

Re-Walking for Perfection

첨단 재활 로봇시스템 WALKBOT





Disclaimer

본 자료는 Presentation에서의 정보 제공을 목적으로 주식회사 피앤에스미캐닉스(이하 "회사")가 작성했습니다.

본 자료에 포함된 "예측정보"는 개별 확인절차를 거치지 않은 정보로서, 회사의 향후 예상되는 경영현황 및 재무실적에 대한 미래 전망 및 예상을 의미하고 표현상으로는 '예상', '전망', '계획', '기대', '(E)' 등과 같은 단어를 포함합니다.

본 자료의 "예측정보"는 향후 경영환경의 변화 등에 영향을 받으며 본질적으로 불확실성을 내포하고 있는 바, 이러한 불확실성으로 인하여 실제 미래 실적은 "예측정보"에 기재되거나 암시된 내용과 중대한 차이가 발생할 수 있습니다. 또한 향후 전망은 Presentation 실시일 현재를 기준으로 작성된 것이며 현재 시장상황과 회사의 경영방향 등을 고려한 것으로써, 향후 시장환경의 변화와 경영전략 수정 등에 따라 별도의 고지 없이 변동될 수 있음을 양지하시기 바랍니다.

본 자료의 활용과 관련하여 발생하는 손실에 대하여 회사 및 회사의 임직원들은 과실 및 기타의 경우를 포함하여 그 어떤 책임도 부담하지 않음을 알려 드립니다.

본 자료는 주식의 모집 또는 매출, 투자 및 매매의 권유를 구성하지 아니하며 본 자료의 그 어느 부분도 관련 계약 및 약정 또는 투자결정을 위한 기초 또는 법적근거가 될 수 없습니다.

본 자료는 비영리 목적으로 내용 변경 없이 사용이 가능하나 출처의 표시는 필수사항입니다. 회사의 사전 승인 없이 내용이 변경된 자료의 무단 배포 및 복제는 법적 제재를 받을 수 있음을 유의하시기 바랍니다.

첨단 재활 로봇시스템



Contents

- 01. 회사 소개
- 02. 핵심 역량
- 03. 재활 로봇 시장
- 04. 성장 기반

Appendix





Chapter 01

회사 소개

- 1. 인간을 가장 잘 이해하는 로봇기업
- 2. P&S Identity
- 3. 주요 인력 및 일반 현황
- 4. 의료 로봇 협력 자문단



Walkbot P (Premium)

최고 사양의 Walkbot 시스템 강점들이 모두 탑재되어 있는 수출지향형 제품

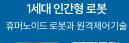
1. 인간을 가장 잘 이해하는 로봇 기업 'P&S Mechanics'



