

Blue Robin

*Future Robotics, **For Better Life***

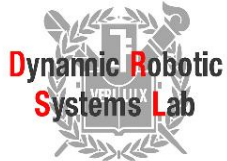




01. Company Overview



서울대학교
SEOUL NATIONAL UNIVERSITY



Established in 2022 as a spin-off from the DYROS Lab,
Robotics Laboratory at Seoul National University

Robotics H/W + S/W Convergence Technologies



TOCABI



LAZARO



BR-Hand



JET



P-73

박재흥 공동대표

Co-CEO

- 서울대학교 융합과학기술대학원 교수(2009.08~현재)
- 한국로봇학회 부회장(2025.01~현재)
- AI 연구원 부원장(2022.12~2025.09)
- Stanford Univ. 박사
- 서울대학교 학/석사



허성문 공동대표

Co-CEO, CTO

- 서울대학교 공학박사
- 휴머노이드, 다관절 로봇 설계
- 로봇 전장 및 제어
- 모터, 모터 제어기 개발
- HRI 및 XR인터페이스 기술



조현범 운영이사

COO

- 서울대학교 공학박사
- 로봇 설계 및 제어
- '18년 한국형 I-Corps사업 선정



02. Company History



2025.10. **Humanoid Robot, P-73** 출시

2025.08. Portable CPR '**Lazaro**' 의료기기 **제조 허가** 취득

2025.03. ISO 인증 획득(품질경영, 환경경영, 안전보건경영시스템)

2025.01. 연구용 **로봇핸드** 판매 개시



2023.10. 전문연구사업자 등록

2023.09. 벤처기업등록

2023.04. 기업부설연구소 등록

2023.01. CES2023 참가

2022.11. ANA 아바타 엑스프라이즈 결선 진출

2022.07. 법인 설립



[Humanoid Robot, P-73]



[ANA 아바타 엑스프라이즈]



로봇개발 핵심 기술 보유 휴머노이드/아바타 로봇 시스템 전문기업, 블루로빈

H/W

- 로봇설계
- 고성능 구동기(Actuator)
- 모터 제어기

HRI (Human-Robot Interaction)

- 협동제어(Cobot)
- 촉각/햅틱 인터페이스
- 사용자 친화적 인터페이스(UI/UX)

제어, s/w

- 로봇제어 알고리즘
- 힘제어 기반 동적보행/균형제어
- 실시간제어시스템
- AI 기반 자율제어

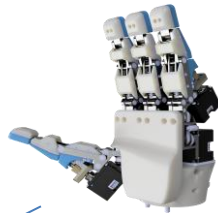
SI, AI 기술

- 로봇시스템통합(SI) 기술
- AI 학습기술(강화학습, 딥러닝 기반 제어)
- 휴머노이드 원격제어





인간과 상호작용하는 원격제어형 휴머노이드 로봇, P-73



BlueRobin Hand with 8DoF

- Powerful with a lead screw system,
Flexible with a spring mechanism
- Payload of one hand: Max. 10Kg



P-73 Spec

- Height: 173cm
- Weight: 80kg
- Battery runtime: 60min
- Total Dof: 32 Dof
- Payload of one arm: 7kg

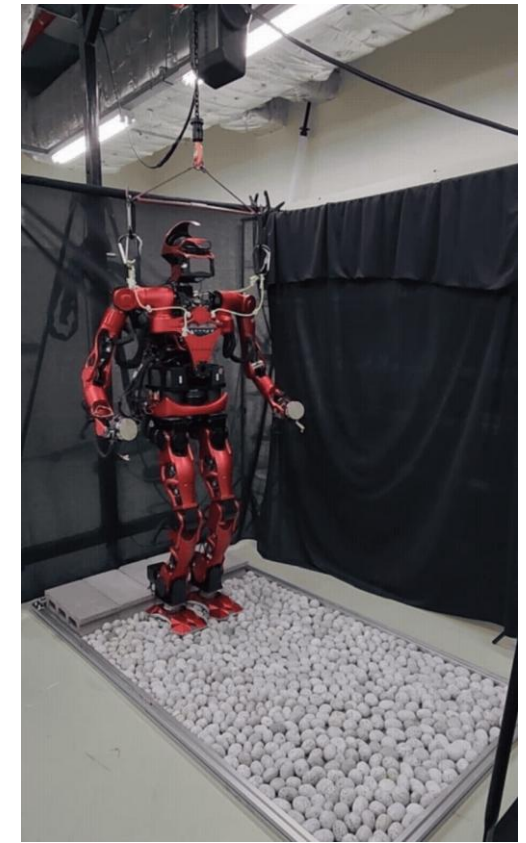
Benefits

- Torque-based Whole-Body Control
- Higher Computing Power with
On-device AI integration
- Strong grasp capability, durable
robotic hand

