
- End-user 중심 사용하기 쉬운 UI
→ 현장 적용성 극대화



[자체개발 제어기 사진]

차세대 고정밀 고강성 감속기

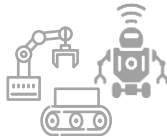


- 기존 감속기의 기술적 한계를 극복한 혁신 감속기
- 기존 하모닉 감속기와 성능 비교테스트 1차 완료
- 특허 출원 완료 및 PCT특허 출원(미, 독, 일, 중)

Full Line-up Portfolio

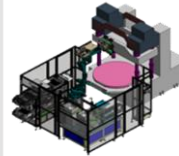


- 산업용 로봇(직교·스카라·다관절)
- 자율주행 물류로봇(AMR)
- 협동로봇 / 휴머노이드(개발중)
→ 산업 전 영역 커버 Full Line-up



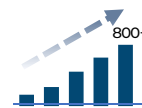
사업 성과

SI 역량 (레퍼런스 470+ 구축)



- 사출 · 조립 · 검사 · 이송 · 패키징
- 로봇 + 설비 + EOAT + SW One-stop 시스템 가능

검증된 고객 레퍼런스



- 누적 고객사 3200여개
- 재구매율 67%
- 글로벌 Top-tier 기업 ODM 파트너 선정

원가 경쟁력 & 수익성



- 감속기 설계 내재화
- 통합 구동모듈 · 서보드라이브 내재화 진행
- '27년 원가 구조 대폭 개선 → 수익성 레버리지 확대

고객 중심으로 로봇부터 자동화 시스템까지 맞춤 설계가 가능한 기업

03

한양로보틱스 인수효과

HY의 생산, 영업, 해외 네트워크와 NAU의 기술력 결합으로 글로벌 로봇 기업으로의 도약 기반 강화

합병절차 진행 중 (6월 말 합병 완료)

	NAU	HY ROBOTICS	효과
생산 인프라 확보	500평 규모 본사 1,000평 규모 2공장 (CAPA 900억)	약 5,000평 로봇전용공장 (CAPA 1,000억)	총 생산 Capa 300억 > 최대 2,000억 글로벌 수요 및 대형 프로젝트 대응력 강화
고객 기반 확대	재구매비율 67% 470개 이상 FA레퍼런스	국내외 3,000여개 고객사 및 주요 대기업 레퍼런스 확보	신규영업 기획, 교차판매, 부품 · AS 매출 확대
제품 포트폴리오 강화	산업용로봇 전영역을 아우르는 로봇솔루션보유	취출로봇 및 사출 자동화 솔루션	고객 공정별 맞춤형 자동화대응 역량 강화
해외 판매 시너지	동유럽지사 인원 확충 미국 법인 설립 6월 본격 영업 시작	높은 해외 매출 비중 내국기업 및 해외기업 고객확보 미국, 멕시코, 동유럽 에이전트 운영	해외 매출 확대 기반 강화 북미, 멕시코, 동남아 시장 진출 시너지 기대
외형성장기반	약 120억 매출 기술특례상장으로 입증된 로봇 제어 · 자동화 기술력	업력 30년의 노하우 2025년 약 160억 매출	사업 규모 확대 및 규모의 경제 실현

전통 산업부터 고성장·고부가가치 산업 등 다양한 프로젝트 진행 ... 글로벌 로봇 자동화 트렌드 선도



한국후고꾸

**미 공장 자동차 엔진
조립 라인 수주**

- '26년 미국향 자동차 엔진 조립 라인 수주
- '26년 하반기 Capa 확대에 따른 추가 라인 증설 예상
- 美 공장내 타 로봇 자동화 라인 신규 검토 중



현대모비스

**자동차 내장 부품
신규 선행 공정 레퍼런스 확보**

- 아반떼, 셀토스 등 상용화에 공동개발한 생산공법 반영하여 제작 상용화 완료
- 국내 양산 차종 부품 기능 개선 및 효율성 향상을 위한 선행 과제 수행 중
- 자동차 내장 부품(카울 탑) 생산 공법 개발 및 레퍼런스 확보
- 친환경차 판매 확대에 따른 국내/외 협력사로 공법 적용 확대 예상



에이피알

**뷰티케어 디바이스
생산 라인 수주**

- 뷰티케어 디바이스 조립 및 검사 공정 수주
- Capa 확대 및 모델 추가 시 추가 라인 증설 예상
- 국내 공장내 타 로봇 자동화 라인 신규 검토 중



