



# 패브릭 프로토콜(ROBO)

주요내용설명서(국문백서)

Korean White Paper

2026년 3월 18일

## Disclaimer

본 번역본은 2026년 3월 18일 기준의 패브릭 프로토콜(Fabric Protocol) 백서의 관련 내용 위주로 번역되었습니다.

빗썸은 발행주체 또는 운영주체가 제공하는 가상자산의 총발행량, 유통량 계획, 사업 계획 등이 포함된 정보를 이용자들의 편의를 위해 참고용으로 제공하고 있습니다.

본 번역본은 그 내용이 정확하지 않을 수 있으며 원문의 내용이 일부 누락될 수 있으므로, 정확한 정보 습득을 위해서는 원문을 참고하시거나 원문 작성 측에 문의하시기를 바랍니다. 또한 본 번역본은 오픈 커뮤니티의 검토에 따라 내용이 변경될 수 있습니다.

---

## 프로젝트 소개

패브릭 프로토콜(Fabric Protocol)은 범용 로봇 로보1(ROBO1)의 개발과 운영, 발전을 위한 탈중앙화 방식을 제시합니다. 기존 AI 및 로봇공학 분야 내 시도들과 달리 패브릭 프로토콜은 성능을 향상시키면서도 지속 가능한 방식으로 인간과 기계를 조율하는 것을 근본적인 핵심 설계 원칙으로 삼고 있습니다. 패브릭 프로토콜은 폐쇄형 데이터세트와 불투명한 제어 방식 대신 변경 불가능한 공개 원장<sup>1</sup>을 통해 연산, 소유권, 감독 권한을 조정함으로써 인간이 직접 기여하고 그에 대한 보상을 받을 수 있도록 합니다. 로보1은 수십 개의 기능별 모듈로 구성된 AI 중심의 인지 기술 스택<sup>2</sup>으로 구현됩니다. 애플의 앱스토어나 구글의 구글 플레이에 존재하는 앱들과 유사한 ‘스킬 칩(Skill chip)’을 통해 로봇에 기능을 추가하거나 제거할 수 있습니다. 시스템을 학습시키고, 보안을 강화하며, 성능을 개선하는 데 기여한 참여자는 프로토콜을 통해 소유권을 획득하고, 이용자는 시스템의 기능을 사용하기 위해 비용을 지불함으로써 하나의 경제적 순환 구조가 형성되게 됩니다. 패브릭 프로토콜은 로봇을 지능과 기술이 개방적이고 책임감 있는 방식으로 활용되며 공동으로 소유되는 공개 인프라로 변모시킵니다.

패브릭 프로토콜의 시스템 아키텍처는 생명체에서 영감을 받았습니다. 인간은 핵산<sup>3</sup>(DNA 기반의 유전체<sup>4</sup>)으로 구성된 긴 사슬에 자신의 유전적 설계도와 정체성을 저장합니다. 유전체에 무작위로 발생하는 작은 변화들로 진화가 이루어지며, 이로써 각 개인의 고유한 정체성이 형성됩니다. 로봇이 데이터와 기술을 공유하고 활용하는 놀라운 속도와 용이성을 고려하면 생물학적 구조와 유사한 시스템을 디지털 영역에서 신속히 구축하는 것이 중요합니다. 다만 여기서 설계도와 정체성은 물리적인 핵산 사슬이 아니라 디지털 체인에 저장됩니다. 앞선 비유처럼 로봇에도 암호학적 원리를 기반으로 고유한 정체성이 부여되며 능력, 관심사, 구성 요소, 행동을 규정하는 규칙 집합에 대한 메타데이터가 체인에 공개적으로 노출되게 됩니다.

---

<sup>1</sup> Public ledger

<sup>2</sup> Technology

<sup>3</sup> Nucleic acid

<sup>4</sup> Genome

---

# 비즈니스 모델

## OM1

OM1은 AI 에이전트를 구성하여 디지털 세계와 실제 세계에서 활용할 수 있게 지원하는 운영 체제입니다. 사용자는 나만의 'AI 페르소나'를 만들어 클라우드 환경뿐만 아니라 4족 보행 로봇, 터틀봇 4<sup>5</sup>, 휴머노이드 등 실제 로봇 하드웨어에서도 작동시킬 수 있습니다.