[Humanoid Robot, P-73]

이족보행 휴머노이드 로봇, P-73

토크 제어 기반 강화학습 보행 제어로 비평탄 지형에서도 안정적 보행
재난, 건설 등 산업현장에 적용 가능



[외란 제어 보행 및 비평탄 지형 보행 실험]

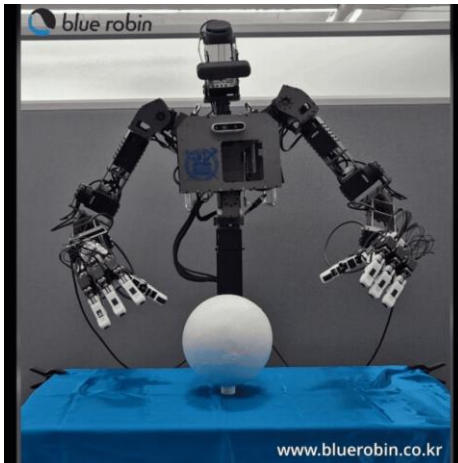
실증과 현장을 연결하는 최적의 로봇 핸드, BR-Hand

손가락과 손바닥 모듈화로 다양한 구조 변경이 가능하여
멀티 실증 환경에 적용 가능한 BR-Hand



BR-Hand Spec

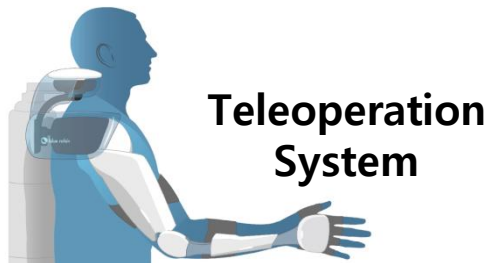
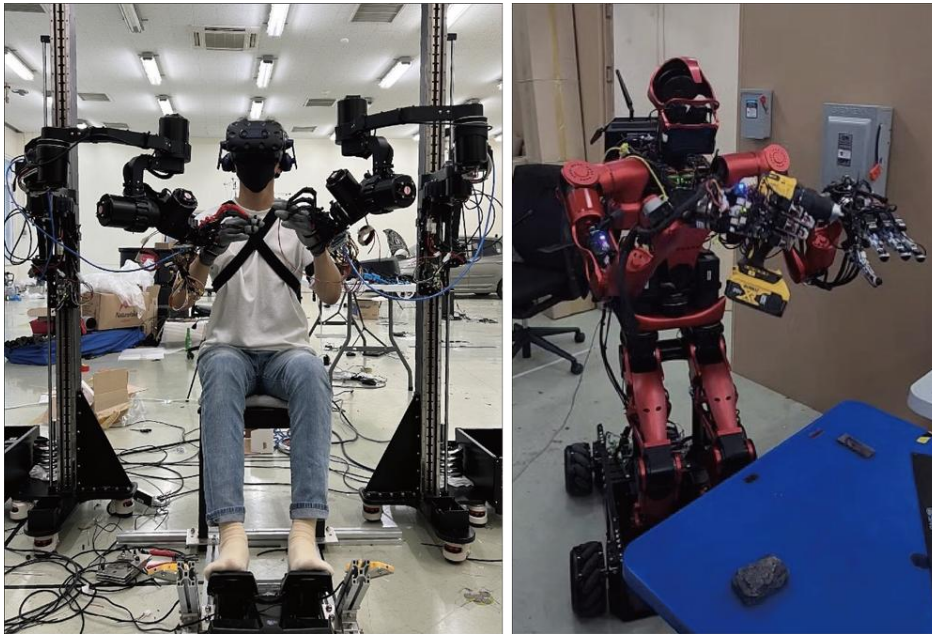
- Weight: 800g
- Dof: Finger 2 Dof, Hand 8 Dof
- Payload: Power grip 약 10 Kg,
Pinching Grip: 약 2 Kg



