

NAU ROBOTICS

산업용 로봇·로봇 자동화 솔루션 선도 기업 - 나우로보틱스

NAU ROBOTICS

www.naurobot.com

CONTENTS

로봇 전문가가 제안하는 최적의 솔루션!

NC형 핸들링 직교 취출 로봇 / 유연하고 범용성 높은 다관절 로봇 /
정밀하고 빠른 스카라 로봇 / 자율주행 물류로봇 / 스마트 공장의 해법 MES 솔루션

나우로보틱스는 당신에게 가장 필요한 최적의 생산 환경을 구축합니다!



Chapter

01

Business
Overview

Chapter

02

Business
Performance
Analysis

Chapter

03

Growth
Strategy

Chapter

04

Appendix

Chapter 01

Business Overview

01 Corporate Identity

02 회사개요

03 성장연혁

04 사업영역

05 로봇시장 동향 (1)~(3)

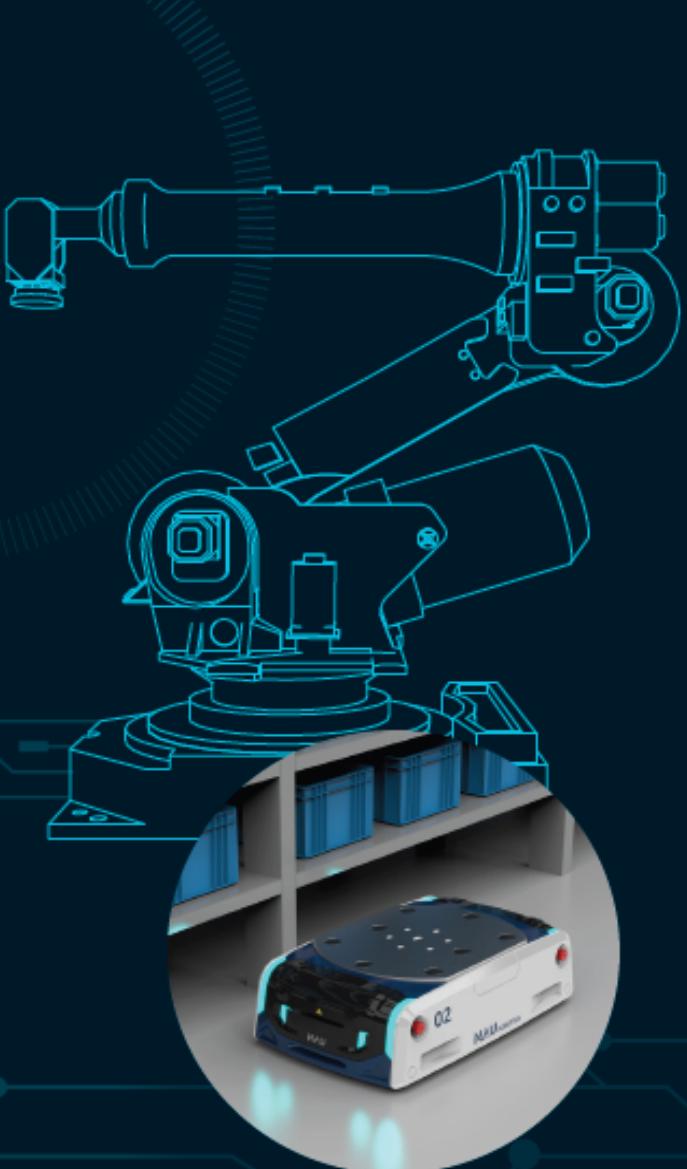
06 핵심보유기술 (1)(2)

07 제품 Line-up

08 고객사 (1)(2)

09 NAU 포지셔닝

10 경영성과



로봇 토탈 메이커를 넘어 로봇 통합 자동화 시스템까지 전 영역 커버 가능한 “나우로보틱스”

[핵심 경쟁력]

로봇 핵심 기술 보유



제품 Line-up 확보



로봇 자동화
프로세스 구축

NAU ROBOTICS

산업용 로봇



제품 Line-up **23**개

물류 로봇



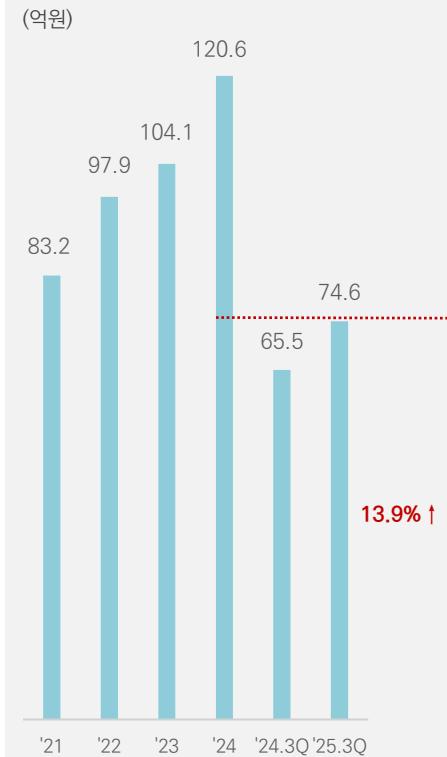
제품 Line-up **06**개

로봇
자동화 시스템



레퍼런스 **477**개

[경영실적 추이]



* 매출액 기준

일반 현황

회사명	(주)나우로보틱스 NAU Robotics Co,Ltd
대표이사	이 종 주
설립일 / 상장일	2016년 10월 27일 / 2025년 5월 8일 코스닥 상장법인
업종	산업용 로봇 제조업
주요제품	산업용 로봇
매출구성	산업용 로봇(47.4%), 로봇시스템(39.8%), EOAT(1.4%), 기타(11.5%)
경영성과	누적 매출 540억원+ 고객사 600개사+ (24년 기준)
자본금	63.7억원
임직원	69명
소재지	인천 남동구 앵고개로 449번길 42
홈페이지	www.naurobot.com

외부 네트워크



* '2025년 11월 말 기준

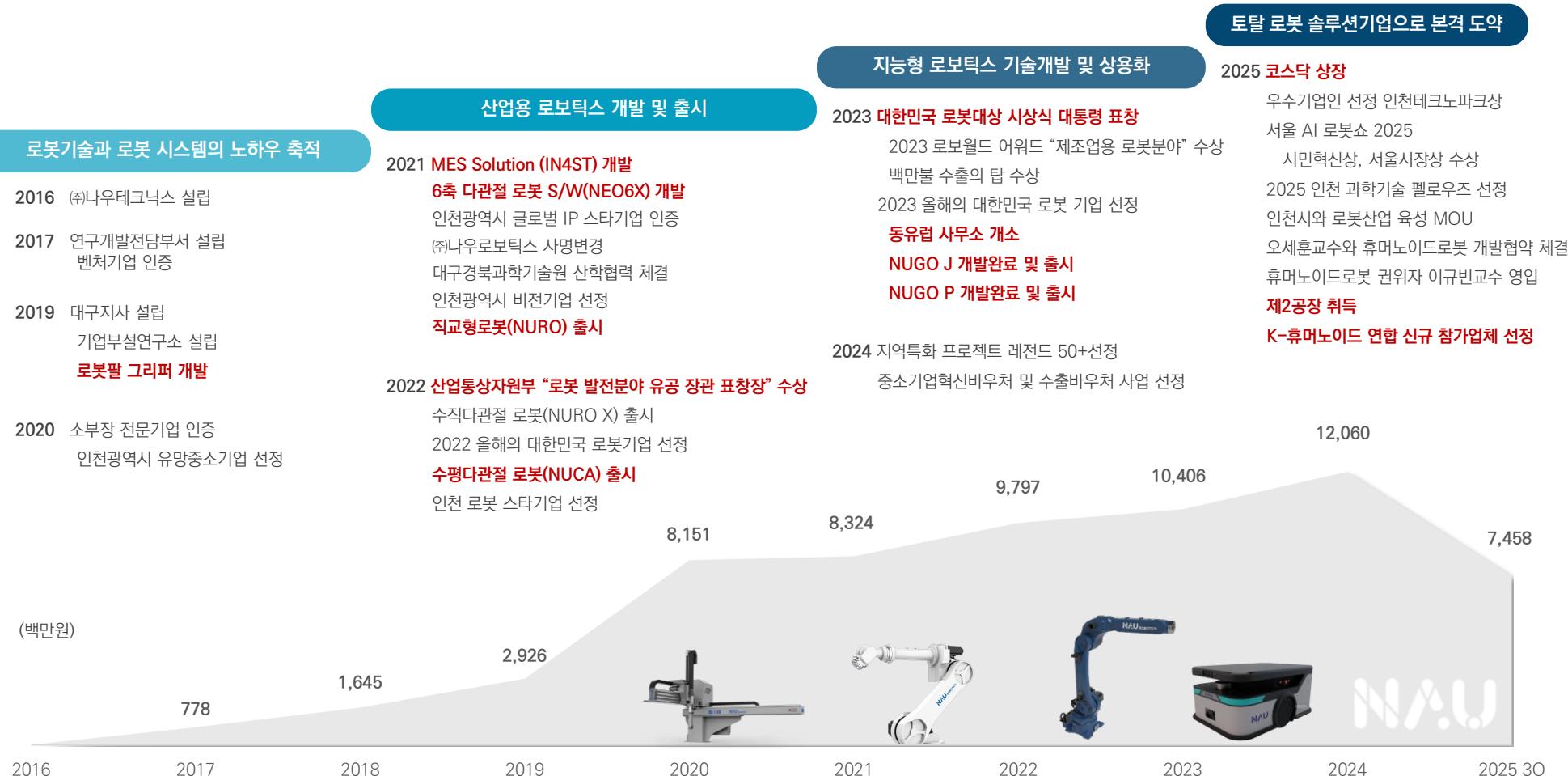
주요 수상



- 2021 대한민국 우수기업대상 우수 기술대상 (로봇자동화 부문)
- 2022 산업통산자원부 “로봇발전분야 유공 장관 표창장” 수상
- 2023 대한민국 로봇대상 시상식 “대통령 표창”
로보월드 어워드 “제조업용 로봇 분야” 수상
백만불 수출의 탑 수상
- 2024 지역특화 프로젝트 레전드 50+ 선정
- 2025 우수기업인 선정 인천테크노파크상
서울 AI 로봇쇼 2025 “시민혁신상”, “서울시장상” 수상
K-휴머노이드 연합 신규 참가업체 선정