NVH

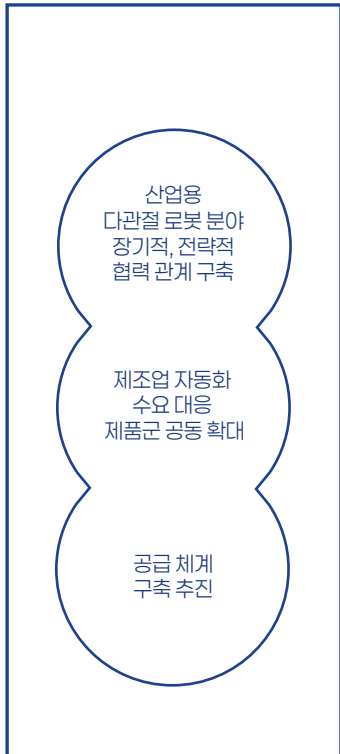
**미국 공장
친환경차 배터리 부품
조립/검사 라인 수주**

- 친환경차 배터리 부품 조립 및 검사 공정 수주 완료
- 2차전지 분야 및 유사 업종 확대 전개 예정

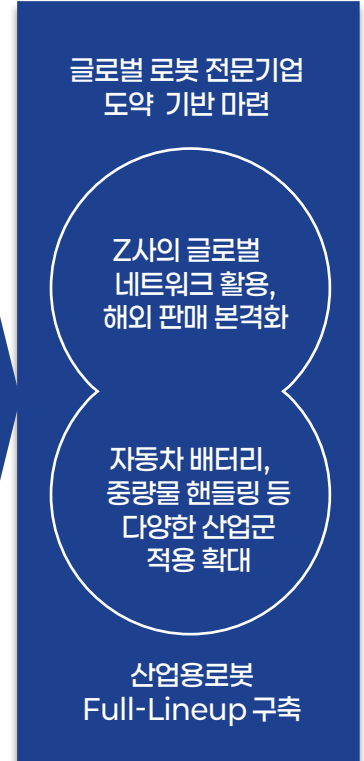
Z사와 양산 라인업 구축 목표 협의 중 ... '27년 상반기 대부분 제품군 개발 완료 목표

산업용 다관절 로봇 Full Line-up 확보

협력 현황



사업전망



고정밀·고강성 감속기 개발로 국산화 통한 수익 개선 및 로봇 핵심부품 시장 선점

단계별 사업계획

01. 개발 진행 현황

차세대 고정밀 고강성 **신개념** 감속기 개발



- 기존 감속기의 기술적 한계를 극복한, 혁신적 신개념 3점 치물림 구조 감속기(**특허 5건 확보**)
- 백레시현상 없는 고강성 고정밀 효율개선을 위한 자동치형 생성 · 추진
- 하모닉 감속기와의 성능 비교 테스트 1차 완료
- 인하대 산학협력 26년 상반기 완료
- 중소기업 기술혁신개발사업 지원(2026 하반기목표)

02. 차세대 구동계 플랫폼

통합형 구동 모듈 확장



- 신개념 감속기 + 구동모터 + 제어기 일체화
- 정부과제로 개발 진행 중 (26년 하반기 or 27년 상반기)
- 자사 로봇의 감속기 대체
- 자사개발 휴머노이드로봇, 협동로봇에도 적용 예정
- 협동로봇 6축 적용, 휴머노이드로봇 관절 약 30축 이상 적용

03. 양산 기반 구축

자동 치형 설계 및 형번별 제품화 기반 확보



- 2D/3D 도면 Data, 가공 Tool 제작 도면 확보
- 치형 가공 Tool 발주 → 샘플제작 → 성능테스트 진행 예정
- 시제품 양산 후 대량생산 전환 로드맵 추진

기대효과

- 연간 약 2,800억원 이상 국내 수입 대체 가능
- 납기 단축 효과 (약 16주 → 4주)
- 일본산 감속기 의존도 축소와 반도체, 방산 등 공급망 리스크 대응
- 휴머노이드, 협동로봇 수요 확대에 따른 핵심부품 매출원 확보
- 특허 · 치형 설계 · 제조 노하우 축적으로 경쟁자 진입장벽 구축

자체 휴머노이드 플랫폼과 산학 협력 기반 차세대 휴머노이드 제어 기술 고도화

휴머노이드 기술 개발 현황

- 대규모 자금 조달로 휴머노이드 로봇 개발 자원 확보
- 관절별 출력·강성 최적화한 모듈형 구조 설계
- 다양한 작업환경에 대응하는 위치-힘 하이브리드 제어전략 구현
- 강성변화에 따른 시스템 특성 실시간 반영 동적 적응 제어 알고리즘 개발