휴머노이드 로봇을 통한 인간 관절과 움직임 이해

300여종의로봇개발







센토&마스터암

위험환경 투입로봇 작업로봇 원격제어기술



원자력발전소용스캐너

휴머노이드 로봇 인간형 로봇 이족보행 기술



KIBO V1, V2, V3

다관절 로봇 & 핸드 다양한 운동패턴과 로봇제어





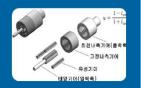
매니퓰레이터

카페 서비스로봇 인간생활 지원 로봇기술



T-ROT, CIROS

로봇 관절 감속기 경량/소형/고효율 감속기 기술



유성감속기

경량 핸드운동로봇 생체신호 기반 착용형 로봇



착용형 핸드운동로봇

Haptic 인간·로봇·환경간 상호 협력



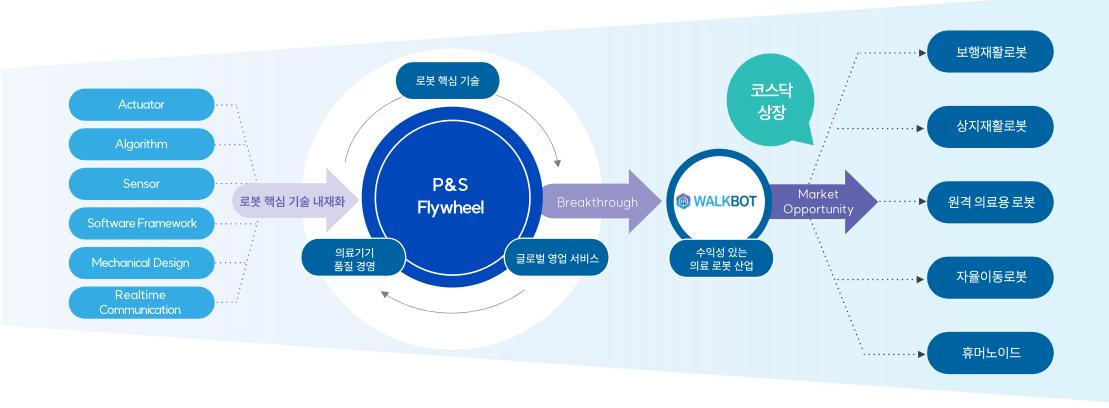
햅틱글로브



2. P&S Identity



기술자산 축적과 Fly Wheel을 통해 인간을 위한 로봇 개발 "첫 제품 WALKBOT"



3. 주요 인력 및 일반 현황



인간을 위한 로봇을 만드는 P&S Mechanics

📦 대표이사 및 일반 현황



대표이사 **박광훈**

- 現, 피앤에스미캐닉스 대표이사
- 서울대학교 기계설계학과
- 금성(현LG)중앙연구소
- 신도리코 기술연구소 부장
- 휴머노이드 로봇 개발
- 보행재활로봇 워크봇 개발

설립일	2003년 12월 26일
자본금	32억
직원 수	37명
사업영역	의료기기 제조
주요 제품	보행재활로봇(Walkbot)
주소	서울시 영등포구 선유로 70, 509호(문래동 3가, 우리벤처타운2)
홈페이지	www.walkbot.co.kr

📦 주요인력



이 경 환 상무 연구소장 / CTO

- 한양대전자컴퓨터공학과
- 워크봇, 힐러봇, 베이비봇 개발



이 재 용 상무 관리본부장/ CFO

- 경희대 경영학과, 회계학 석사
- 신도리코 경리부 회계팀장



이 동 찬 부사장 생산기술

- 중앙대기계공학과
- 휴머노이드 로봇, 워크봇 개발



- **정 원 기** 이사 해외영업
- 연세대 기계공학과
- 혜윰인터내셔널 대표

4. 의료로봇협력자문단



국내 최고의 연구 기관 및 전문가와 공동연구를 통해 고도화된 의료 로봇 기술 내재화





여준구 기술자문 위원

한국로봇융합 연구원장

- 미국 오리건 주립대(석사, 박사)
- 서울대 기계설계학과(학사)
- 하와이 주립대 정보전산학과 교수
- 미국 국립과학재단(NSF) 로봇부문 이사
- 한국항공대 총장(5,6대)
- KIST 로봇미디어연구소 초대 소장



김문상 기술자문 위원

광주과기원 융합기술원 석좌교수

- 독일 베를린대(박사)
- 서울대 기계설계학과(학사,석사)
- KIST 지능로봇센터장
- 일본 와세다 대학 글로벌 COE 교수
- 인공지능, 고도화 로봇기술 자문
- 기술이전 협의 (병적보행 분류·예측 AI 플랫폼)



신용일 임상자문 위원

양산부산대병원 재활의학과 교수

- 전북대 의대(학사, 석사, 박사)
- 대한재활의학회/대한뇌신경재할학회 이사
- 전)영남권역재활병원 원장
- 양산부산대병원 진료부원장
- Walkbot 임상 및 SCI급 논문 연구
- 재활로봇 훈련 프로토콜 설계 자문



유승현 임상자문 위원

연세대학교 물리치료학과 교수

- 미국 버지니아대 운동발달학습/스포츠의학(박사)
- 미국 뉴욕대 물리치료학(석사)
- 연세대 재활학과(학사)
- 미 Hampton대 물리치료박사과정 부교수
- 연세대 미래캠퍼스 (전)총무처장
- 연세대 굿웰니스 센터장
- 재활로봇 임상평가 및 해외 임상연구 외