외부 전문기관으로부터 기술력과 사업성 인정 … 사업영역 확대 지속 성장중



업계 유일 SW와 HW 자체 기술력 확보로 적용 산업 및 로봇 시장 확대중

Biz Model



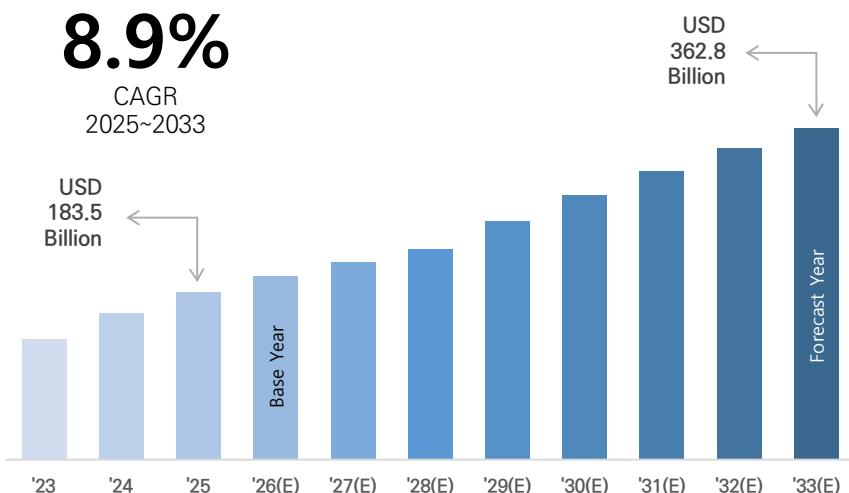
산업용 · 협동 · 물류로봇 제품 Line-up 구축 기반



다양한 산업으로 확장 가능

로봇산업의 성장세와 미래 혁신

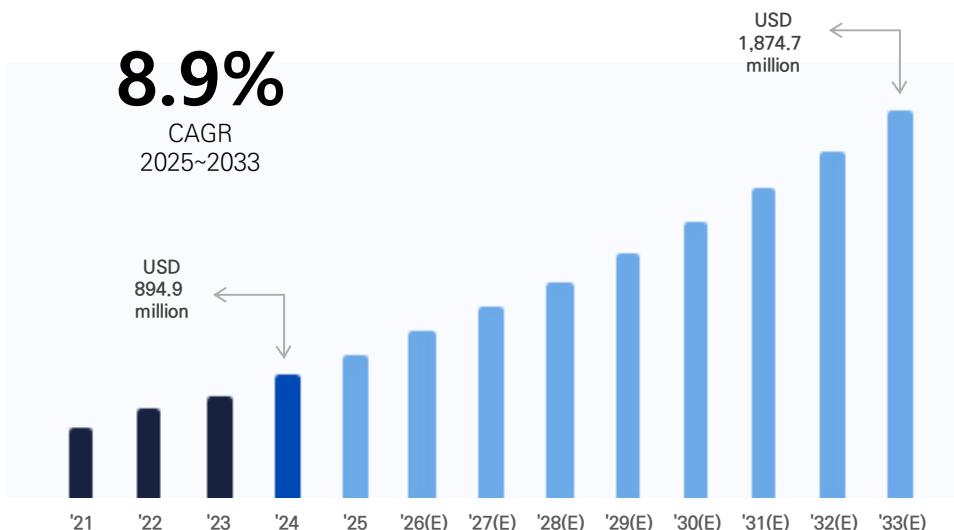
산업 자동화 시장 전망



* 출처 : Market Data Forecast.com

- 글로벌 로봇 시장 연평균 9% 성장 지속 예측
 - 2025년 약 183.5십억 달러 → 2033년 362.8십억 달러 규모 전망
- 피지컬 AI와 산업용 로봇의 융합에 따른 성장 예측
- 스마트팩토리, 자동화 수요 급증
- 인간-로봇 협업시대 본격화

국내 산업로봇 시장 전망



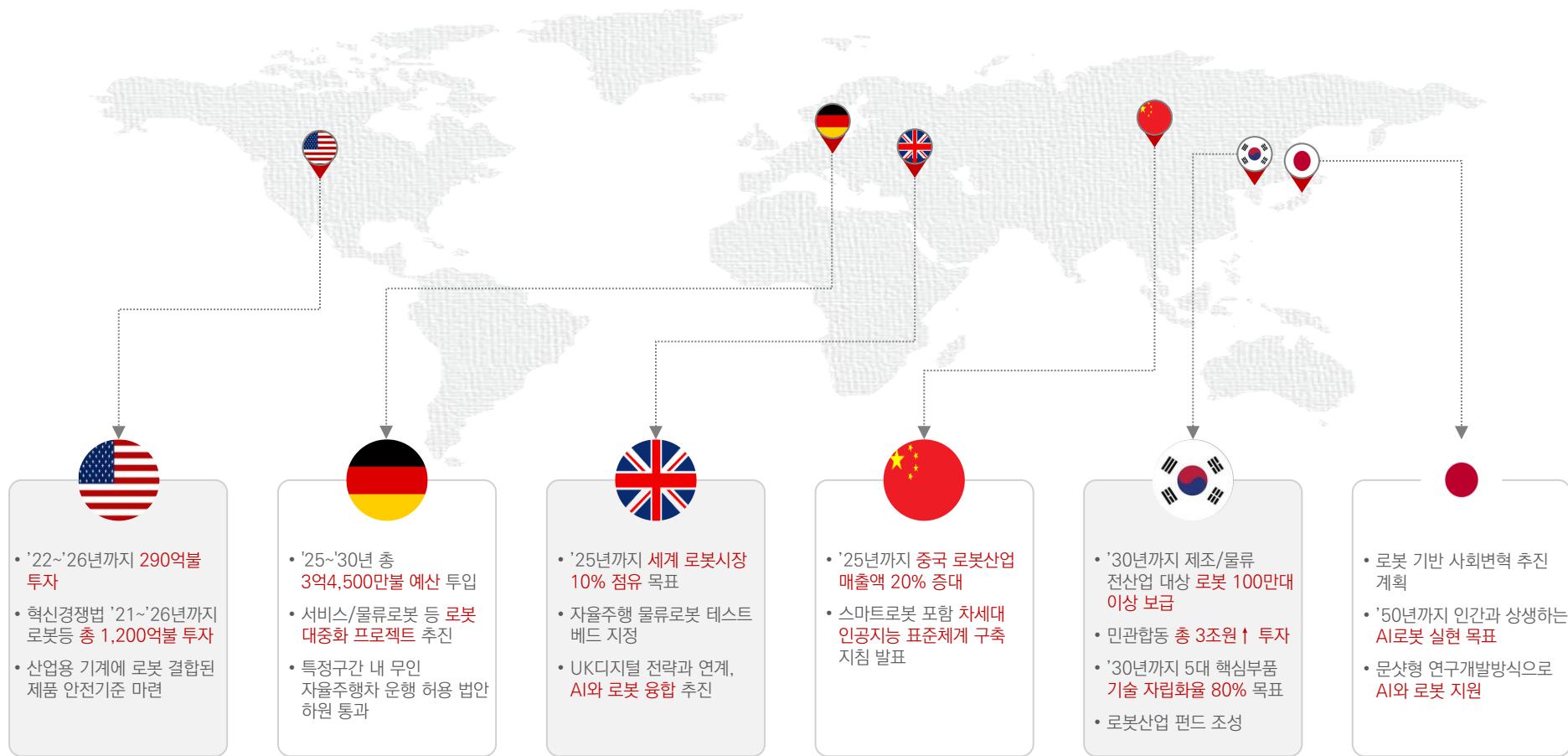
* 출처 : Straitsresearch.com

- 세계 4위의 산업로봇 시장
- 제조업, 전기·전자, 자동차 등 주요 산업에서의 로봇 활용 활발
- 제조업 자동화와 디지털 전환에 따른 안정적 성장세
- 중소기업의 자동화 수요 증가 및 로봇 도입 장벽 완화

