

레인보우 로보틱스는 KAIST의 로봇전문 인력들이 설립한 회사로서 세계 Top-tier 수준의 로봇 기술력과 로봇기술의 집약체인 Humanoid 로봇 제작 기술을 보유하고 있습니다.

## 회사 개요

### Quick Facts

- 설립: 2011년 2월
- 설립자/최대주주: 오준호 KAIST 석좌교수
- CEO: 이정호 박사
- 주요 사업: 휴머노이드, 협동로봇 개발 및 판매
- 본사 위치: 대전시 유성구
- 자본금: 64.2억 원

## Achievement: DRC Final 우승



TEAM	SCORE	TIME
TEAM KAIST	8	44:28
TEAM IHMC ROBOTICS	8	50:26
TARTAN RESCUE	8	55:15
TEAM NIMBRO RESCUE	7	34:00
TEAM ROBOSIMIAN	7	47:59
TEAM MIT	7	50:25
TEAM WPI-CMU	7	56:06
TEAM DRC+HUBO AT UNLV	6	57:41
TEAM TRAC LABS	5	49:00
TEAM AIST-NEDO	5	52:30
TEAM NEDO-ISK	4	58:39
TEAM SNU	4	59:33
TEAM THOR	3	27:47
TEAM HRP2-TOKYO	3	30:06
TEAM ROBOTIS	3	30:23
TEAM VIGIR	3	48:49
TEAM WALK-MAN	2	36:35
TEAM TROOPER	2	42:32
TEAM HECTOR	1	02:44
TEAM VALOR	0	00:00
TEAM AERO	0	00:00
TEAM GRIT	0	00:00
TEAM HKU	0	00:00

## Key Strengths

### 1. 로봇 코리아의 대표주자

- Humanoid 로봇은 모든 로봇기술이 총체적으로 집약되어야 하는 가장 고난도의 로봇임
- 독보적인 인간형(Humanoid) 로봇 기술 보유(이족보행 및 뛰는 기능 구현)
- 세계 최대의 로봇대회인 DRC Final 우승

### 2. 로봇 핵심기술의 내재화 및 기술 고도화 달성

- 순수 국내 자본 및 기술력을 바탕으로 원천기술 확보
- 핵심부품의 내재화 성공 및 요소기술을 응용한 사업화

### 3. 협동로봇 및 다양한 영역으로의 사업화

- 협동로봇 분야의 사업화를 통해 지속성장 기업으로의 도약
- 4차 산업혁명 시대를 맞아 부각되는 로봇의 활용도 확대와 함께 다양한 방향으로의 진출 모색

## 대상회사보유 로봇 관련 주요 기술

외부 환경을 시각적으로 감지할 수 있는 영상 센서 무인자동차의 센서



지면 및 로봇의 기울기를 측정할 수 있는 관성 센서 모션의 측정 및 파악



이족 보행/바퀴 구동 변환이 가능한 변환형 로봇다리 다종의 목적을 달성가능한 지상이동체



대상물과의 상호 작용을 측정할 수 있는 힘-토크 센서 힘을 측정하는 센서



실시간 운영체제 로봇의 동작을 모두 제어하여 목적한바를 달성



다양한 작업을 수행할 수 있는 6자유도 로봇팔 6자유도를 초과하여 정의되지 않은 환경에서도 동작이 가능



다양한 대상물을 파지할 수 있는 적응형 로봇손 어떤 형태의 물체도 안정적으로 파지 가능



각 관절을 구동하기 위한 구동기 제어기 및 감속기 주요 구동부인 모터, 감속기 기술의 내재화