OM1을 활용하면 1개 이상의 거대 언어 모델(LLM)<sup>6</sup>을 통해 제어되는 실물 로봇 하드웨어를 매개로 오픈AI<sup>7</sup>의 GPT-4o(혹은 제미니<sup>8</sup>, 클로드<sup>9</sup>, 딥시크<sup>10</sup>, 로컬 추론<sup>11</sup>을 위한 올라마<sup>12</sup> 등)와 상호 작용하고 물리적으로 약속하는 것이 가능합니다. OM1을 기반으로 구축된 AI 에이전트 및 로봇은 여러 데이터 소스(웹페이지, X(구 트위터), 카메라, 라이다<sup>13</sup> 등)에서 정보를 받아들인 다음 직접 트위터에 글을 게시하거나, 집안을 돌아다니고, 자녀의 수학 숙제를 도와줄 수도 있습니다.

OM1은 오픈소스 시스템이기 때문에 제어 권한이 사용자에게 주어지며 자택이나 근무지 환경에 맞게 시스템을 최적화할 수 있습니다.

---

<sup>5</sup> TurtleBot 4

<sup>6</sup> Large language model

<sup>7</sup> OpenAI

<sup>8</sup> Gemini

<sup>9</sup> Claude

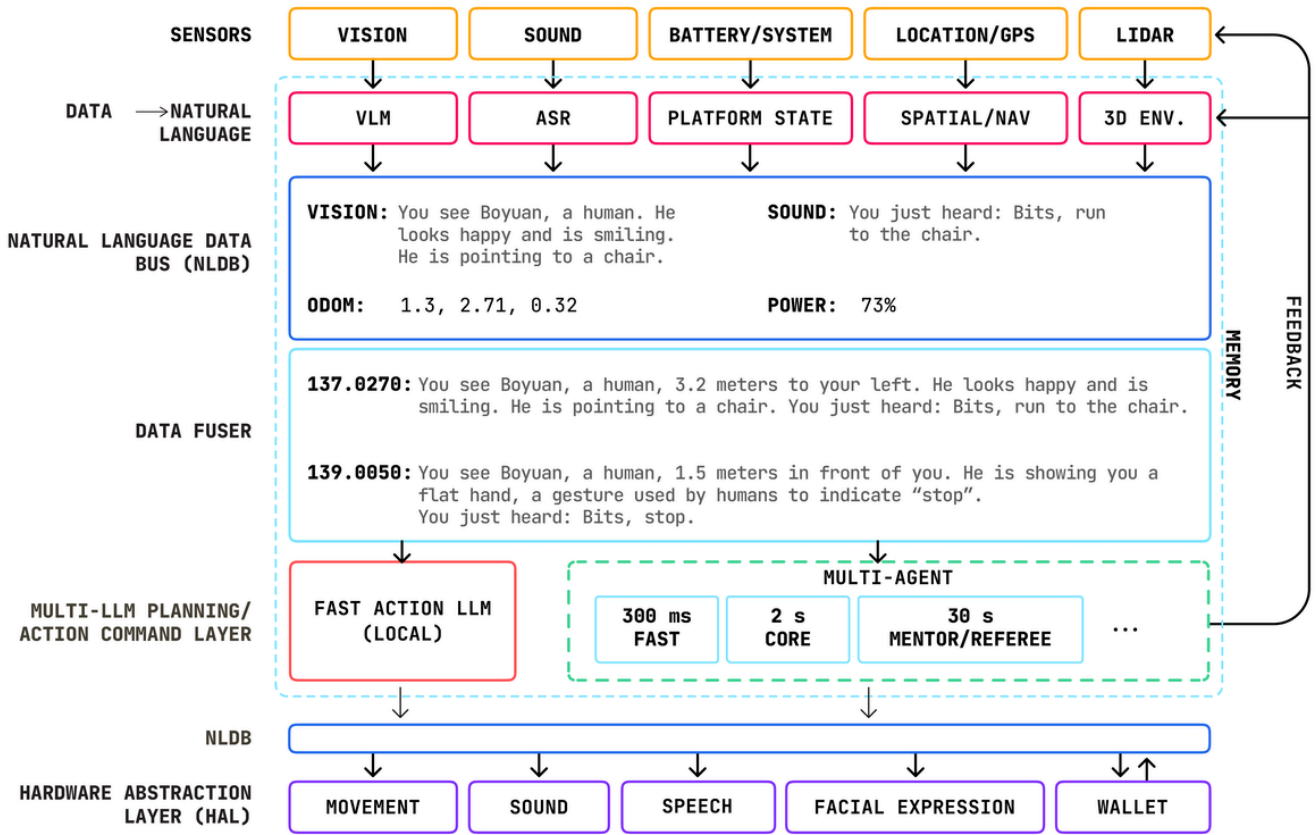
<sup>10</sup> DeepSeek

<sup>11</sup> Local inference

<sup>12</sup> Ollama

<sup>13</sup> LIDAR (light detection and ranging)

OM1 시스템의 일부 레이어 및 모듈은 아래와 같은 이미지로 나타낼 수 있습니다.



[OM1 아키텍처 개요]

### 1차 감지 레이어

감지 센서를 통해 아래와 같은 1차 입력값이 제공됩니다.

- 시각: 카메라로 시각 정보 인지