Chapter 02

핵심 역량

- 1-1. Walkbot의 주요 기능
- 1-2. Walkbot 핵심기술 Ankle Joint Drive 보행훈련
- 1-3. Walkbot 핵심기술 환자 보행 데이터 분석 및 패턴 생성
- 1-4. Walkbot제품라인업
- 2. 보행재활로봇과 뇌가소성
- 3. 임상 결과 및 사례



Walkbot G (Global)

성인용과 소아용 로봇모듈 교체가 가능하여 성인/소아환자가 하나의 시스템에서 이용 가능한 로봇모듈 교체형 보행재활 훈련로봇 시스템



환자 맞춤형 보행훈련의 집합체 'Walkbot'



Hardware

동적 보행 역하중 기술

보행훈련 시 상하운동 실시간 분석 및 보행연동 대응으로 환자 안전성 증대

비토크 센서기반 로봇제어기술

물리적인 토크 센서없이 환자 보행 분석

3 로봇다리길이 자동조정

환자 인체정보에 맞게 1mm 단위로 자동 조정 (신속·정밀 대응, Walkbot_G 제외)

4 Ankle Joint Drive 보행훈련

고관절,슬관절,족관절 3-Joint 동기화로 정상 보행에 가장 근접한 훈련

Software

1 증강현실 보행훈련

훈련의 몰입도를 높이기 위한 보행 연동 증강현실 게임

2 개인별 훈련관리 프로그램

훈련조건 반영하여 난이도 조절 및 주기적 평가 관리

3D 보행분석 소프트웨어

3D로 제공되는 환자의 다양한 상태 분석으로 인터렉티브 훈련

4 신체조건 및 패턴 분석

환자 인체/보행 조건에 따라 다양한 훈련패턴 생성

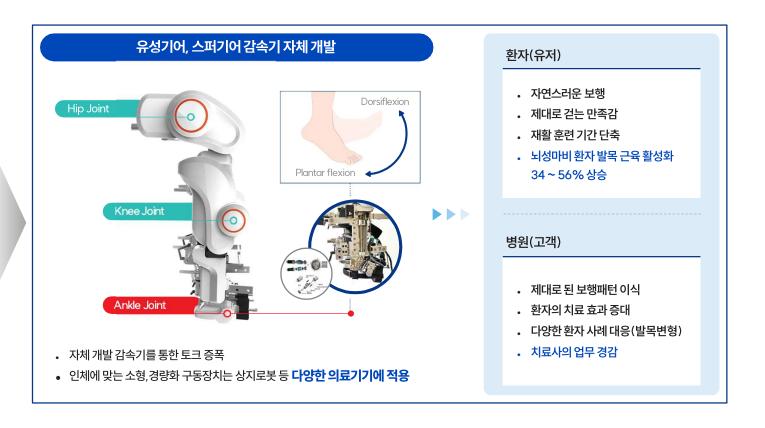
5 동적 족저압 분석 시스템

발에 부하되는 압력을 측정하여 데이터를 재활치료에 활용



로봇 감속기 자체 설계 및 구동장치 소형ㆍ경량화 기술 보유

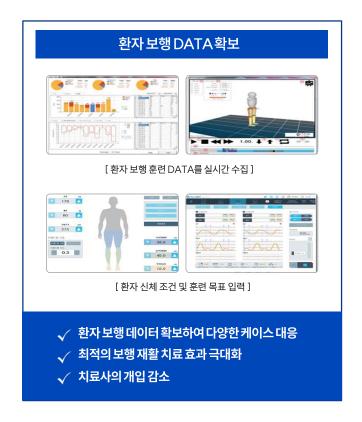




1-3. Walkbot의 핵심기술 - 환자 보행 데이터 분석 및 패턴 생성



환자·로봇 상호 간 Interactive Training 극대화







하지 재활훈련 로봇시장을 중심으로 상지, 유·소아 로봇 시장으로 확대

₩ 제품라인업

Walkbot_S	Walkbot_K	Walkbot_G	Walkbot_P
성인전용 보행재활로봇 시스템 세계최초 3-Joint 보행훈련기술	 아동에 최적화된 보행알고리즘 놀이터 컨셉의 다양한 흥미 요소 	로봇모듈 교체형 시스템 성인/소아 한 시스템에서 이용 가능	Walkbot 시스템 최고사양 수출지향형 모델