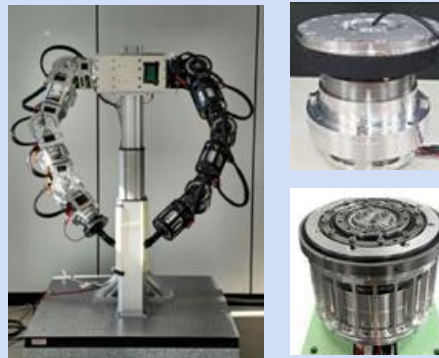
이동+정밀 작업 가능한
자율이동형 산업용
휴머노이드 개발

생산현장에서 스스로 이동하며
작업을 완수하는

Physical AI 로봇 플랫폼 구현 목표

산학 협력 현황

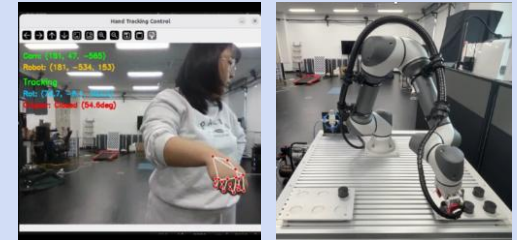
DGIST 산학협력



- 강성변화에 따른 시스템 특성 실시간 반영 동적 적응 제어 알고리즘 개발
- 다양한 작업환경에 대응하는 위치-힘 하이브리드 제어전략 구현

‘26년 7월말 개발완료

인천대학교 산학협력

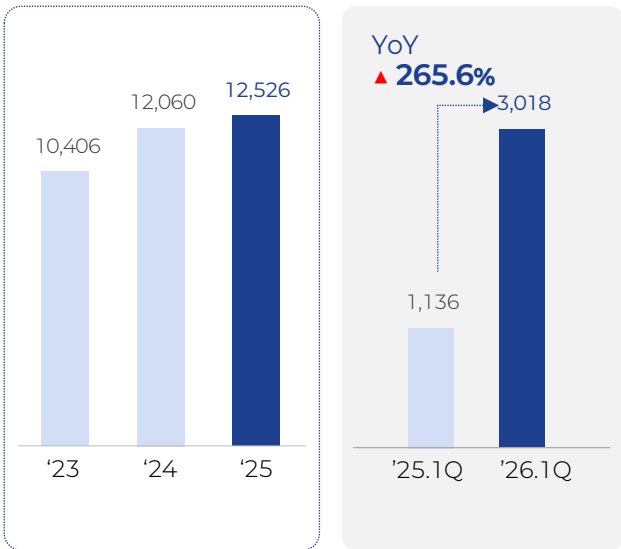


- AI 활용 인체 움직임 데이터 기반 작업자의 숙련 동작 인지
- 로봇이 동시에 같은 동작으로 움직임을 학습, 모사할 수 있는 모듈 개발 (자사 다관절로봇을 이용한 구동이 가능하도록 개발 진행 중)
- 추후 힘 제어 정밀도, 작업 성공률 등의 성능평가 예정 및 후속 연구개발 예정

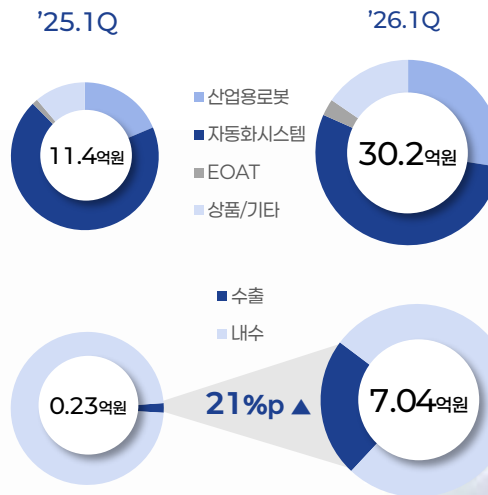
‘26년 8월말 개발완료

HY 인수에 따른 매출 증가 및 영업 레버리지 효과로 수익률 소폭 개선, 매출 인식 2Q 본격화 전망

매출 추이



매출 분석



수주 잔액

고객사	금액(억 원)
한국 후고쿠	35.1
에이피알 팩토리	8.0
주요 고객사 A	11.7
주요 고객사 B	4.35
기타 100개사	6.98
수주 잔액 계	130.1