- 소리: 마이크로 음성 정보 확보
- 배터리/시스템: 배터리 및 시스템 상태 모니터링
- 위치/GPS: 위치 정보 파악
- 라이다: 레이저 기반의 센서 기술을 통해 3D 매핑<sup>14</sup> 및 경로 탐색

<sup>14</sup> Mapping

## AI 텍스트 생성/압축 레이어

1차적으로 감지한 데이터를 유의미한 텍스트 설명으로 변환합니다.

- 시각 언어 모델<sup>15</sup>: 시각 데이터를 자연어 설명으로 변환(인간의 움직임, 객체 간 상호 작용 등)
- 자동 음성 인식<sup>16</sup>: 음성 데이터를 텍스트로 변환
- 플랫폼 상태: 내부 시스템 상태에 대해 기술(배터리 퍼센트, 활동량 등)
- 공간 탐색: 위치 및 경로 탐색 데이터 처리
- 3D 환경: 라이다 등의 센서로부터 3D 환경 데이터 추출 및 해석

## 자연어 데이터 버스<sup>17</sup>

중앙 관리 방식의 데이터 버스로서 텍스트 생성/압축 레이어에서 생성된 자연어 데이터를 추적 및 관리하여 구성 요소 간 구조화된 데이터 흐름을 보장합니다.

## 상태 결합 모듈

자연어 데이터 버스에서 생성된 단문 형태의 입력값들을 하나의 문단으로 결합하여 맥락 및 상황 인지와 관련된 정보를 생성해 의사 결정 모듈로 전달합니다. 공간 데이터(인접한 인간 및 로봇의 수, 상대적 위치 등), 음성 명령, 시각 데이터를 결합하여 로봇이 현재 감각하고 있는 환경을 간결하고 통일된 방식으로 기술합니다.

## 멀티 AI 계획/의사 결정 레이어

융합된 데이터를 토대로 1개 이상의 AI 모델을 활용해 의사 결정을 진행합니다. 일반적인 멀티에이전트 엔드포인트<sup>18</sup>에는 아래와 같은 세 가지(혹은 이상)의 LLM이 포함되어 있습니다.