시장 규모 대비 높은 기술 진입장벽으로 대기업 또는 신규 경쟁사가 들어오기 힘든 구조

2. 보행재활로봇과 뇌가소성



워크봇은 뇌가소성(Neuroplasticity) 기반 치료용 로봇, 여타 CPM(Continuous Passive Motion) 운동기기와 차별화



[Hip과 knee 관절만 제어]

[낙상위험]



[보행이 아닌 지면스텝]



[뇌가소성 증진 보행재활로봇]

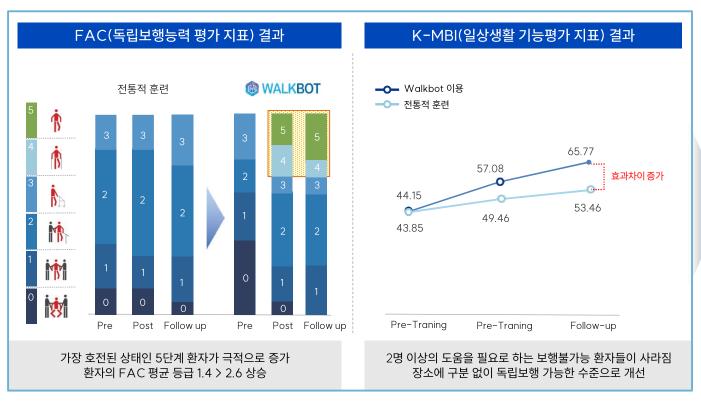


뇌가소성 : 뇌가 경험, 학습을 통한 새로운 신경경로 형성 및 재구성으로 손상을 극복하는 과정 보행재활 : 정확한 보행 반복을 통해 올바른 운동 정보를 비손상 뇌에 저장(훈련의 질과 양)

3. 임상결과 및 사례



임상시험 및 실제 사례를 통해 월등한 치료 효과 입증



자료: 연세대학교, 부산대학교병원, 서울대학교병원 병원 임상실험 결과

환자

"처음 로봇을 탔을 때 걷는다는 게 참 황홀했어요. 나도 이렇게 걸을 수 있구나…"

의사

"실제로 걷는다는 느낌, 걷는 동작을 하고 있다는 느낌 자체가 환자에게 큰 동기부여가 됩니다."

치료사

"정확한 보행패턴으로 지속적인 움직임을 유도할 수 있기 때문에, 치료사가 한 발 한 발 치료하는 것 보다 확실한 효과가 있습니다."



Chapter 03

재활 로봇 시장

- 1. 글로벌 재활 로봇 시장 성장
- 2. 국내 재활 로봇 시장 성장
- 3. 로봇 재활훈련 '급여 수가' 획득
- 4. 국내 시장 확대 전략
- 5. 해외 시장 확대 전략

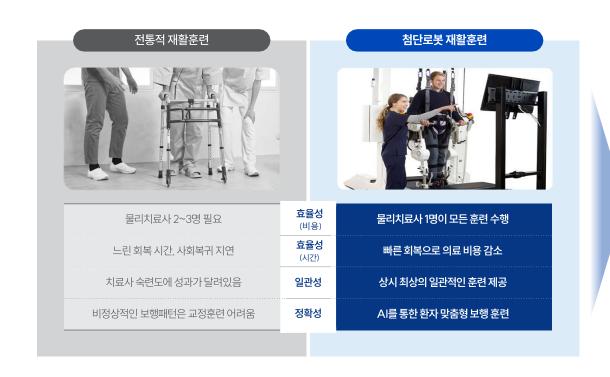


세계최초 엉덩관절, 무릎관절, 발목관절을 포함한 3-Joint 보행훈련 로봇기술과 로봇다리길이 자동조정 시스템 환자 맞춤형 보행훈련 기능을 탑재한 성인전용 보행재활로봇

1. 글로벌 재활 로봇 시장 성장



재활 로봇 시장은 지난 5년 간 3.1배 성장, 향후 5년 간 3.3배 성장 전망 (CAGR 26%)