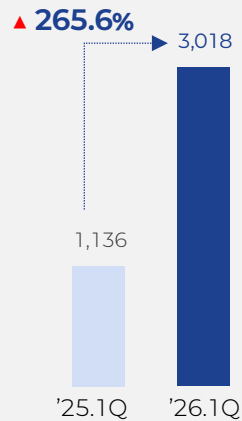
수주 진행

수주 및 견적 진행건	약 120여건
-------------	---------

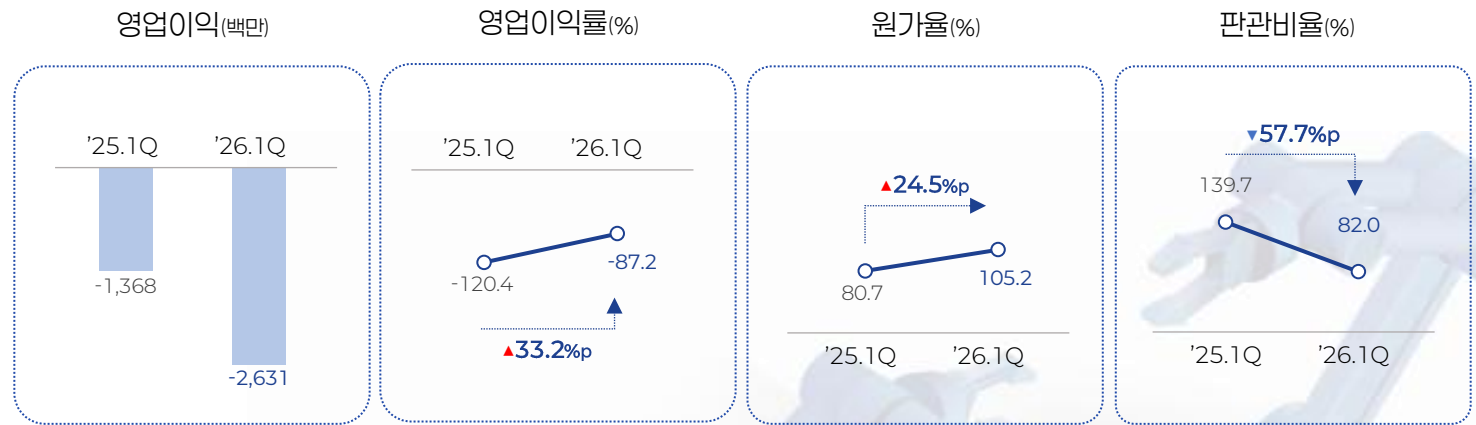
- 구조적으로 1분기 매출비중 미약(3개년 평균 1분기 매출비중 12.49%)
- 전년동기대비 수출액 및 수출비중 큰 폭으로 증가
- 수주 잔액 130억, 견적 진행 문의의 상승으로 매출 증대 및 수익성 개선효과 확대 예상

HY 인수효과 2분기부터 반영 ... '26.2Q 본격적인 수익성 개선 전망

매출 추이



주요 수익지표



비용 효율화 및 손실 부담 완화

- 선형 투자 및 인수비용 반영으로 영업손실 일시적 증가
- 추가오더를 위한 전략적 수주분 해소로 원가율 개선전망
- 장기미수금 해소에 따른 판관비율 지속 개선 예상
- 미국지사 설립 및 한양 인수에 따른 수출 증대로 손익개선 전망

* '25.1Q K-IFRS 개별 / '26.1Q 연결 기준

10

생산시설 확충

한양로보틱스 인수 통한 생산시설 확보로 대규모 자체 로봇 양산시설 확보

Core센터
로봇 개발 연구 업무

26년 6월 준공완료예정, 자동화설비 전용 생산 공장

FA센터
600억

RM센터
1,000억

- 전환사채 330억 원 조달 완료 → 로봇랜드 분양 및 투자 집행을 위한 자금 여력 확보
- 인천 과학기술 펠로우즈 위촉, 인천시와의 로봇사업 협력 기반 청라 로봇랜드 수분양 추진 여건 확보
- '26년 하반기 이후 부지 5,000평 이상 수분양 예정
- CAPA 최대 3,000억 규모 이상의 NAU캠퍼스 통합 구축
- R&D · 생산 · 영업 · A/S 등 산업용 로봇 및 자동화 설비 종합 거점화
- 글로벌 Z사향, 자체 로봇 물량, 휴머노이드 및 협동로봇 완제품 생산까지 대응 가능한 대규모 양산 복합시설 확보