- 고속 실행 LLM(로컬 혹은 클라우드): 소형 모델로 장시간의 지연 없이 즉각적으로 긴급 작업을 처리, 예상 토큰(데이터 단위) 생성 시간 300밀리초
- 인지(핵심) LLM(클라우드): 클라우드 기반의 모델로 보다 많은 연산 리소스를 활용해 복잡한 추론, 장기 계획, 고차원적인 인지 과정이 필요한 작업을 처리, 예상 토큰 생성 시간 2초
- 멘토/코치 LLM(클라우드): 클라우드 기반의 모델로 제3자의 관점에서 로봇과 인간의 상호 작용을 비판적으로 분석, 완전한 분석 수행에 30초가 소요되며 해당 내용은 핵심 LLM으로 전달됨

---

<sup>15</sup> Vision language model (VLM)

<sup>16</sup> Automatic speech recognition (ASR)

<sup>17</sup> Data bus

<sup>18</sup> Endpoint

## 하드웨어 추상화 계층<sup>19</sup>

하드웨어 추상화 계층은 고급 언어로 표현된 AI의 의사 결정을 로봇 하드웨어가 실행할 수 있는 명령어로 변환합니다. 예컨대 ‘왼손으로 앞에 있는 빨간 사과를 집어 올린다’라는 고급 언어로 기술된 설명을 로봇 팔이 사과를 잡도록 하는 일련의 명령어로 전환하는 것입니다. 일반적으로 아래와 같은 동작 모듈이 존재합니다.

- 이동: 로봇의 움직임 제어
- 소리: 청각 신호 생성
- 발화: 합성된 음성 출력값 처리
- 지갑: 경제적 트랜잭션<sup>20</sup>, 신원 검증을 위한 암호화 작업 등을 위한 디지털 지갑

많은 경우 하드웨어 추상화 계층에서 AI의 의사 결정이 기존의 ROS2<sup>21</sup> 기능 혹은 사이클론 DDS<sup>22</sup>, 제노<sup>23</sup>와 같은 미들웨어<sup>24</sup>로 연결됩니다.

## 전반적인 시스템 데이터 흐름

감각 센서 → AI 텍스트 생성/압축 레이어(음성, 라이더, 공간 검색 증강 생성<sup>25</sup>, 시각 모델) → 자연어 데이터 버스 → 상태 결합 모듈 → AI 의사 결정 레이어(고속 실행 LLM, 핵심 LLM, 코치 LLM) → 하드웨어 추상화 계층 → 로봇 동작(기반 모델<sup>26</sup>, ROS2 코드, 동작 규칙, 행동 모델)

---

<sup>19</sup> Hardware abstraction layer (HAL)

<sup>20</sup> Transaction

<sup>21</sup> Robot Operating System 2

<sup>22</sup> Cyclone DDS

<sup>23</sup> Zenoh

<sup>24</sup> Middleware

<sup>25</sup> Retrieval augmented generation (RAG)

<sup>26</sup> Foundational model

## 기대 사용 사례

### 글로벌 로봇 모니터링 기구: 기계에 대한 인간의 관찰 및 비평

인간이 로봇에 대해 건설적인 피드백을 제공하도록 장려하고 인센티브를 통해 참여 동기를 부여함으로써 안전하고 유용하며 신뢰 가능한 로봇을 구축합니다. 전 세계의 사람들이 집단적으로 로봇의 행동을 관찰하고 평가한다는 발상은 사실 오픈AI나 테슬라와 같은 AI 기업들이 이미 적용하고 있는 방식과 개념적으로 유사합니다. 예를 들어 로봇의 행동에 대해 ‘좋아요/별로예요’ 평가를 남기거나, 로봇이 문제 상황에 처해 있을 시 음성 메모를 통해 엔지니어에게 피드백을 전달하는 등의 방법을 활용할 수 있습니다.

### 로봇 스킬 앱스토어

모듈형 로봇 소프트웨어는 각 구성 요소와 요소 간 데이터 흐름을 정의하는 압축 파일을 활용해 구성 및 재구성할 수 있다는 장점이 있습니다. 이 같은 모듈성을 토대로 인간 개발자는 수학 교육, 주짓수와 같은 기술을 담은 ‘스킬 칩’을 개발하고 이를 다른 사용자들과 공유할 수 있습니다. 스킬 칩은 스마트폰에 설치하는 앱과 유사하게 로봇에 특정 기능을 추가하는 역할을 합니다. 더 이상 필요치 않을 경우 로봇에서 제거함으로써 관련 구독 비용을 줄일 수 있습니다(넷플릭스 구독을 해지하는 것과 유사).