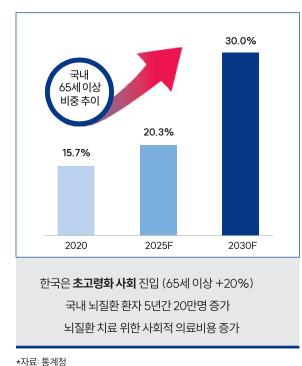
자료: Rehabilitation Robots Market(2022), technavio

2. 국내 재활로봇 시장 성장

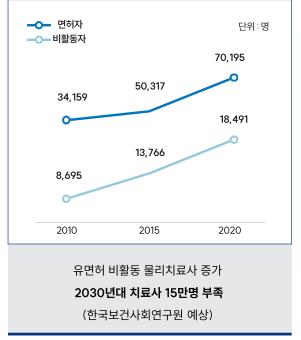


급격한 고령화 및 의료 인력 부족에 따라, 재활 의료 영역에서 로봇 활용이 필수적임

📦 급격한 고령화 추세



₩ 물리치료사 인력



*자료: 병원신문(2022.7.22)

의료 산업 패러다임의 변화

의료 기술 혁신 가속화

일반 재활은 세션 당 100걸음 안팎 정도인데 로봇 보행재활의 경우 30분에 1,000걸음 가능

> 고령화에 따른 재활 수요 증가와 치료사 업무 기피에 따른 인력 부족

로봇은 치료사 부족 극복과 비용 절감 해법

재활 로봇 필요성 증대

3. 로봇 재활훈련 '급여 수가' 획득



낮아지는 재활로봇 도입 장벽으로 수요자 부담 감소 ▶ 국내 의료 재활로봇 수요 증가

📦 재활 로봇 접근성 강화

2022년 로봇 재활 훈련 '급여 수가' 획득

- 적용 대상: FAC (Functional ambulation category) 2 이하, 발병 후 6개월 이내
- 의료비: 급여 44,155원 + 환자 17,089원 = 61,244원 (상급종합병원 기준)
- 입원환자 1일 2회 훈련 가능 + Walkbot 가동률 1일 15세션 훈련 가능

"2022년 대비 2023년 뇌졸중 환자 로봇 보행훈련 보험 청구 건수 2배 증가"

급여 수가를 통해 환자 혜택 및 병원 수익성 증대

연간지원 가능 환자수

3,600명(15명 / 일)



정부지원 확대에 따라

병원 ROI2년 이내



재활의료기관 지정 현황: 45개(1기: '20~'23년) > 53개(2기: '23~'26년)

의료기기산업 육성 · 지원 종합계획 발표

'19년 8월 '제3차 지능형 로봇 기본계획' > 의료 및 4대 로봇 분야 육성

'23년 4월 '제1차 의료기기산업 육성 지원 종합계획 ('23~'27)

'24년 2월 착용형 의료로봇 '의료기기'로 지정

재활 의료기관 분포(총 2,523개소) "중소 재활병원으로 파급효과 기대"

구분	병원수	재활로봇 도입률
상급종합병원	47개	40%
종합병원	205개	12%
재활병원	491개	15%
복지관	252개	2.5%
요양병원	1,274개	2%
보건소	254개	1%

자료: 건강보험심사평가원

4. 국내시장확대전략



전문성과 네트워크 강화로 의료기관별 매출 확대

마케팅 전략

영업 전문성 강화

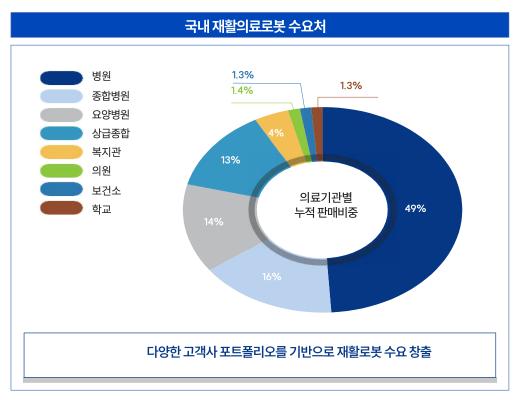
- 개인정보를 뺀 보행훈련 빅데이터를 통한 AI기반 구축
- 임상연구 강화 및 논문자료 제시로 제품 신뢰도 제고 정
- · 기적 사용자 교육으로 제품 활용도 증대
- 리스·할부 등 다양한 금융 프로그램