청라 로봇랜드 내 NAU캠퍼스 구축

11 주요제품 Line-up 확대

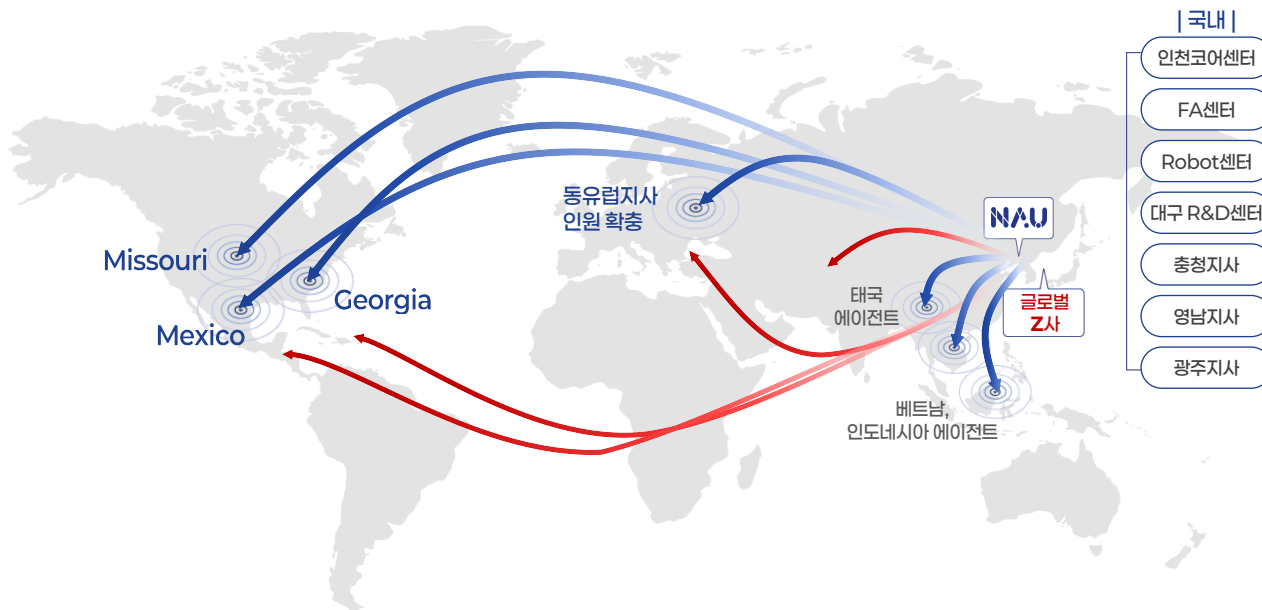
다양한 공정 및 고객 대응 제품 Line-up 지속 확대 ... '27년까지 40개 제품 Line-up 확대 전망



11 해외 진출 전략

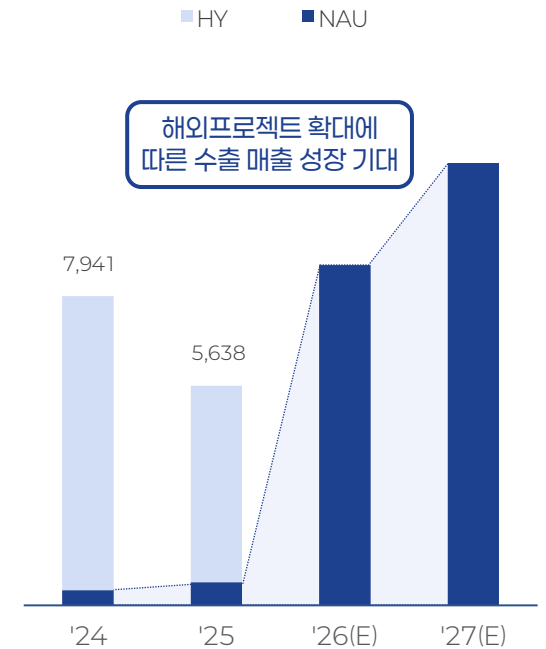
주요 거점 네트워크 확대 및 HY 네트워크 활용 ... 해외 매출비중 큰 폭 증가

지역별 시장 진출 전략



- 미국 법인 설립 완료 - 북미 시장 직접 영업 기반 확보
- 현지 AS, 부품 판매 체계 구축 - 고객 대응 속도 및 서비스 경쟁력 강화
- 해외 매출 비중 확대 - 국내 중심 매출 구조 개선
- 글로벌 Z사 ODM 협력 - 중대형 로봇 해외 판로 확보

해외 매출 (백만)



해외프로젝트 확대에 따른 수출 매출 성장 기대



Appendix

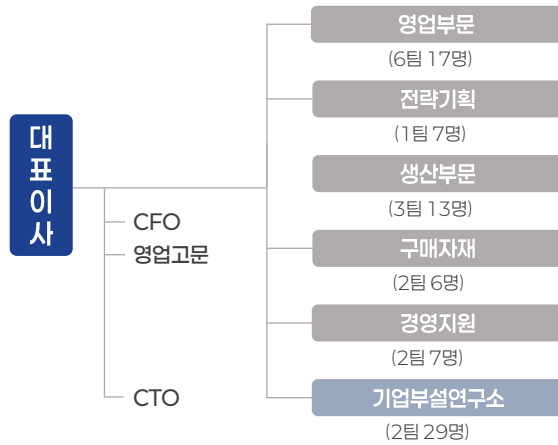
- 01 주요 경영진
- 02 제품개발 Leader
- 03 연구개발 로드맵
- 04 요약 재무제표
- 05 용어설명
- 06 지적재산권