### 상시 결제 시스템

캘리포니아에서 금요일 오후에 자금을 이체하면 뉴욕의 수취인에게 도착하기까지 72시간이 걸리는 이유를 인간은 어느 정도 이해합니다. 하지만 AI나 로봇의 경우 그러한 비효율적인 시스템이 왜 여전히 유지되는지 이해하기가 어려울 것입니다. 경제적 가치를 세계 곳곳으로 이동시키는 속도가 오늘날까지도 지구의 자전 주기나 2,000년 전 로마 황제 아우구스투스가 정의한 ‘근무 주간’의 개념에 의해 계속해서 좌우되어야만 하는 걸까요? 패브릭 프로토콜의 로봇 운영 체제는 인간, AI 에이전트, 로봇 모두가 동일하게 스마트 컨트랙트<sup>27</sup>와 빠르고 비가역적인 결제 방식을 활용해 우선순위를 결정하여 작업을 진행할 수 있도록 돕습니다.

### 이해하기 쉽고 유능한 로봇 개발

로봇 서비스에서 발생한 프로토콜 수익을 로봇 소프트웨어 및 모델을 개선하는 인간 개발자를 지원하는 데 사용함으로써 폐쇄형 소프트웨어를 대신할 강력한 오픈소스 소프트웨어를 구축합니다.

---

<sup>27</sup> Smart contract

## 모델 구축에 기여한 인간과의 수익 공유

인간이 공동으로 로봇의 신규 기술 습득을 지원하는 경우 해당 기술을 통해 창출된 수익의 일부가 기술 개발에 기여한 인간 참여자에게 돌아가도록 할 수 있습니다. 이는 전통적인 ‘대학’ 모델을 현대적으로 변형한 것이라 볼 수 있습니다. 대학에서는 학생이 미래 소득을 높일 수 있는 기술(법학, 의학 등)을 습득하기 위해 교육비를 우선적으로 지불하며, 학자금 대출을 이용하기도 합니다. 이와 유사하게 로봇 또한 대출 시스템을 활용해 인간이 모델을 생성하도록 인센티브를 제공하고, 이후 발생한 수익을 자금을 조달해준 사람과 기술 개발자에게 분배할 수 있습니다.

## 전력, 기술, 데이터, 연산 리소스를 위한 시장

로봇을 작동시키기 위해서는 전력, 실시간 데이터, 연산 리소스가 필요합니다. 엔비디아에서 제조한 H200 GPU(그래픽 처리 장치)<sup>28</sup> 리소스를 로봇에게 제공하고 엔비디아의 기밀 컴퓨팅 기술을 활용해 로봇의 사고력을 강화할 수 있습니다. 이는 최근 니어와의 협업을 통해 입증되기도 하였습니다. 전력의 경우 자동화 방식의 자가 충전소를 매개로 하여 로봇에게 판매할 수 있는데, 이와 같은 시나리오는 서클과 협업하여 스테이블코인<sup>29</sup>인 유에스디코인(USDC)을 활용해 테스트한 바 있습니다. 또한 네더마인드<sup>30</sup>와 공동 개발 중인 1회용 및 N회용 모델을 활용하면 신뢰 실행 환경<sup>31</sup>을 기반으로 특정 기술 모델이 사용될 수 있는 경우와 사용 가능 횟수를 제한하여 로봇과 인간이 기술을 안전하게 공유할 수 있게 될 것입니다.