Benefits

- Replaceable and modifiable finger and palm structure
- Strong gripping force and high-rigidity actuation
- Flexible response structure enabling complex movements
- Optional teleoperation system available

휴머노이드 로봇 원격제어시스템



BR-Teleoperation System Spec

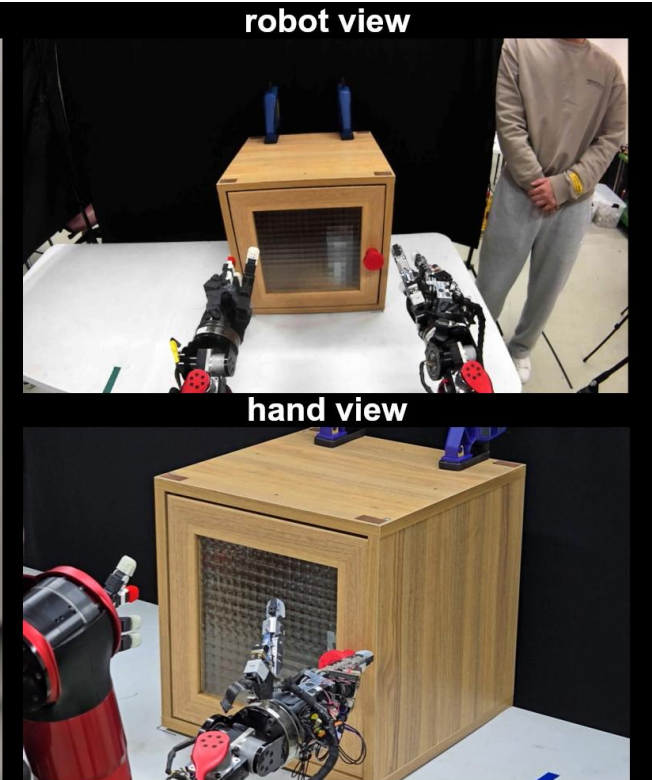
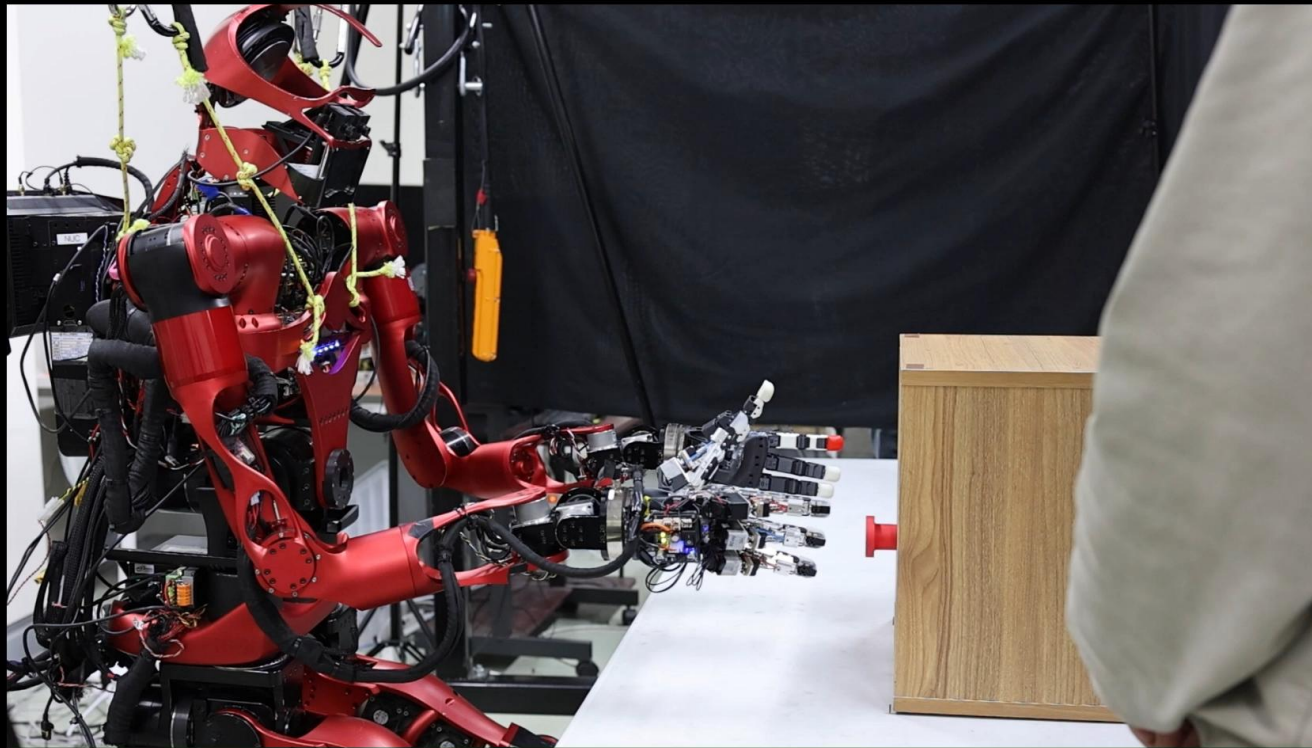
- Cover most of the human arm workspace
- 6 DoF (Translation & Rotation)
- Force + Kinesthetic feedback
- Hand force feedback (option)