01 주요 경영진

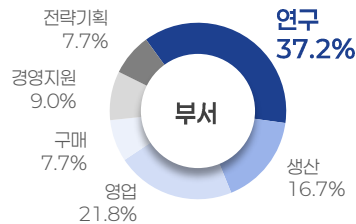
조직도

주요 경영진

1연구소 15개팀 78명



| 종업원 구성 |



* 종업원 수는 '26년 3월말 기준



이종주 대표이사
CEO

- 경희대 대학원 석사/경영 MBA
- 지매틱코리아(유) 대표이사
- ㈜나우로보틱스 대표이사

손봉식 부사장
CFO/경영관리

- 고려대 통계학과
- 한국수출입은행 심사역
- 대동은행 지점장
- ㈜월비스 부사장
- ㈜솔라테크 부사장
- ㈜나우로보틱스 부사장

정태우 상무
영업부문

- 경희사이버대 글로벌경영학과
- 경희대 경영대학원
- 한양로보틱스㈜ 팀장
- ㈜나우로보틱스 이사

정태운 이사
사외이사

- 서울대 경영학과
- George Washington Univ. 경영대학원
- 무역보험공사 본부장
- 무역보험공사 부사장
- 국토해양부 해외건설 심의위원
- KORAIL 해외사업 자문위원

안상선 감사
감사

- 고려대 통계학과
- 성균관대학교 경영대학원
- 한국방송통신대학교 경영대학원
- 상업은행 대리
- 신한은행 심사팀장, 지점장
- 신한은행 기업금융센터장
- 삼환기업 CRO, 상임감사

최선섭 고문
영업고문

- 성균관대 화학공학과 졸업
- 대우자동차 구매개발담당
- 인지컨트롤스㈜ 이사
- 동양피엔에스㈜ 대표이사
- 한양로보틱스㈜ 부사장
- ㈜나우로보틱스 고문

핵심 연구인력

| 주요 경력 |

| 주요 연구실적 |

 <p>감속기 서충석 부사장</p>	<ul style="list-style-type: none"> 한양대 기계공학과 졸업 ㈜대우중공업 로봇개발 ㈜현대중공업 로봇개발 ㈜로보스타 전무 ㈜나우로보틱스 부사장 	<ul style="list-style-type: none"> 수직 다관절 로봇 개발 상품화 (1kgf~500kgf Full Line Up 레퍼런스) 고가반 로봇 설계(1,700~2,300kgf) 협동로봇 개발 상품화(3kgf~25kgf) 스카라로봇 설계(5kgf~20kgf) MBB 혁신 전문가 자격(현대중공업) KAWASAKI(대우중공업) 중공업 로봇기술연수
 <p>다관절로봇 김범길 이사</p>	<ul style="list-style-type: none"> 유도스타㈜ 기술연구소('11~'14) 우진플라임 기술연구소('07~'10) 신우코스텍㈜ 기술연구소('15~'20) ㈜나우로보틱스 기술연구소('21~현재) 	<ul style="list-style-type: none"> 6축 다관절, 스카라, 물류 로봇 제어 개발 3D PET 사출연신블로우 제어파트 개발(장영실상 수상) Interface PCB 보드 개발 로봇/사출 Controller 개발 High End Robot Controller 개발
 <p>휴머노이드 오세훈 고문</p>	<ul style="list-style-type: none"> 동경대 전기공학과 학사/석사/박사 텍사스주립대 객원연구원 서강대 기계공학과 연구교수 독일항공우주국 객원연구원 DGIST 로봇공학부 교수 	<ul style="list-style-type: none"> 서보 제어기술기반 초정밀 로봇제어기술 공동개발 외관측각기 기반 강인 제어기술 공동개발 로봇시스템 개발 관련 과제(8건) 정밀제어 관련 과제(3건) 차량제어 관련 과제(10건)
 <p>AI 융합 이규빈 이사</p>	<ul style="list-style-type: none"> KIST 신경과학센터 연구원(박사)(08~11) 삼성종합기술원 전문연구원 (12~17) GIST 융합기술학제학부 조교수 (18~21) GIST 융합기술학제학부 부교수 (22~24) GIST AI 융합학과 교수 (25~현재) 	<ul style="list-style-type: none"> 비정형 다중 물체 조작을 작업을 위한 촉각데이터 학습기반 로봇핸드 촉각지능 기술개발 인간처럼 느끼고 소통이 가능하고 학습을 통해 성장하는 휴머노이드 로봇 개발 인간처럼 느끼고 소통이 가능하고 학습을 통해 성장하는 휴머노이드 로봇 개발