## 불변의 진실 확립

이제 컴퓨터는 현실 세계에서 알베르트 아인슈타인이 롤러스케이트를 타며 저글링을 하는 모습이 담긴 가짜 영상으로 생성할 수 있게 되었습니다. 점점 더 교묘해지는 가짜 콘텐츠와 가짜 뉴스가 쏟아지고 있는 상황에서 인간과 로봇 모두 무엇이 진실인지 판단하기가 더욱 어려워지고 있는 상황입니다. 그런데 만약 인간과 기계가 한 팀이 되어 시간 임계 사회 동원<sup>32</sup> 방식으로 사실을 수집한다면 어떨까요? 시간 임계 사회 동원은 재귀적<sup>33</sup> 인센티브 메커니즘을 사용해 방대한 사회적 연결망을 신속하게 활용하고 사실을 찾아낸 참여자뿐만이 아니라 참여자 모집 그룹(초대자, 초대자의 초대자 등)에도 ‘진실 보상금’을 분배하는 방식입니다.

---

<sup>28</sup> Graphics processing unit

<sup>29</sup> Stablecoin

<sup>30</sup> Nethermind

<sup>31</sup> Trusted execution environment (TEE)

<sup>32</sup> Time critical social mobilization

<sup>33</sup> Recursive

## 안전한 로봇 보급 촉진

인류는 아기의 탄생 원리를 이해하고 있습니다. 그렇다면 로봇의 탄생 메커니즘은 무엇일까요? 로봇의 공급은 정부, 기업, 공동체, 지역 사회 중 어떤 주체가 맡게 될까요? 모든 가정이 로봇을 한 대씩 소유하여 가계 소득에 보탬이 되도록 일자리를 두고 경쟁을 시키게 될까요? 패브릭 프로토콜은 커뮤니티가 협력하여 로봇을 개발하고 배포할 수 있는 비전을 구상합니다.

---

## 토크노믹스

다른 모든 프로토콜과 마찬가지로 패브릭 프로토콜 역시 초기 단계에서 공급 측 참여를 이끌어내는 동시에 장기적인 경제적 지속 가능성을 확보해야 한다는 ‘콜드 스타트<sup>34</sup>’ 문제에 직면하게 됩니다. 또한 패브릭 프로토콜의 경우 궁극적으로 (1) 효율성 강화를 위한 적응형 방식을 채택하고 (2) 인지적·물리적 역량의 지속적인 발전을 자연스럽게 이끌어내야 하는데, 이로 인해 ‘진화적’ 설계가 근본적으로 요구됩니다.

이러한 맥락에서 토큰 보상을 고정적으로 공급하는 기존 모델은 여러 한계를 지닙니다. 네트워크 상황에 맞는 유연한 대처가 불가능하기 때문에 사용량이 낮은 시기에는 과도한 가치 희석을 초래하고, 반대로 고성장 국면에서는 충분한 인센티브를 제공하지 못하는 문제가 발생하게 됩니다. 이에 패브릭 프로토콜은 세 가지 구성 요소로 이루어진 경제 메커니즘을 도입합니다.

1. 적응형 공급 엔진(Adaptive Emission Engine): 자율적인 조정이 가능한 경제 정책 역할을 함으로써 네트워크의 수용력과 사용량, 품질 상태에 맞춰 토큰 공급량을 조절합니다.
2. 구조적 수요 싱크(Structural Demand Sinks): 실제 경제 활동에 비례하여 확대되는 사용량의 기반 토큰 수요를 창출합니다.
3. 진화형 보상 레이어(Evolutionary Reward Layer): 검증 가능한 기여 활동을 기준으로 보상을 분배하는 그래프 기반 보상 시스템으로, 인센티브 구조를 활동량 기반에서 수익 기반으로 원활하게 전환할 수 있게 함으로써 콜드 스타트 문제를 완화합니다.

---

<sup>34</sup> Cold start

## 토큰 유틸리티

네이티브 토큰<sup>35</sup>인 ROBO는 패브릭 프로토콜 생태계에서 여섯 가지의 핵심적인 운영 기능을 수행하며, 각 기능은 네트워크의 건전성을 고려해 참여자 인센티브를 조정하고 지속 가능한 토큰 수요를 창출하도록 설정되었습니다.