로봇, ‘**비용 절감**’을 넘어 ‘**경쟁력 확보**’의 핵심 수단으로 인식 변화

글로벌 주요국 정부 주도로 로봇산업 적극 육성

글로벌 주요국의 첨단로봇 정책 방안

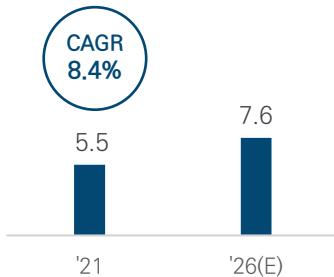


* 출처: 산업통상자원부 등

안정적인 로봇 시장 성장에 편입할 수 있는 차별적인 기술 동력 확보

로봇시장 추이

산업용 로봇시장(조원)



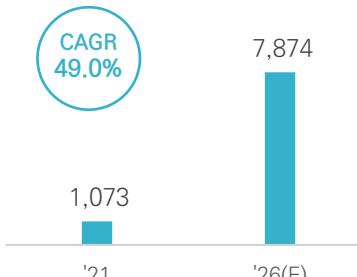
- 대규모 수주 계약 일반적
- 기술적 진입장벽 존재 (높은 가반하중/속도/정밀도)
- 다운타임 증시로 기존 업체 충성도 ↑
- 로봇시스템 적용 제시 능력 및 적용 레퍼런스 증시

[시장 특성]

- 높은 가반하중 및 정밀도 커버 가능한 제품 Line-up 확보
- 산업용 로봇 SW/HW 자체 설계 및 완제품 공급 가능
- 자체 개발 로봇 모션제어 엔진 확보
- 쉬운 UI 기반 자체 SW 공급

NAU ROBOTICS

협동로봇 시장(억원)



- 낮은 진입장벽으로 다양한 산업 분야로 빠르게 확산
- 제조업 내 물류 자동화 및 스마트 물류 트렌드로 수요 급증
- 다양한 물류 환경 대응 위한 플랫폼 형태 로봇 및 시스템 모듈화 요구 증가

[시장 특성]

- 제품개발 완료 후 다양한 가반하중 기반 제품 Line-up 확보
- 하이브리드 고속형 협동로봇 개발로 기존 협동로봇의 낮은 속도 및 정밀도 문제 해소
- 고속모드와 협동모드 자동전환 기술로 작업 효율성과 안정성 동시 확보
- 최대 25Kg 하중 처리 가능한 다양한 라인업으로 시장 확장성 확보

NAU ROBOTICS

국내 유일 산업용로봇, AMR 물류로봇, 휴머노이드 로봇 자체 기술 보유 기업

NAU 핵심 보유기술 현황

- 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

[SW 기술]

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

[HW 기술]

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

- 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
기술 모두 보유

로봇 자동화 시스템 설계
제어 레퍼런스 보유

독자기술로
수직계열화 구축

핵심부품 내재화를 통한
원가경쟁력 ↑

“ 산업용, AMR 물류, 휴머노이드 완제품 로봇을 자체 기술로 상용화 가능
고객사의 상황에 맞는 로봇 + 주변설비 + 엔드아이펙터 + 프로그램까지 제공 가능 ”

로봇 HW부터 로봇 핵심 부품까지 독자 기술 통한 수직 계열화 구축으로 원가 경쟁력 및 수익성 확대 기반 마련

로봇 핵심 부품 내재화 계획(감속기 설계 기술 내재화 완료)

핵심부품 내재화 통한 원가 절감 효과						
주요 항목	'16	'18	'20	'22	'24	'26(E)
E.O.A.T			→			
로봇 액츄에이터			→			
로봇 제어기			→			
로봇 알고리즘 SW			→			
로봇 OS 및 개발도구			→			
감속기 내재화			감속기 설계 기술 내재화 완료	→	→	→

※ 원가 절감 효과 전망

핵심부품	2023년	2027년
감속기 내재화	-	30%
통합 구동모듈 개발	-	25%
글로벌 Z사 협력 모터 개발	3%	7%
HW 기구 모듈화	-	20%
서보 드라이브 내재화	0%	30%

원가경쟁력 강화 요인
주요 구매처와 단가인하 협상 완료: 6.6% 개선
글로벌 Z사 구동부품 공급으로 원가율 인하 예상: 3.1% → Total: 7.15% 개선 적용
대규모 우량 고객처 반복 발주 확보 : 예상계약 수주 및 설계/납품 레퍼런스
표준화, 모듈화 설계 개발 원가 절감 : 기 구축 레퍼런스 기반 설계
제조 기술 축적 제조 효율성 향상 : 공정 경험 통한 기술 축적
판관비 절감 / 비용구조 최적화 : 선제적 투자비, 상장 과정 비용 절감

자체 SW/HW 기술력으로 다양한 가반하중 제품 Line-up 확보 … 전영역 최적화된 기능 제공

제품 Line-up

다관절로봇

- Easy: 직관적인 UI 제공하는 소프트웨어 적용
- Interface: 인터페이스 연결로 간편한 유지보수
- ~'26년 250kgf
- '27년~ 500~2,300kgf 고중량 모델 개발, 가반 하중 확대



NURO X Series



자율주행 물류로봇

- Precise: 높은 정밀성
- Speed: 고속 주행 제어
- '26년 지게차형/고하중 AMR / 모바일 매니퓰레이터 플랫폼



NUGO P/J Series



* Kgf는 가반하중 | Bold 최대 가반하중

직교로봇

- Fast & Light: 사출현장 고려 경량화 및 고속 모드 구현
- Smart: 이더넷 기반 서버제어 기술과 간편하고 쉬운 오퍼레이션 화면



NURO Series



5kgf 10kgf 15kgf 25kgf 50kgf

스카라로봇

- Precise: 뛰어난 정밀성 및 고속작업
- Intergrated: 비전, 트랙킹 통합 제어 Solution



NUCA Series



3kgf 5kgf 6kgf 6kgf

로봇시스템 / E.O.A.T

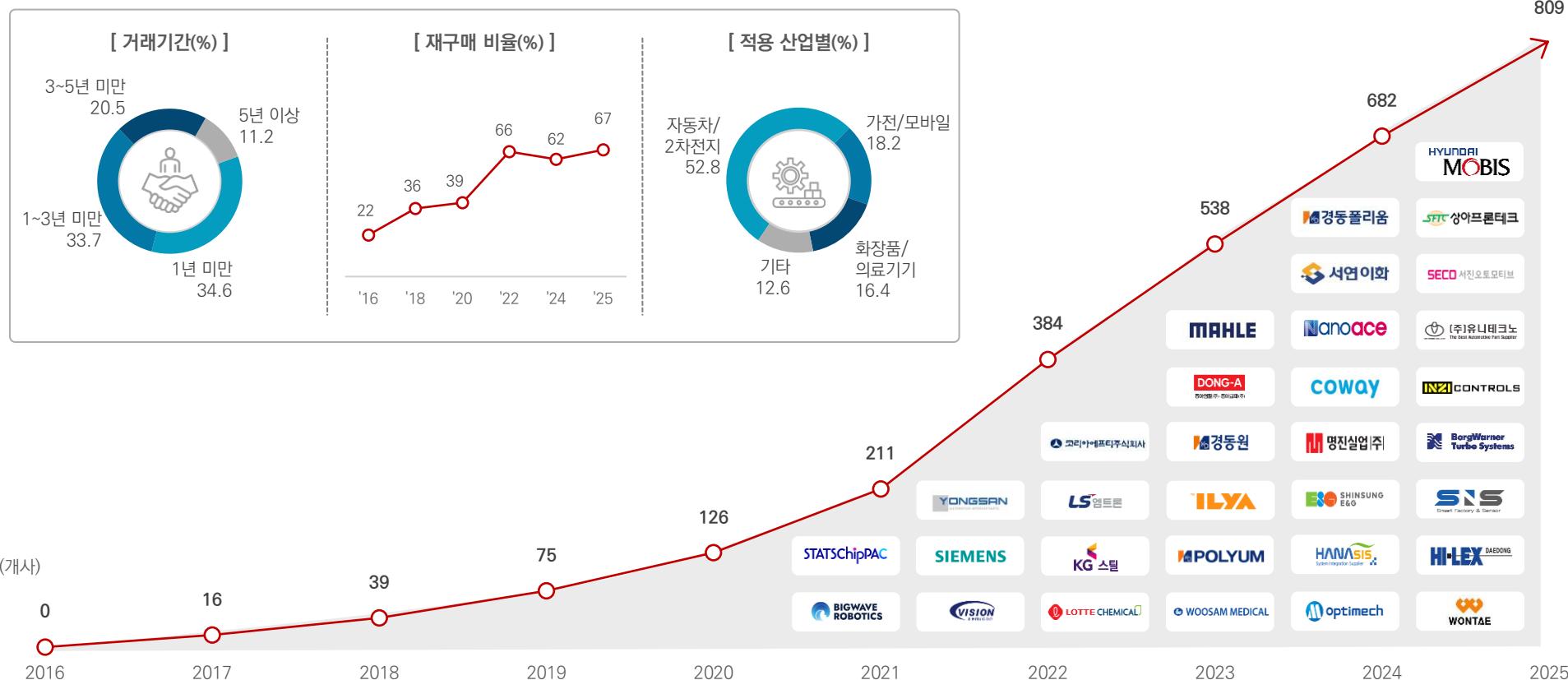
- 산업 및 공정 이해도 기반 다양한 레퍼런스 구축
- 설계 및 제어 기술 내재화 통한 원가경쟁력 확보
- 다양한 로봇 사용 레퍼런스 통한 체계적 설계 기술
- 제품과 로봇 운영 환경에 대한 노하우 반영