주요 R&D 지표



| 지적재산권 현황 |

지적재산권		등록 28건 출원 35건
상표 5건	디자인 3건	저작권 2건



연구개발 추진 로드맵

추진 내용	2026(E)				2027(E)				2028(E)				비고
	1Q	2Q	3Q	4Q	1Q	2Q	3Q	4Q	1Q	2Q	3Q	4Q	
① 중소형다관절로봇	→												3, 6, 12, 20, 25kgf
② 중대형 다관절로봇		→											250/500kgf급
③ 스카라 로봇			→										3, 6, 12, 20, 25kgf
④ 통합취출로봇 통합라인업 확대	→				→								지게차형, 컨베이어 고정형, V렉 리프트형
⑤ Z사 ODM용 다관절로봇 개발	→				→								25, 50, 90, 120, 140, 220, 250kgf
⑥ 고정밀, 고강성 감속기 내재화 개발	→				→				→				특허 5건 등록완료, 통합모듈 개발 중
⑦ 시기관 로봇 솔루션 개발	→				→								딥러닝+모션플래닝+강화학습 등 인공지능 기반 SW 적용
⑧ 휴머노이드 로봇	→				→				→				양팔형 산업용 휴머노이드로봇

| 주요 정부과제 현황 |

<p>관절별로 차별화된 출력 및 강성을 적용한 양팔로봇 설계</p> <p>휴머노이드로봇</p>	<p>(신규) 휠 이동형 휴머노이드 AMR 플랫폼 개발</p> <p>휴머노이드로봇</p>	<p>스마트가전 오픈렌지용 RACK 선반 생산자동화 공정기술 개발</p> <p>자동화 시스템</p>	<p>제조공정 및 물류창고용 자율주행 물류로봇 개발</p> <p>자율주행 물류 로봇</p>	<p>자율주행 물류로봇 활용 사출성형 공정 내 이송시스템 구축</p> <p>자율주행 물류 로봇</p>	<p>정부과제 수행 레퍼런스 기반, 현실적인 연구개발 로드맵 통해 로봇 토탈 솔루션 기업으로 도약</p> <p>총 규모 21.7 억원</p>
<p>고속·고토크 환경에서도 정밀하고 안정적인 제어가 가능한 감속기 개발</p> <p>감속기 내재화</p>	<p>제진제어 및 안전 기능 개선된 취출 직교형 로봇 개발</p> <p>직교 로봇</p>	<p>핸들링로봇의 고성능 I/O Board 개발</p> <p>산업용 로봇</p>	<p>CBR AI 사후관리 시스템 탑재한 자율주행 물류로봇 개발</p> <p>자율주행 물류 로봇</p>	<p>프레임리스 모터 기반 저기어비 일체형 스마트 구동기 개발</p> <p>산업용 로봇</p>	

요약 재무상태표

(백만원)

구분	2022	2023	2024	2025	2026.1Q
유동자산	6,005	4,692	9,349	11,928	37,168
비유동자산	7,330	6,637	6,968	20,074	50,345
자산총계	13,335	11,329	16,317	32,003	87,513
유동부채	8,032	9,709	5,601	5,552	44,606
비유동부채	4,921	4,810	4,943	10,288	29,809
부채총계	12,953	14,520	10,544	15,840	74,415
자본금	109	113	4,987	6,478	6,489
자본잉여금	151	1,147	8,894	25,952	26,019
기타자본항목	-	15	38	203	267
이익잉여금 (결손금)	121	(4,466)	(8,147)	(16,470)	(19,602)
비지배지분	-	-	-	-	(75)
자본총계	381	(3,191)	5,772	16,163	13,098

* K-IFRS 개별 / '26.1Q: 연결 기준

요약 손익계산서

(백만원)

구분	2022	2023	2024	2025		2026 .1Q
				1Q		
매출액	9,797	10,406	12,060	1,136	12,526	3,018
매출원가	6,665	9,924	9,202	917	12,239	3,175
매출총이익	3,132	482	2,858	219	287	(157)
판매비와 관리비	3,153	5,954	5,714	1,587	8,493	2,474
영업이익	(21)	(5,472)	(2,856)	(1,368)	(8,206)	(2,632)
영업외수익	79	2,020	238	20	271	201
영업외비용	1,243	404	1,063	51	389	799
법인세차감전 순이익	(1,185)	(3,855)	(3,681)	(1,399)	(8,324)	(3,229)
법인세비용	(321)	732	0	0	0	(28)
당기순이익	(864)	(4,587)	(3,681)	(1,399)	(8,324)	(3,201)
지배주주 순이익	-	-	-	-	-	(3,131)
비지배주주 순이익	-	-	-	-	-	(70)