Benefits

- Large Workspace to work at scale 1
- Enabling intuitive and effective interaction
- Telepresence through various Feedback
- Integrated Human Robot Mapping Algorithm



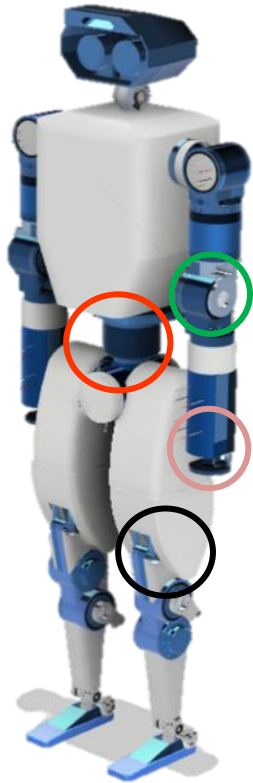
휴머노이드 모방학습 상체 제어 기술, Imitation Learning



Q: 안녕 토카비 자기소개 해볼래?

휴머노이드 핵심 부품 내재화 ('28년)

구동기/제어기 일체형 휴머노이드용 서보모터 4종 개발로
실시간 모션 네트워크 기반 센서/제어 기술 확보 추진



BlueM series Spec(안)

모델	적용부위	외경[mm]	속도[rpm]	토크[Nm]
BlueM01	상체 손목	44	6000	0.21
BlueM02	상체 팔꿈치	78	2600	0.57
BlueM03	상지 어깨/허리 하지 발목/허벅지	78	2300	1.38
BlueM04	하지 골반 하지 무릎	105	1600	3.3

Benefits

- Locomotion (lower body): high-load, high-response drive module for agility and payload capacity
- Manipulation (upper body): high-speed, precision control module for delicate tasks

휴머노이드 로봇, P-73 적용 분야

건설업, 조선업

고위험 작업 지원
현장 안전관리감독
선박내부 도장 작업로봇
선박 용접 로봇



국방, 재난 현장

위험/오염 구역 수색
정보수집
위험물 처리



돌봄용 휴머노이드

가정돌봄
병원 업무 보조



범용성 휴머노이드

제조 현장 공정 지원
조립 및 이동 업무 수행



국내 최초 흉부압박 위치이동이 가능한 CPR로봇, 'LAZARO'



[Lazaro, CPR Mode]



Lazaro Spec

- Patient Range: 120–315mm
- Chest height: width up to 500mm
- Compression Depth: 50mm
- Runtime: max. 150 minutes
- Weight: 8.5kg±10%
- Laser Guide: Class II / 645nm / ≤1mW
- CPR Modes: 30:2 / Continuous

Benefits

- Quick adjustment of compression position without reinstalling the device
- Automatically adjusts compression depth based on patient's chest height
- Modular compression unit adapts to various patient body types



로봇 핵심 기술 기반 산업 확장성 및 혁신 선도