다양한 산업 고객사 800여개 확보 … 실질적인 거래선 지표 “ 양호 ”

거래선 추이

[거래선 주요 지표]



레퍼런스 현황

현대모비스

1차 선행과제 수행 완료

- 24년 신공법 적용 로봇시스템 개발 완료
- 25년 현대·기아 자동차 모델에 확산 적용

HYUNDAI
MOBIS

서진오토모티브

하이브리드 엔진 조립 공정 레퍼런스 확보

- 친환경 하이브리드 엔진 조립 융합 공법 개발 및 구축 완료
- 친환경차 판매 확대에 따른 국내/외 수요 확대

SECO 서진오토모티브

인지컨트롤스

전기차 부품 생산 공정 레퍼런스 확보

- 전기차 배터리 부품 조립 및 검사 공정 구축 완료
- 2차 전지 분야 및 유사 업종 확대 전개 예상

INZI CONTROLS

현대모비스

2차 선행과제 수행 중

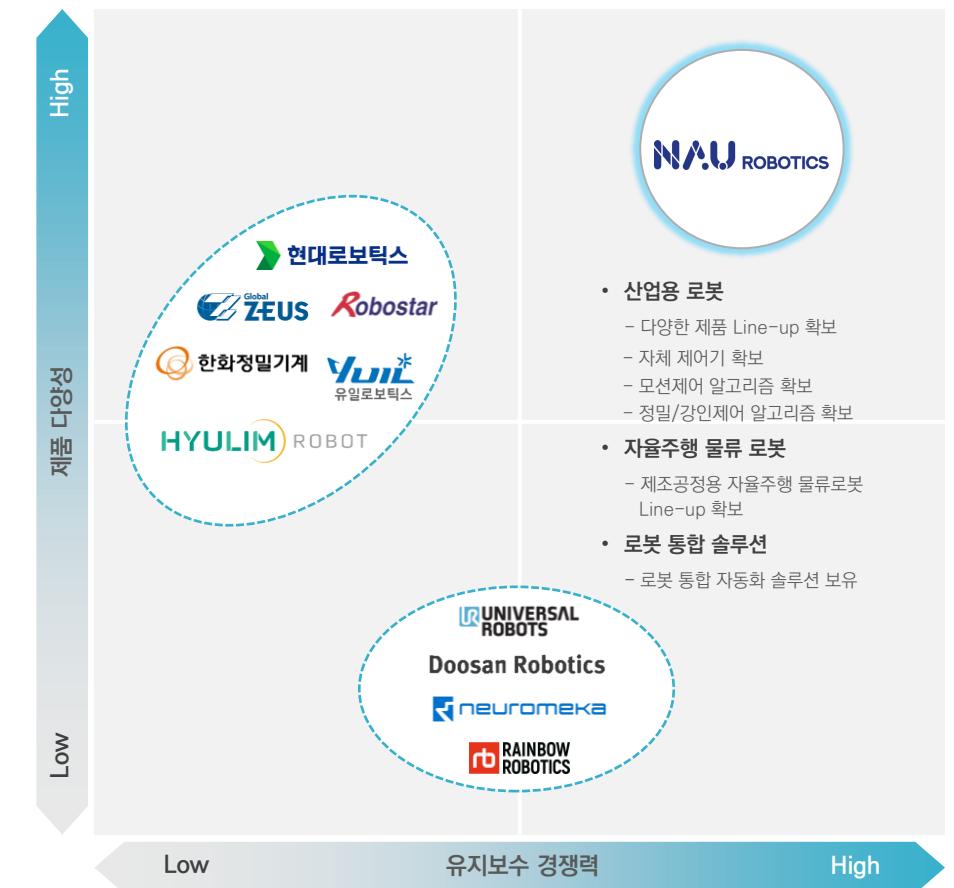
- 국내 양산 차종 부품 기능 개선 및 효율성 향상을 위한 선행 과제 수행 중

HYUNDAI
MOBIS

다양한 고객 대응 가능 제품 Line-up 및 자체 SW/HW 기술 확보 … 경쟁사 대비 우월한 성능 기반 산업 확장성 “高”

경쟁사 기술 비교

구분	제원	NAU	확보 여부			
			A사	B사	C사	D사
산업용 로봇	직교로봇	○	X	△	X	X
	스카라로봇	○	X	○	X	X
	다관절 로봇	소형	○	○	○	X
		중형	○	X	X	X
		대형	○	X	X	X
	협동로봇	△	X	X	○	○
	자동화 시스템 솔루션	○	X	X	X	X
로봇 SW	로봇 모션제어 엔진	○	△	△	△	△
	특화 UI SW	○	X	X	○	○
전문 로봇	물류로봇	○	X	X	X	X
	휴머노이드 로봇	△	X	X	X	X



로봇 사업 필수 요소 확보로 주요 경영 성과지표 지속 개선 중 … '23년 매출 100억원 돌파 후 성장지속

주요 경영성과

[로봇 핵심 기술력]

- 로봇 프레임워크 및 제어엔진
- 서보제어 기반 초정밀 로봇제어 기술
- 로봇 운영 SW 플랫폼 기술
- 고성능 감속기 개발
- 로봇 매니퓰레이터 설계/개발 기술
- 무인 이동로봇 정밀주행 기술
- 로봇 자동화 시스템 구축/개발 기술
- 휴머노이드 로봇 개발

[제품 Full Line-up]

- 산업용 로봇
 - 직교 로봇
 - 다관절 로봇
- E.O.A.T(End of Arm Tool)
- 로봇 시스템
 - 조립 자동화
 - 검사 자동화
 - 인서트 자동화
 - 인몰드 라벨링 로봇

[로봇 자동화 구축 프로세스]



공정 분석



프로그램 설계



로봇 개발

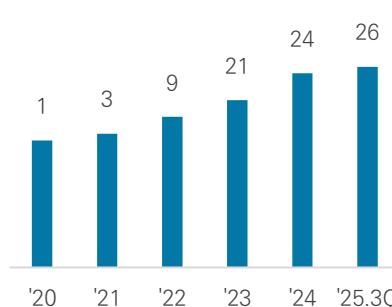


구축 및 셋팅

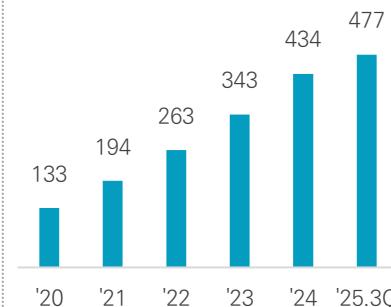


교육 및 관리

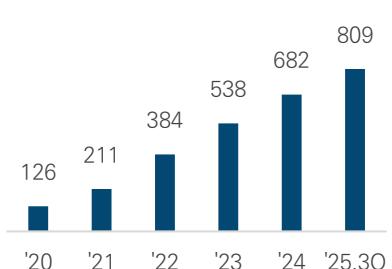
지적재산권(개)



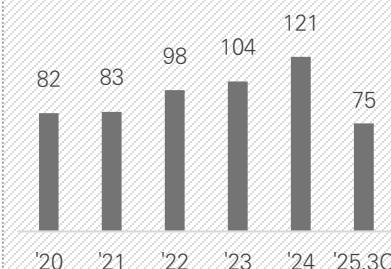
시스템 공급(개)



거래선(개사)



매출(억원)



재주문

* 지적재산권, 시스템공급, 거래선은 누적 기준 | 매출은 연도별 개별 기준 C

Chapter 02

Business Performance Analysis

- 01 요약 재무제표
- 02 재무부문
- 03 매출부문
- 04 수익부문



01 요약 재무제표

Chapter 02. Business Performance Analysis

요약 재무상태표

구분	(백만원)				
	2022	2023	2024	2025 3Q	
유동자산	6,005	4,692	9,349	17,329	
비유동자산	7,330	6,637	6,968	19,419	
자산총계	13,335	11,329	16,317	36,748	
유동부채	8,032	9,709	5,601	7,862	
비유동부채	4,921	4,810	4,943	10,496	
부채총계	12,953	14,520	10,544	18,359	
자본금	109	113	4,987	6,456	
자본잉여금	151	1,147	8,894	25,825	
기타자본항목	-	15	38	151	
이익잉여금	121	(4,466)	(8,147)	(14,045)	
자본총계	381	(3,191)	5,772	36,748	