1. **접근 권한 및 작업 보증금:** 로봇 운영자는 하드웨어를 등록하고 서비스를 제공하기 위해 성과 기반의 환급형 보증금으로 ROBO를 스테이킹<sup>36</sup>해야 합니다. 작업 보증금은 부정 행위를 방지하고 서비스 품질을 보장하는 경제적 담보 역할을 합니다. 필요 보증금 규모는 등록 신청 시 제시한 로봇의 역량을 기준으로 증가하며, 이에 따라 토큰 수요가 네트워크 처리량에 비례하여 형성되게 됩니다.
2. **트랜잭션 수수료 결제:** ROBO는 데이터 교환, 연산 작업, API(애플리케이션 프로그래밍 인터페이스)<sup>37</sup> 호출 등 네트워크 서비스 수수료를 지불하는 데 사용됩니다. 사용자의 편의를 고려하여 오프체인 결제 금액 또는 스테이블코인 결제 금액을 온체인상에서 ROBO로 변환하여 정산할 수 있습니다. 서비스 가격은 계산의 용이성을 위해 법정 화폐로 표시될 수 있습니다. 다만 ROBO는 어떠한 법정 화폐나 기타 자산으로의 상환을 보증하거나 담보하지 않습니다.
3. **위임 및 평판:** 토큰 보유자는 ROBO를 위임해 로봇 운영자의 보증금을 보충함으로써 운영자가 더 높은 가치를 다루는 작업을 처리할 수 있도록 지원할 수 있습니다. 위임은 시장 내 평판을 나타내는 지표로 기능하며, 토큰 위임 시 신중하게 운영자를 선택해야 할 필요가 있습니다. 위임자는 삭감<sup>38</sup> 위험을 운영자와 공유하게 되는데, 이 때문에 두 당사자의 참여 동기가 일치하게 되고 네트워크 처리량이 자본 효율적인 방식으로 확장될 수 있습니다.
4. **거버넌스 의사 표현:** 토큰 보유자는 ROBO를 일정 기간 락업<sup>39</sup>함으로써 프로토콜 매개변수 및 개선 제안에 대한 투표 권한을 획득할 수 있습니다. 락업 기간이 길수록 더 높은 투표 가중치를 부여함으로써 장기적인 기여에 대한 보상을 제공합니다. 다만 거버넌스 권한은 절차적 성격의 권한에 한정되며, 프로토콜에 명시된 규칙 외의 어떠한 법적 실체 혹은 트레저리<sup>40</sup> 자산에 대한 통제권도 의미하지 않습니다.
5. **클라우드소싱 기반의 소유권:** 패브릭 프로토콜은 로봇 하드웨어의 초기 출시 및 활성화를 위한 ROBO 기반의 클라우드소싱을 지원합니다. 참여자는 프로토콜 기능 이용, 프로토콜 활성화, 로봇 배포와 관련된 네트워크 초기 매개변수 설정을 지원하기 위한 목적에 한해 자신의 토큰을 기증할 수 있습니다. 다만 이러한 방식의 참여는 로봇

---

<sup>35</sup> Native token

<sup>36</sup> Staking

<sup>37</sup> Application programming interface

<sup>38</sup> Slashing

<sup>39</sup> Lockup

<sup>40</sup> Treasury

하드웨어에 대한 소유권, 분할 지분, 수익 배당권 또는 경제적 청구권을 의미하지 않으며, ROBO는 네트워크의 어떠한 물리적 자산 또는 가치 창출 능력과도 담보·연동·상환 관계를 맺지 않습니다. 로봇 출시를 위한 클라우드소싱 참여는 금전적 투자에 해당하지 않고, 타인의 노력으로 발생하는 이익이 공유되지 않으며, 미국 하위 테스트<sup>41</sup> 또는 기타 관할권에서 적용되는 유사한 투자 계약 판단 기준의 요소를 충족하지 않습니다.