영업 네트워크 확대

"주요 제약사/의료기기 전문 유통사와의 공급 계약으로 효율적 영업 및 대규모 판매망확보"

(ex: 국내 유수의 K제약사와 간접판매 계약)



2024년 6월 기준총 2,523개 대상기관 중 보행재활로봇 도입 수량 150 여대

5. 해외 시장 확대 전략



독점 계약 국가 확대를 통한 안정적인 매출 확보 및 글로벌 잠재 시장 개발

유럽: 거점 서비스센터 설립

- 유럽지역소모품교체및 A/S지원
- 현지 엔지니어, 치료사 채용을 위한 교육센터 > 출장·방문 비용 및 시간 절감

글로벌 전시 참여 지속

• 독일 메디카 및 두바이 아랍헬스 전시 지속 참가로 기존대리점 관계 확장 및 신규 파트너 유치

아시아 : 국가별 대리점 계약

- 태국, 인도네시아 독점 대리점 협력
- 인도 대리점 계약 및 거점 병원 활성화

러시아·우크라이나·루마니아·UAE : 현지 기술진 대상 전문교육 완료

• 서비스 기술 교육으로 현지 기술인력 양성 지속 > 우수 대리점 인증

미국 : 임상 확대 및 파트너 구축

- 버크 재활병원 협력 및 추가 임상 준비
- 현지 파트너사 계약 및 본사 주재원 파견 추진

멕시코: 현지 재단 협력

• 어린이 및 청소년 재활병원 26개 관할 재단과 기존 장비 교체 협의 진행

22개국 **27개 사업 파트너** 확보 해외 15개국 진출 13개국 19종의 의료기기 인증 취득 (식약처, CE MDR, FDA, CFDA 등) 해외 파트너와 독점 계약으로 최소 수주 물량 확보

기존 제품 노후화로 교체 수요 시장 형성 자사 기술·가격 경쟁력으로 시장 침투

INVESTOR RELATIONS 2024



Chapter 04

성장 기반

- 1. 특허와 인증 기반 글로벌 경쟁력
- 2. 신규사업 상지훈련 로봇시스템
- 3. 채용 확대와 공간 확보



Walkbot K (Kid)

어린이 놀이터 컨셉의 디자인과 다양한 흥미유발 요소와 함께, 아동에 최적화된 보행알고리즘을 적용한 어린이 전용 보행재활 훈련로봇 시스템

1. 특허와 인증 기반 글로벌 경쟁력



재활 로봇 흑자기업으로서 기술 경쟁력을 기반으로 의료 로봇 분야 글로벌 진출 가속

영업이익률

2021-2023 3년 평균

32%

부품 국산화율

95%

특허 수

(출원 중 특허 포함)

42개

기술특례평가결과

(SCI평가정보/발명진흥회)

A/A

P&S Mechanics

해외

의료 관련 인증

19개

해외 매출 비중

2023년

51%

글로벌 수출 국가 수

14개국



2. 신규사업 - 상지훈련 로봇시스템



어깨 관절 질환 치료를 위한 '상지재활로봇' 출시하여 신규 시장 공략

Unmet Needs

의료적 관점

- 전세계적인 노령화로 퇴행성 어깨 질환 증가
- 젊은 층의 스포츠 상해질환 환자 발생 수 증가

기술적 관점

물리치료사를 대체가능한 정형외과 재활 로봇시스템은 아직 개발되어 있지 않음





인건비 상승으로 고숙련 물리치료사 채용 부담

상지재활훈련을 위한 로봇 'Healerbot'



경량, 소형화, IoT연동이 중요한 '개인용재활로봇'