* K-IFRS 개별 기준

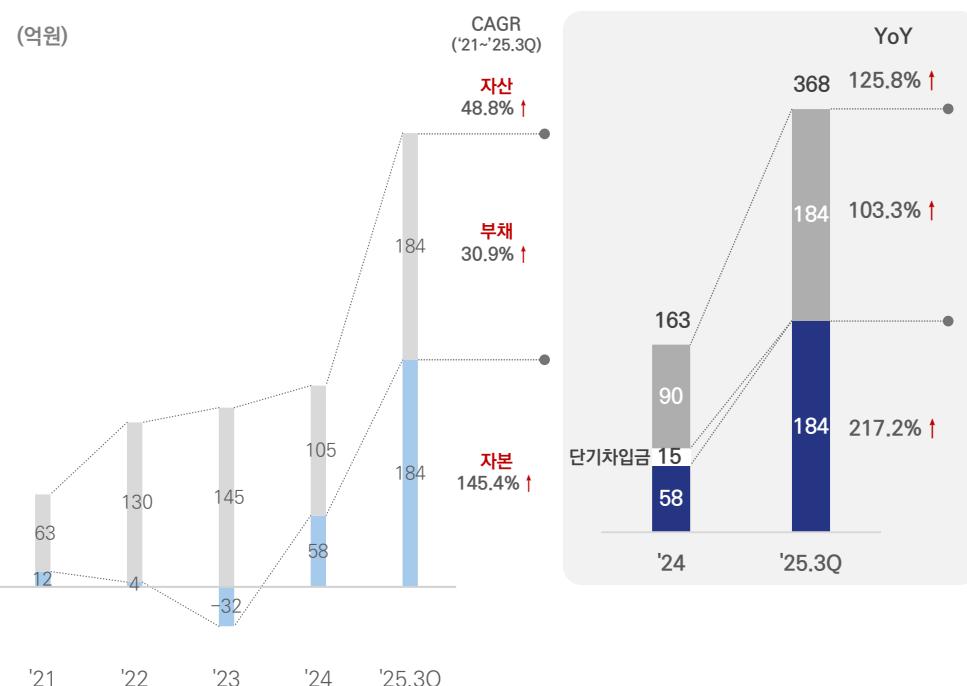
요약 손익계산서

구분	(백만원)				
	2022	2023	2024	2025 3Q	
매출액	9,797	10,406	12,060	7,458	
매출원가	6,665	9,924	9,202	4,347	
매출총이익	3,132	482	2,858	(256)	
판매비와 관리비	3,153	5,954	5,714	2,541	
영업이익	(21)	(5,472)	(2,856)	(2,797)	
영업외수익	79	2,020	238	101	
영업외비용	1,243	404	1,063	158	
법인세차감전 순이익	(1,185)	(3,855)	(3,681)	(2,855)	
법인세비용	(321)	732	0	0	
당기순이익	(864)	(4,587)	(3,681)	(2,855)	

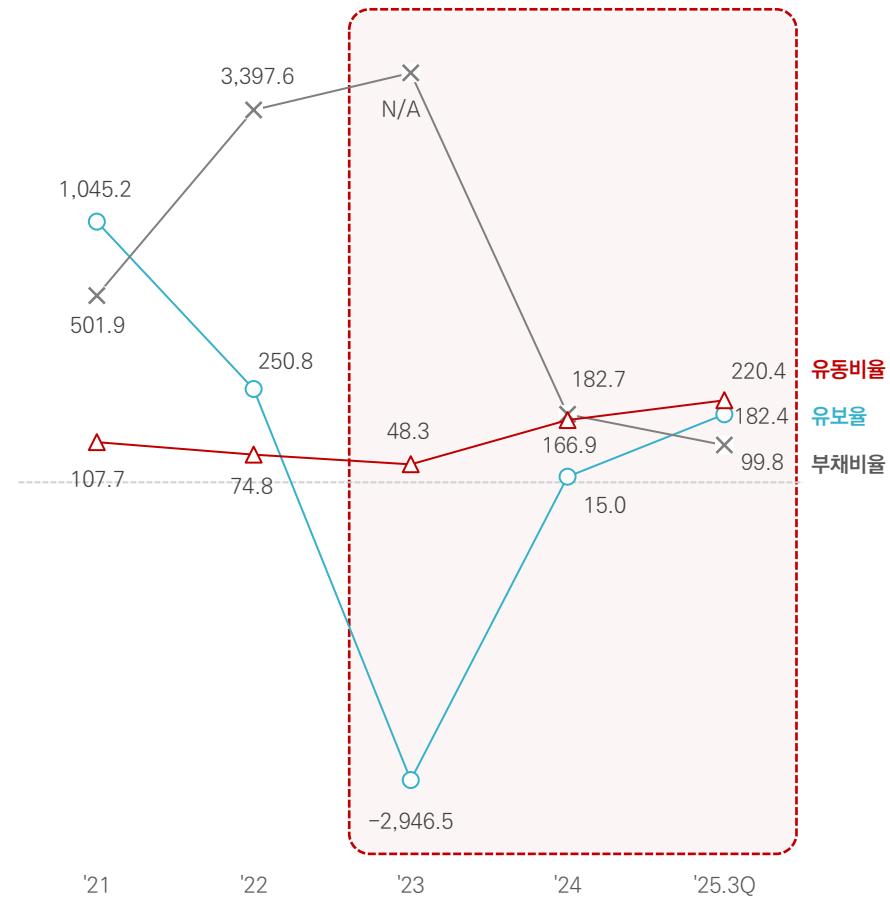
* K-IFRS 개별 기준

재무건전성 개선과 제2공장 투자로 성장 레버리지 확보

재무상태 추이



주요 재무비율 추이

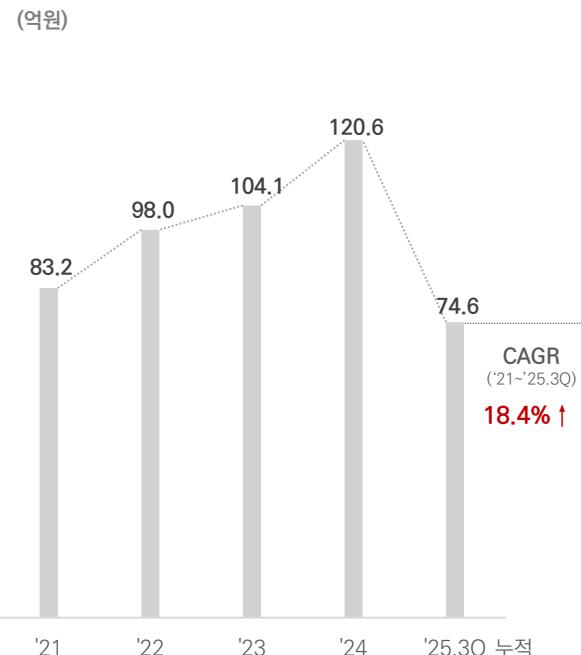


주요 증감 요인

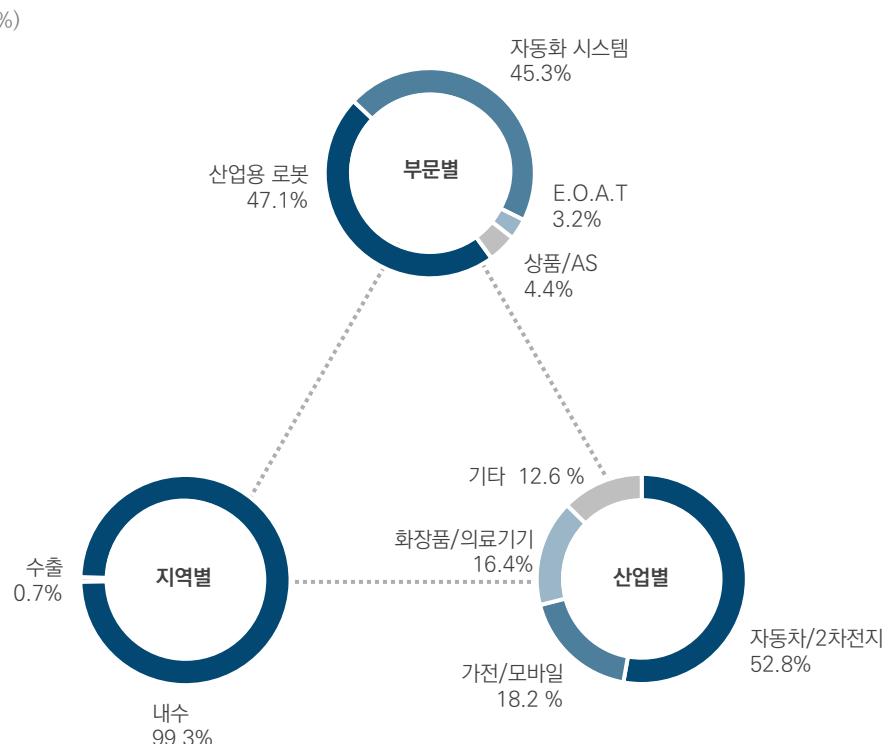
- 단기차입금 전액 상환하여 재무건전성 개선
- 제2공장 부지 취득 및 개보수로 유형자산과 부채 증가
- IPO에 따른 자금 유입으로 자본과 현금성자산 증가