6. **토큰 보상:** 토큰은 네트워크 참여 및 실사용 촉진, 운영 효율 강화를 위한 프로토콜 차원의 인센티브로 분배될 수 있습니다. 이러한 토큰 보상 분배는 임의로 이루어지기에 실제 실행이 보장되지 않으며, 네트워크 운영에 대한 적극적인 참여와 검증 가능한 기여를 전제로 진행됩니다. 토큰 보상은 어떠한 소유권, 수익 배당권, 또는 기대 수익을 의미하지 않습니다. 또한 투자 성격의 보상이나 투자 계약에 대한 대가가 아니며, 타인의 노력으로 발생하는 이익에 대한 권리를 나타내지 않습니다. 보상을 제공받기 위해서는 네트워크 운영에 적극적으로 임해야 합니다.

## 토큰 분배

ROBO의 총발행량은 10,000,000,000개로 고정되어 있습니다. 토큰 분배 구조는 개발 자금 지원, 장기적인 이해관계 조율, 생태계 초기 활성화, 시장 유동성 공급 등의 필요 사항들을 균형 있게 반영하여 설계되었습니다. 베스팅<sup>42</sup> 일정은 내부자의 장기적인 기여를 장려하고, 출시 초기에 충분한 유통량을 마련하여 가격 발견과 유동성 형성이 원활히 이루어지게 할 수 있도록 구성되었습니다.

항목	분배 비율	베스팅
투자자	24.3%	12개월 클리프 <sup>43</sup> , 이후 36개월 선형 베스팅
팀 & 어드바이저	20.0%	12개월 클리프, 이후 36개월 선형 베스팅
재단 예비분	18.0%	토큰 생성 이벤트 <sup>44</sup> 시 30%, 잔여분 40개월 선형 베스팅
생태계 및 커뮤니티	29.7%	토큰 생성 이벤트 시 30%, 이후 40개월 선형 베스팅, 로봇 작업 증명(Proof of Robotic Work) 연동

<sup>41</sup> Howey Test

<sup>42</sup> Vesting

<sup>43</sup> Cliff

<sup>44</sup> Token generation event (TGE)

커뮤니티 에어드랍 <sup>45</sup>	5.0%	재단이 전량 유통 가능
유동성 공급 및 출시	2.5%	토큰 생성 이벤트 시 100%
퍼블릭 세일	0.5%	토큰 생성 이벤트 시 100%

## 로드맵

### 2026년 1분기

- 패브릭 프로토콜의 초기 구성 요소를 활용하여 초기 배치되는 로봇들의 로봇 신원 확인, 작업 수수료 결제, 구조화된 데이터 수집 지원
- 로봇이 활발하게 사용되면서 발생하게 되는 실제 로봇 운영 데이터 축적

### 2026년 2분기

- 작업 실행 검증 및 데이터 제공과 연동된 기여 기반 인센티브 제도 도입
- 추가적인 로봇 플랫폼, 환경, 사용 사례로 데이터 수집 범위 확장
- 개발자 및 생태계 파트너의 앱스토어 참여 유도

### 2026년 3분기

- 더 복잡한 작업 처리를 지원하고 지속적이고 반복적인 사용을 장려할 수 있도록 인센티브 범위 확장
- 실사용 중인 로봇 전반의 역량, 품질 및 검증 방식을 개선할 수 있도록 데이터 파이프라인 확장
- 일부 실제 사용 시나리오에 멀티로봇 방식 지원

### 2026년 4분기

- 측정된 성과 및 피드백을 기반으로 인센티브 메커니즘 및 데이터 시스템 고도화
- 패브릭 프로토콜의 신뢰성, 처리량, 운영 안정성 개선
- 대규모 로봇 배치를 위한 프로토콜 사전 작업 진행

<sup>45</sup> Airdrop

## 2026년 이후

- 축적된 데이터와 실제 사용 결과를 바탕으로 머신 특화 패브릭 프로토콜 레이어1으로 발전
- 로봇, 데이터, 기술 전반으로 자율 조정 기능 지속 확장