무게 1/20

+

가격 1/7 하지로봇 동기화

S/W

연동

2025년 개인용, 2027년 병원용 국내 출시

'Healerbot' 출시 및 시장 전략

1단계 loT 적용 개인 훈련로봇 **2단계** 병원용 훈련로봇 **3단계** 개인-병원연계 원격 재활훈련

국내: 새로운 유통망 개발 및 정형외과 영업 강화 해외: 기존 해외 파트너와 대규모 공급 계약 체결

- 정형외과 경쟁력으로 CPM기기 보유 여부 활용
- 국내 약 6,700개의 정형외과의 CPM 기기 대체

CPM: 지속적인 수동 관절운동기구

개인용/가정용 홈케어 로봇 시장으로 확대

3. 채용 확대와 공간 확보

7월 31일 상장시





임원5명 직원20명 직원32명

매출 확대를 대비한 채용 및 인력 양성

12월 19일 현재

공간 증가



7월 31일 상장시 (4호실, 합계 663.3㎡) 12월 19일 현재 (5호실, 합계 778.2㎡)

전 부문 공간 확장했으며 내년 초 약 300 ㎡ 추가 확장 예정



Appendix

- 1. 요약재무제표
- 2. 회사 연혁

1. 요약 재무제표



育 재무상태표

단위 : 백만원

구분	2021	2022	2023	2024.3Q
유동자산	5,776	6,241	7,013	37,478
비유동자산	2,591	2,104	2,159	2,414
자산총계	8,367	8,345	9,172	39,892
유동부채	2,607	2,065	1,291	1,431
비유동부채	1,252	225	178	137
부채총계	3,860	2,290	1,469	1,568
자본금	635	2,541	2,541	3,236
주식발행초과금	3,512	1,596	1,596	30,309
기타자본	12	67	305	834
이익잉여금	349	1,852	3,262	3,945
자본총계	4,508	6,055	7,704	38,324



단위 : 백만원

구분	2021	2022	20		2024.3Q
 매출액	5,815	5,215	6,009	3Q 3,221	4,076
매출원가	2,365	1,720	2,313	1,383	1,528
매출총이익	3,450	3,495	3,697	1,838	2,548
판매비와관리비	1,352	1,480	2,377	1,891	2,054
영업이익	2,098	2,015	1,320	- 53	494
기타수익	21	62	47	41	9
기타비용	2	1	-	_	-
금융수익	152	175	167	128	360
금융비용	100	525	53	33	25
세전이익	2,040	1,680	1,480	83	838
법인세비용	313	177	70	- 13	155
당기순이익	1,727	1,503	1,410	96	683



끊임없는 연구개발과 해외 진출을 통해 글로벌 의료로봇 기업으로 성장





2003	피앤에스미캐닉스 법인 설립
2004	휴머노이드용 Arm, Finger, Haptic Device 개발
2005	휴머노이드로봇, 서비스로봇 부산APEC 전시
2006	Prototype of Wearable 시제품 제작
2008	Walkbot 1차 모델 개발
2009	기술연구소 설립(제 2009111294호)
2009	로봇구동방식 상지재활훈련기 개발
2010	벤처기업인증



의료로봇분야진출(2011~2015년)

2011 Walkbot S 출시 및 식약청(현 식약처) 품목허가

2011	Walkbot 5 2/1 & 448(E 44/1/ E49/)
2012	Walkbot K 출시 및 식약청(현 식약처) 품목허가
2012	국내 첫 판매 5대 (서울대병원 국립재활원 등)
2013	Walkbot CE 인증 획득 / ISO 13485 획득
2014	해외 첫 수출 (스페인: Walkbot S, Walkbot K)
2015	Walkbot G 출시 및 식약청(현 식약처) 품목허가
2015	미국 FDA, 러시아 GOST, 중국 CFDA 인증취득
2015	의료 전시회 UAE Arab Health 참가 시작



글로벌 시장 확대 (2016 ~ 현재)

2016	의료 전시회 독일 Medica 참가 시작
2016	중국, 러시아, 튀르키에 첫 수출
2017	미국 버크재활병원 Walkbot 임상 / 인도 첫 수출
2018	Ankle joint Drive, 동적역하중, NGPG 관련 해외특허 등록
2019	모로코, 쿠웨이트, 태국 수출
2020	Walkbot P 출시 및 식약처 품목허가
2021	UAE 수출
2022	Walkbot 건강보험 급여 수가 획득 / 우크라이나 수출
2023	유럽 CE MDR 인증취득 (의료로봇 업계 최초)
2023	크로아티아 수출
2024	코스닥상장

Walkbot 제품화 및 원천 특허 확보

주력 제품 라인업 다양화

글로벌 도약 및 기업공개