지속적인 매출 성장세 지속

매출 추이



매출 비중

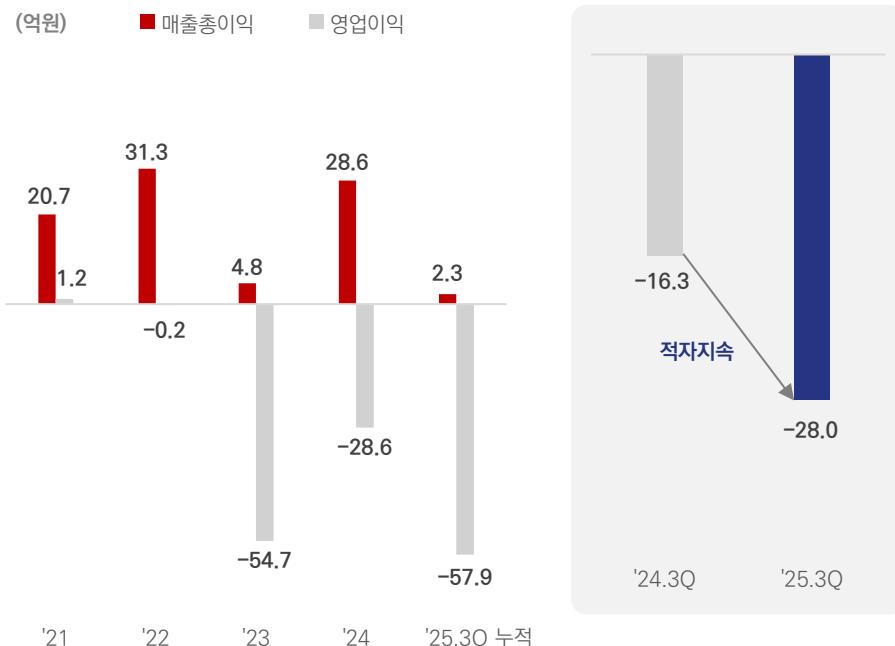
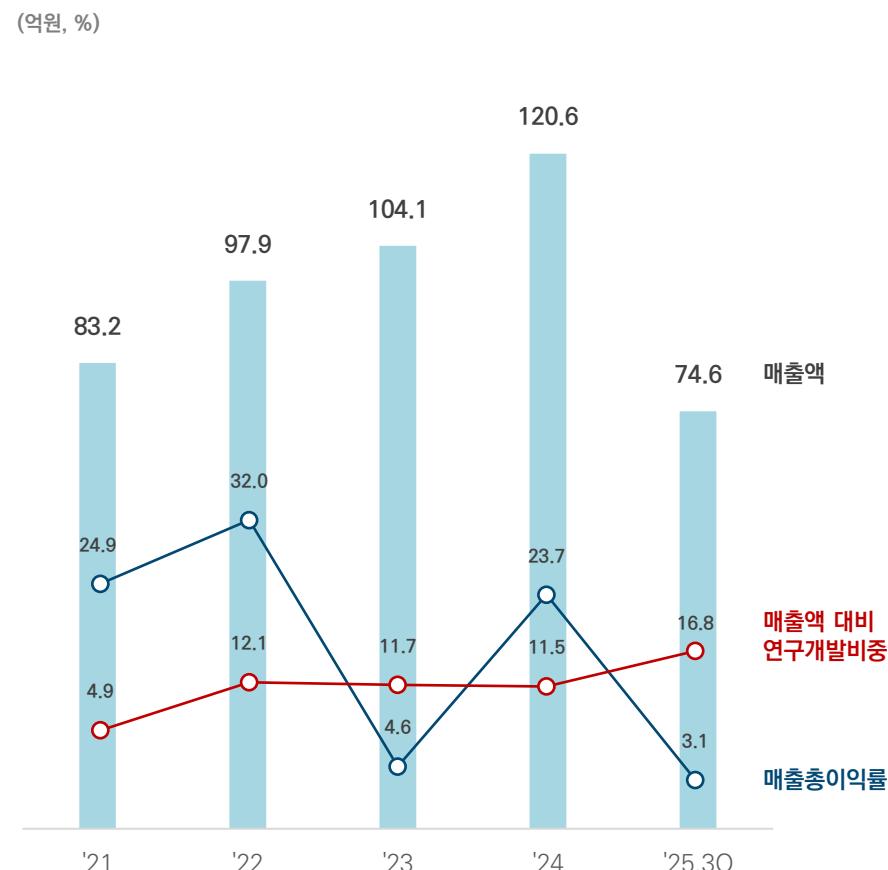


주요 증감 요인

- '23년 매출 100억원 돌파를 기점으로 매출 성장세 견고
- 매년 하반기에 매출이 집중되는 계절성을 보임 (수주 잔고 5,738,801천원)

* '25.3Q 기준

R&D·인력·ODM 시제품 투자 확대와 선제적 수주 대응으로 미래성장 기반 강화

손익 추이매출액 대비 손익 추이

주요
증감 요인

- ODM 시제품 제작 및 TEST 진행 비용 증가
- 매출 확대에 대응하기 위해 인력 채용이 증가로 전년대비 판관비 상승
- 대규모 수주 확보를 위한 선제적 계약 체결로 원가율 일시 상승

Chapter 03

Growth Strategy

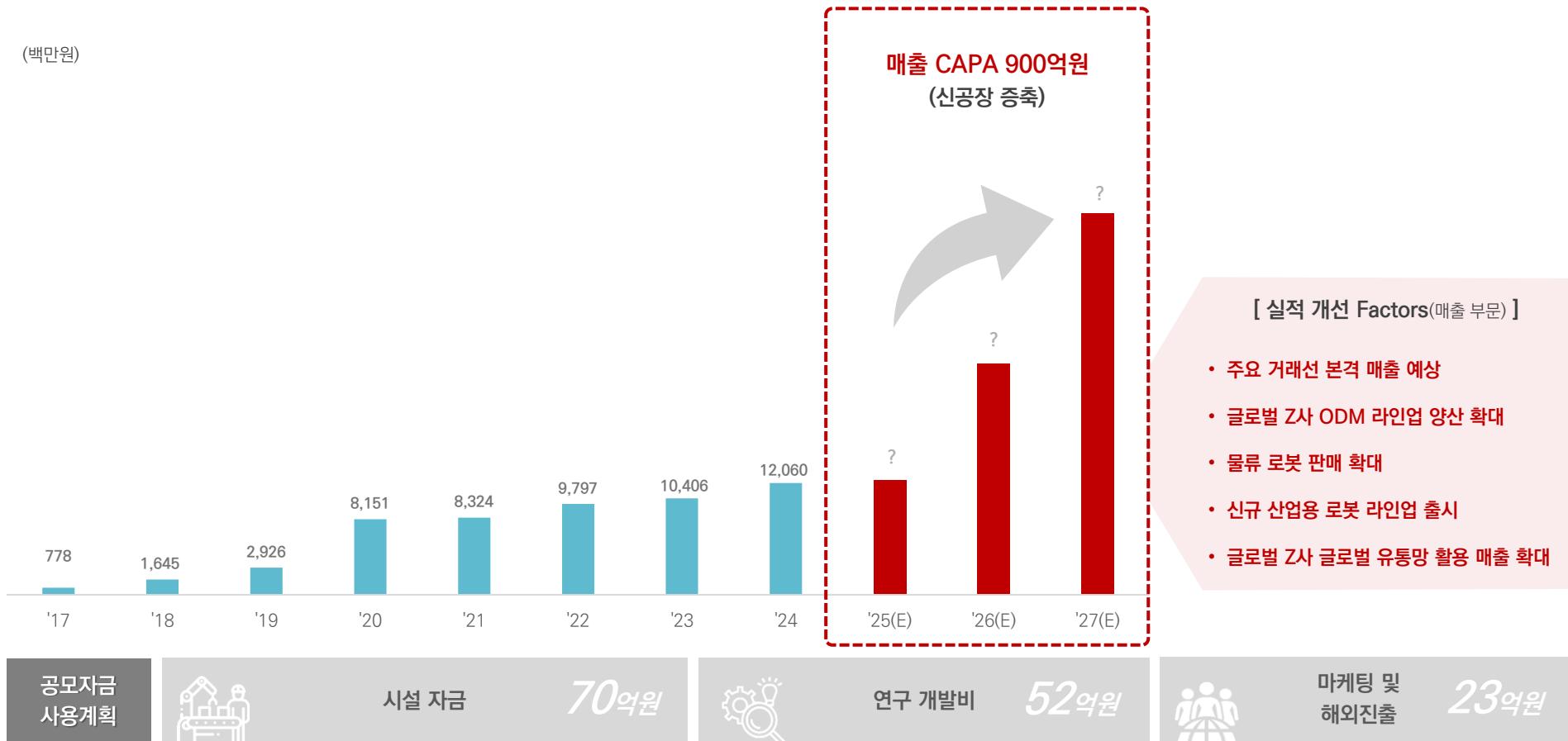
- 01 경영계획
- 02 성장 로드맵
- 03 연구개발 로드맵
- 04 제품 Line-up 확대
- 05 신규사업 확대 (1)(2)
- 06 해외진출계획
- 07 성장 이슈사항(1)(2)



사업 본격화 시점인 '24년 이후 경영실적 개선

경영 계획

(백만원)



국내·외 레퍼런스 기반 제품 Line-up 및 마케팅 채널 확장 통해 글로벌 Top-tier 시장 지위 확보

단계별 사업 전략

Step 01

R&D 역량 강화, 제품 Line-up 확장

- 생산 체계 구축 위한 시설 확대
- 3점식 감속기 통합모듈 개발
- 마케팅 확대 및 지역별 영업 거점 확대
- 글로벌 “Z사” ODM 통한 제품 라인업 확장

Step 02

산업/물류로봇 핵심기술 확보, 개발/양산

- 글로벌 “Z사” 협업 통한 글로벌 네트워크 구축
 - 미주 15개 / 아시아 12개 / 그외 48개 대리점 네트워크 확보
- 산업용 로봇 생산 확대
- 자율주행 물류로봇 양산 판매 본격화
- 제품 기능 및 고객 서비스 강화 / 결합 판매