* K-IFRS 개별 / '26.1Q: 연결 기준

05 용어 설명

용어	설명
1 UI	User Interface : 사용자가 디지털 제품이나 시스템과 상호 작용하는 화면, 버튼, 아이콘, 메뉴 등을 포함하는 시각적 요소
2 UX	User Experience : 사용자가 제품이나 서비스를 사용하면서 경험하는 전체적인 느낌과 만족도
3 직교 로봇	X, Y, Z 세개의 직선 축을 따라 움직이는 로봇으로, 각각의 축이 서로 직각을 이루며 움직임을 제어하는 구조
4 다관절 로봇	여러 개의 회전 축(관절)을 가진 로봇으로, 각 축이 독립적으로 움직일 수 있어 매우 유연한 동작이 가능
5 스카라 로봇	Selective Compliance Assembly Robot Arm, 수평 방향으로 움직이며 수행하는 4축 로봇
6 자율주행 물류로봇	센서, 카메라 그리고 인공지능(AI) 기술을 활용하여 스스로 환경을 인식하고 경로를 계획하며, 물류 작업을 수행하는 로봇
7 협동 로봇	인간과 로봇이 동일한 작업공간에서 안전하게 협력하여 작업을 수행할 수 있도록 설계된 로봇
8 켄트리 로봇	X, Y, Z 축을 따라 움직이며, 주로 대형 작업 영역에서 고정된 경로를 따라 작업을 수행하는 로봇
9 CBR AI	Case-Based Reasoning, 과거의 경험이나 사례를 기반으로 문제를 해결하는 인공지능 기술
10 NME System	Nau Motion Engine, 동사에서 개발한 로봇 모션 제어엔진의 명칭
11 티칭 엔지니어	산업용 로봇의 동작을 프로그래밍하고, 작업 환경에 맞게 로봇을 설정 및 조정하는 전문가
12 프레임워크	소프트웨어 개발에서 기본적인 구조와 기능을 제공하는 표준화된 개발 환경
13 SLAM	동시 위치 추정 및 지도 작성, 로봇이나 자율주행 차량이 미지의 환경에서 자신의 위치를 추정하면서 동시에 주변 환경의 지도를 생성하는 기술
14 매니퓰레이터	여러 관절과 링크로 구성되어 있어 물체를 잡거나 조작하는 장치로, 로봇의 팔과 같은 기능으로 다양한 작업 수행
15 서보제어	로봇이나 기계 시스템에서 위치, 속도, 가속도 등을 정확하게 제어하기 위한 기술
16 MES	Manufacturing Execution System, 생산 현장의 작업을 실시간으로 관리하고 최적화하는 소프트웨어 제조 실행 시스템
17 E.O.A.T	End Of Arm Tool, 로봇 시스템에서 작업을 수행하는 기계적 손 또는 그리프 장치

* 특허 등록 28건 | 출원 35건

N O	내용	출원(등록)일	N O	내용	출원(등록)일
1	컨트롤러 및 UI부를 탑재한 사출 성형기용 다관절 로봇	'22.04.12	15	회전각속도, 피치각 및 외란을 추정하는 주행 상태 관측기 및 이를 포함하는 모바일 로봇	'24.01.30
2	다관절 로봇 및 협동로봇의 장점이 융합된 응용로봇	'22.04.26	16	하모닉 드라이브용 웨이브 제너레이터의 설계방법 및 이에 의해 제조된 웨이브 제너레이터	'25.12.08
3	산업 자동화를 위한 다관절 로봇	'23.07.17	17	베벨 기어 및 하모닉 드라이브를 구비한 감속기를 갖는 수직 다관절 로봇	'26.03.23
4	비규격 화물의 수용을 위한 물류 로봇	'23.12.12	18	하모닉 드라이브	'26.03.05
5	물류 로봇	'23.11.06	19	감속기를 포함하는 액추에이터	'26.03.05
6	픽업 장치의 안정적 회전을 위한 물류 로봇	'23.12.12	20	유성 기어 및 하모닉 드라이브를 포함하는 감속기	'26.03.05
7	재킹 타입 및 피킹 타입 호환 로봇용 적재유닛과 물류로봇시스템	'23.12.06	21	네트워크를 통해 원격관리 가능한 스마트 취출 로봇 관제시스템	'17.05.22
8	과동작을 감지하는 산업용 다관절 로봇	'23.12.11	22	취출로봇을 위한 성형물 취출 지그 및 취출로봇	'19.05.09
9	과동작을 경고하는 산업용 다관절 로봇	'23.12.11	23	사출성형기의 온도 관제 시스템	'20.05.20
10	로봇용 교시 조작기	'22.03.16	24	사출성형기의 금형 온도 자동조절 시스템	'20.05.27
11	로봇팔 그리퍼	'20.12.02	25	유연성 압력센서를 포함하는 스마트 장갑	'21.07.21
12	정밀 및 고속 공정이 가능한 협동로봇	'22.08.12	26	보건 마스크의 제조 장치	'23.02.13
13	작업 공간 외부 루프 통합 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.01.30	27	보건 마스크 제조용 귀끈 부착 장치	'22.05.08
14	작업 공간 힘/가속도 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.02.26	28	테이프 자동 부착장치	'25.02.28

* 감속기 관련 특허



NA.U ROBOTICS
(주)나우로보틱스

인천광역시 남동구 영고개로 449번길 42
Fax. 032-719-4948 | Tel. 031-719-7040
www.naurobot.com