Step 03

해외시장 진출 및 신사업 기반 성장 드라이브 확대

- 휴머노이드 연구 개발
- 폴란드 주재원 파견('23) / 태국 에이전트 구축('23) / 미국, 멕시코 에이전트 구축('24)
- 도쿄 국제 로봇전 참가 등 박람회 참가 통한 신규 아이템 홍보
- 미국, 멕시코, 태국, 인도네시아 등 사업화 지역 해외 특허 출원

제품 Line-up	직교로봇 / 스카라로봇 / 수직다관절로봇 / 자율주행 물류로봇	하이브리드 협동로봇/ 초대형 수직다관절로봇
최대 가반하중	4~210kgf	3~2,300kgf / 1700~2300kgf
생산 CAPA	300억원/년	1,500억원/년
신규사업	휴머노이드 양팔로봇, 모바일 매니퓰레이터, 고토크 고강성 고정밀 감속기 내재화	
해외시장 진출	동유럽, 태국, 인도네시아, 북미	미국 법인 설립, 동남아 주요국 거점 설립

정부과제 레퍼런스 기반 지속적인 R&D 투자 통해 사업핵심 기술력 확보 및 비즈니스 영역 확대

연구개발 추진 로드맵

추진 내용	2025(E)				2026(E)				2027(E)				비고
	1Q	2Q	3Q	4Q	1Q	2Q	3Q	4Q	1Q	2Q	3Q	4Q	
기술부문	① 물류로봇 주행부 모듈 플랫폼												3, 6, 12, 20, 25kgf
	② 초대형 다관절로봇												250/500kgf급
	③ 하이브리드 협동로봇												3, 6, 12, 20, 25kgf
	④ 물류로봇 고도화 및 라인업 확대												지게차형, 컨베이어 고정형, V렉 리프트형
	⑤ Z사 ODM용 다관절/협동로봇 개발												25, 50, 90, 120, 140, 220, 250kgf
	⑥ 3점식 감속기 내재화 개발												특허 출원완료, 통합모듈 개발중
	⑦ AI기반 로봇 솔루션 개발												딥러닝+모션플래닝+강화학습 등 인공지능 판단 SW 적용
	⑧ 휴머노이드 로봇												양팔형 휴머노이드로봇

주요 정부과제 현황



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

주요 제품 Line-up 확대 계획



시장 경쟁력 보유 제품 중심 사업 전개 … '26년 기점 신사업 본격화 전망

신제품 계획

제품	제품 경쟁력	사업화 시기
고중량 다관절 로봇	<ul style="list-style-type: none"> 8~210kgf 다양한 가반하중 지원 901~3,200mm 다양한 작업범위 	<ul style="list-style-type: none"> '27년 최대 2,300kgf 고가반중량 모델 출시
자율주행 물류로봇 주행부 모듈 플랫폼	<ul style="list-style-type: none"> 제조공정용 물류로봇 플랫폼 라인업 확장 	<ul style="list-style-type: none"> '26년 제품화
글로벌 Z사 컨소시엄 로봇	<ul style="list-style-type: none"> ODM 로봇 개발 양산 	<ul style="list-style-type: none"> '25~'26 양산 시작

신사업 계획

제품	제품 경쟁력	사업화 시기
하이브리드 협동 로봇	<ul style="list-style-type: none"> 고속 작업 협동모드간 자동 전환 	<ul style="list-style-type: none"> '27년 출시
AI 제조현장	<ul style="list-style-type: none"> 생산라인 최적화와 자동화 지원 	<ul style="list-style-type: none"> '27년 AI 제조 솔루션 개발
모바일 매니퓰레이터	<ul style="list-style-type: none"> 최대 가반 하중 ~20,000kgf 정지 위치 정밀도 ±10~50mm 	<ul style="list-style-type: none"> '26년 제품화
일체형 스마트 모듈	<ul style="list-style-type: none"> 모터, 감속기, 드라이버 일체형 모듈_로봇 구동기 	<ul style="list-style-type: none"> '28년 개발 완료
신개념 고성능 감속기	<ul style="list-style-type: none"> 고토크 고강성 고정밀 신개념 감속기 내재화 개발 (특허 출원 중) 	<ul style="list-style-type: none"> '26년 개발 완료

기존 로봇에 AI를 접목한 ‘Physical AI’ 구현으로 고도화된 산업 영역 확대적용

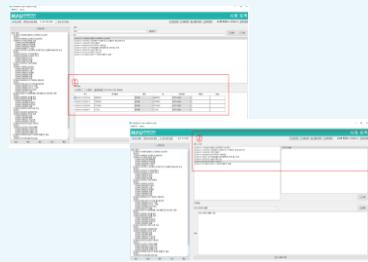
Robotics Intelligence 개발 계획

AI 기반 딥러닝 + 모션플래닝 기술



〈 AI 알고리즘 활용 더현대서울 설치 및 시연 〉

CBR 기반 AI 시스템 기술



〈 사례기반 추론 시스템 〉

AI 기반 강화학습 SW 기술

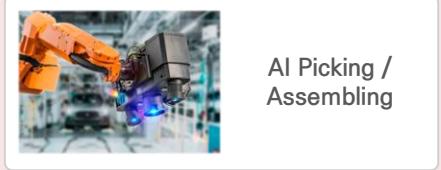


〈 2024 KOPLAS 전시회 전시 및 공개 〉

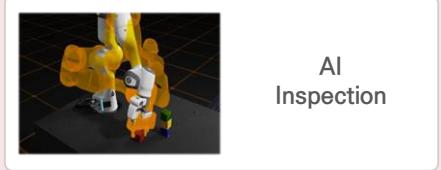
로봇 AI 기술 확대



로봇 AI 기술
내재화



AI Picking /
Assembling



AI
Inspection

- 이름 작성 AI 알고리즘 개발
- 로봇이 모든 언어 작성 가능
- 모든 폰트 구현 가능
- 이모티콘 작성 가능

- AI 기반 사례 데이터 검색 효율성 향상
- A/S(사후조치) 정확성 향상
- 전문 기술 업무 처리 효율성 향상

- 사람 인식 AI 알고리즘 개발
- 사람 및 사물 인식 가능
- 일반 펜 그림 구현
- 정밀한 그림 구현

~ 2023

2024

2025~

산업용 로봇 + AI 개발 확대

산업별 진출 전략 통해 성장 잠재력 높은 주요 시장 단계적 점유율 확대

지역별 시장 진출 전략



[글로벌 Z사 전략적 협력]

Step 01.

ODM 공급
전략적 제휴

Step 02.

중·대형 로봇 ODM
제품 개발 협의

Step 03.

ODM 제품
개발 시작

Step 04.

전략적 제휴 강화 및
ODM 제품 출시

- ✓ 글로벌 네트워크 기반 판매 확대
- ✓ 중형 다관절 로봇, 글로벌 사업 전개
- ✓ 대형 로봇 Line-up 확대
- ✓ Z사 글로벌 판로 확보

글로벌 시장 확대 및 원가 경쟁력 강화를 위한 핵심 성장 촉매

[글로벌 Z사 전략적 협력]

α

Step 01

ODM 공급 전략적 제휴

Step 02

ODM 제품 개발 완료

Step 03

TEST 완료 후 양산 예정

Step 04

전략적 제휴 강화 및 ODM 제품 출시

ODM제품 개발 완료
시제품 제작 후 최종 TEST 예정

26년 상반기 매출 전망



[기대 효과]

■ 매출 및 시장 확장 효과

- ODM 수주 기반 안정적 매출 확보
- 제품 포트폴리오 확장

■ 글로벌 진출 교두보 확보

- Z사의 해외 네트워크 활용 해외 진출
- ODM 제품을 통한 해외 고객 접점 확대
→ 향후 자체 브랜드(OEM) 전환 가능성 증가

■ 원가 경쟁력 강화

- 글로벌 Z사 구동부품 공급으로 원가율 인하 예상
3.1% → Total: 7.15% 개선 적용

■ 브랜드 및 기술 신뢰도 상승

- Z사의 협업 이력 자체 → 기술 신뢰도의 지표
- Z사의 인증절차를 통한 품질 공인 효과



산업용 로봇 · 로봇 자동화 솔루션 선도 기업

(주)나우로보틱스



02_휴머노이드 개발

- DGIST 공동연구 통해 자체 개발한 고토크 정밀 감속기 기반 통합 구동모듈 내재화 및 휴머노이드 개발 착수
- 기존 이동/균형 중심의 개발에서, 산업현장 즉시 적용 가능한 양팔형 휴머노이드 개발에 집중
- 2026년 까지 핵심 기술 확보 및 시제품 개발 완료 목표
- 시제품 개발 후 산업현장 실증 및 얼리 파트너 테스트 프로그램 진행
- 자율주행 모바일 플랫폼과 통합해 이동/복합 작업 가능한 자율이동형 산업용 휴머노이드 확장 로드맵 구축

03_글로벌 Z사 ODM의 진행과정

- 중대형 다관절 로봇 개발 완료 단계, 현재 시제품 Test 진행 중
- Z사 제공 부품 적용한 최종 시제품 제작 후 Test 예정
- '25년 말 양산 시작 목표로 준비 중

01_핵심 부품 내재화 및 연구 진행

- 제어기/메니퓰레이터 내재화 완료, 감속기 내재화 완료 임박
- 인하대와 공동으로 휴머노이드 로봇용 구동모듈 감속기 개발 진행 중
- 기술이사 중심의 핵심 기술 개발 역량 강화 및 고도화
- 휴머노이드 플랫폼 대응 위한 핵심 모듈 기술 내재화 가속화



04_제2공장 증축 진행과정

- 인천 남동공단 제2공장 부지 6월 매입 완료, 대수선/증축 인허가 절차 시일내 마무리 후 착공 예정
- 제2공장 준공 시 Capa 300억원 → 900억원으로 3x 확대
- Z사향 물량 + 대형 자동화 설비/휴머노이드 로봇 생산 체계 확충 목표
- 향후 청라 로봇랜드로 생산기지 통합 계획

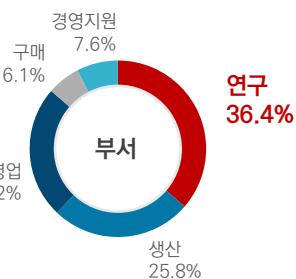
Chapter 04 Appendix

- 01 주요 경영진
- 02 주요 연구 인력
- 03 용어설명
- 04 지적재산권



조직도

1 연구소 15개팀 69명



대표이사

CFO
영업고문

CTO

[종업원 구성]

주요 경영진

이종주 대표이사

CEO

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



손봉식 부사장

CFO/경영관리

- 고려대 통계학과
- 한국수출입은행 심사역
- 대동은행 지점장
- (주)월비스 부사장
- (주)솔라테크 부사장
- (주)나우로보틱스 부사장

정태우 상무

영업이사

- 경희사이버대 글로벌경영학과
- 경희대 경영대학원
- 한양로보틱스(주) 팀장
- (주)나우로보틱스 이사

오세훈 이사

사내이사

- 동경대 전기공학과 학사
- 동경대 전기기계공학과 석사/박사
- 텍사스주립대 객원연구원
- 서강대 기계공학과 연구 교수
- 독일항공우주국 객원연구원
- 엔젤로보틱스 사외이사
- DGIST 로봇공학부 교수

이규빈 이사

사외이사

- KIST 신경과학센터 연구원(박사)
- 삼성종합기술원 전문연구원
- GIST 융합기술학제학부 조교수
- GIST 융합기술학제학부 부교수
- GIST AI 융합학과 교수

정태윤 이사

사외이사

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

안상선 감사

감사

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

최선섭 고문

영업고문

- 성균관대 화학공학과 졸업
- 대우자동차 구매개발담당
- 인지컨트롤스(주) 이사
- 동양피엔에스(주) 대표이사
- 한양로보틱스(주) 부사장
- (주)나우로보틱스 고문

풍부한 R&D 경험을 갖춘 전문 인력 보유 및 지속적인 IP 확보로 높은 진입장벽 구축

핵심 연구인력

[주요 경력]

	38년	서종석 부사장 CTO	<ul style="list-style-type: none"> 한양대 기계공학과 졸업 (주)대우중공업 로봇개발 (주)현대중공업 로봇개발 (주)로보스타 전무 (주)나우로보틱스 부사장 	<p>[주요 연구실적]</p> <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 중공업 로봇기술연수 (대우중공업)
	27년	김범길 이사 기업부설연구소장	<ul style="list-style-type: none"> 유도스타(주) 기술연구소('11~'14) 우진플라임 기술연구소('07~'10) 신우코스텍(주) 기술연구소('15~'20) (주)나우로보틱스 기술연구소('21~현재) 	<ul style="list-style-type: none"> 6축 다관절 로봇 제어 개발 스카라 로봇 제어 개발 물류 로봇 제어 개발 3D PET 사출연산블로우 제어파트 개발(장영실상 수상) Interface PCB 보드 개발 로봇/사출 Controller 개발 High End Robot Controller 개발
	24년	오세훈 이사 사내이사	<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"> 서보제어기술기반 초정밀 로봇제어기술 공동개발 외관관측기 기반 강인제어기술 공동개발 로봇시스템 개발 관련 과제(8건) 정밀제어 관련 과제(3건) 차량제어 관련 과제(10건)
	22년	이규빈 이사 사외이사	<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 다종 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 15건 출원 35건
상표 4건	디자인 3건	저작권 2건



03 용어설명

Chapter 04. Appendix

NAU ROBOTICS

No.	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, 각 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 움직이는 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	겐트리 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 정밀하게 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 그립 장치

04 지적재산권

Chapter 04. Appendix

NAU ROBOTICS

* 특허 등록 15건 | 출원 35건

No	내용	출원(등록)일
1	로봇팔 그리퍼	'20.12.02
2	컨트롤러 및 UI부를 탑재한 사출 성형기용 다관절 로봇	'22.04.12
3	다관절 로봇 및 협동로봇의 장점이 융합된 응용로봇	'22.04.26
4	로봇용 교시 조작기	'22.03.16
5	산업 자동화를 위한 다관절 로봇	'23.07.17
6	과동작을 감지하는 산업용 다관절 로봇	'23.12.11
7	과동작을 경고하는 산업용 다관절 로봇	'23.12.11
8	정밀 및 고속 공정이 가능한 협동 로봇	'22.08.12
9	비규격 화물의 수용을 위한 물류 로봇	'23.12.12
10	물류 로봇	'23.11.06
11	픽업 장치의 안정적 회전을 위한 물류 로봇	'23.12.12
12	재킹 타입 및 피킹 타입 호환 로봇용 적재유닛과 물류 로봇시스템	'23.12.06
13	작업공간 외부 루프 통합 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.01.30
14	작업공간 힘/가속도 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.02.26
15	회전각속도, 피치각 및 외란을 추정하는 주행 상태 관측기 및 이를 포함하는 모바일 로봇	'24.01.30
16	로봇용 코어엔진을 이용한 모션 제어 시스템	'22.12.02
17	로봇 제어용 코어엔진을 이용한 모션 제어 시스템	'22.12.02
18	기구학적 분석을 통한 로봇 모션 제어 시스템	'22.12.02
19	실시간 로봇 제어 알고리즘을 이용한 로봇 모션 제어 시스템	'22.12.02
20	이식성이 향상된 로봇 모션 컨트롤 시스템	'22.12.02
21	다양한 기구학적 형상의 로봇에 적용 가능한 모션 컨트롤 시스템	'22.12.02
22	유지보수가 용이한 로봇용 플랫폼을 이용한 모션 제어 시스템	'22.12.02
23	실시간 이벤트 처리 시스템이 구현된 로봇 모션 제어 시스템	'22.12.05
24	물류 로봇의 모션제어 방법	'22.12.05
25	산업용 로봇의 모션제어 방법	'22.12.05
26	로봇을 이용한 적재시스템	22.12.15

No	내용	출원(등록)일
27	물류 로봇의 위치보정방법	'22.12.15
28	사용자와 동기화된 로봇의 모션제어 방법	'22.12.15
29	안전 기능이 강화된 물류 이송 로봇	'22.12.15
30	물류 로봇을 이용한 물류창고 관리시스템	'22.12.16
31	물류로봇의 위치추적시스템	'22.12.16
32	위치보정부가 구비된 물류로봇	'22.12.22
33	다기능교체들이 구비된 물류로봇	'22.12.22
34	이송로봇을 이용한 물류시스템	'22.12.22
35	이송 대상에 최적화된 구조를 갖는 이송로봇	'22.12.22
36	산업용 다축로봇의 핸드 끝난 위치 계산 방법	'22.12.29
37	산업용 로봇의 제어장치	'22.12.29
38	산업용 로봇 점검시스템	'22.12.29
39	레이더를 이용한 산업용 로봇 안전시스템	'22.12.29
40	공진 및 반공진 주파수를 활용한 산업로봇의 제진제어 시스템	'22.12.29
41	산업용 로봇의 위치 보정 방법	'22.12.29
42	조립 및 분해 공정용 다관절 로봇	'22.12.29
43	산업용 로봇 기반 생산 시스템	'22.12.29
44	지능형 로봇의 경로 탐색 방법	'22.12.29
45	가감속 프로파일을 이용한 산업용 로봇 제어 시스템	'22.12.29
46	MULTI-JOINT ROBOT CAPABLE OF MOTION CONTROL	'23.05.12
47	물류 로봇	'23.11.09
48	작업공간 외부 루프 통합 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.01.16
49	작업공간 힘/가속도 외란 관측기 및 이를 포함하는 로봇	'24.01.16
50	TASK SPACE OUTER-LOOP INTEGRATED DISTURBANCE OBSERVER AND ROBOT INCLUDING THE SAME	'24.01.05
51	WORK SPACE FORCE/ACCELERATION DISTURBANCE OBSERVER AND ROBOT INCLUDING THE SAME	'24.01.15

* 상표권 4건 | 디자인권 3건 | 저작권 2건



본사: 인천광역시 남동구 앵고개로 449번길 42

지사: 대구광역시 달성군 현풍읍 테크노중앙대로 333, 산학협력관 303-A호

FAX 032-719-4948 TEL 031-719-7040

www.naurobot.com