

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 1월 2일 (02.01.2025)

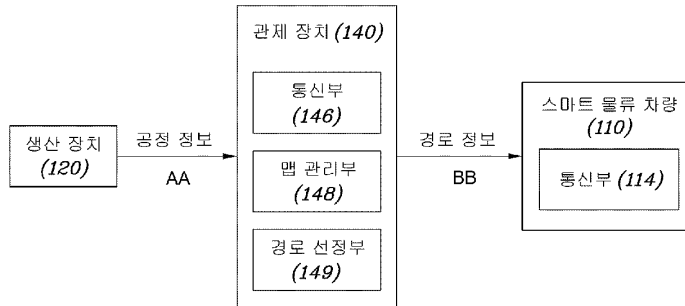


(10) 국제공개번호
WO 2025/005347 A1

- (51) 국제특허분류:
G06Q 10/08 (2012.01) *G05D 1/20* (2024.01)
G06Q 10/06 (2012.01) *B25J 11/00* (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2023/015618
- (22) 국제출원일: 2023년 10월 11일 (11.10.2023)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0081975 2023년 6월 26일 (26.06.2023) KR
- (71) 출원인: 현대자동차주식회사 (**HYUNDAI MOTOR COMPANY**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (**KIA CORPORATION**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR).
- (72) 발명자: 이범준 (**LEE, Beom Jun**); 18466 경기도 화성시 동탄순환대로26길 55, 401동 1301호, Gyeonggi-do (KR). 박경동 (**PARK, Kyung Dong**); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호, Gyeonggi-do (KR). 안계운 (**AHN, Kye Un**); 18396 경기도 화성시 동탄원천로 382-37, 112동 1403호, Gyeonggi-do (KR). 윤상원 (**YOON, Sang Won**); 16332 경기도 수원시 장안구 천천로22번길 34, 515동 1601호, Gyeonggi-do (KR).
- (74) 대리인: 특허법인 신세기 (**SHINSEGI PATENT LAW FIRM**); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25, Seoul (KR).
- (81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN, MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW.

(54) Title: SMART LOGISTICS VEHICLE CONTROL METHOD AND CONTROL DEVICE

(54) 발명의 명칭: 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치



110 ... Smart logistics vehicle
114, 146 ... Communication unit
120 ... Production device
140 ... Control device
148 ... Map management unit
149 ... Route selection unit
AA ... Process information
BB ... Route information

(57) Abstract: A smart logistics vehicle control method and control device is proposed, the method comprising: identifying a mission situation of a smart logistics vehicle; on the basis of map information in which different route selection-based scores are assigned to at least some virtual lanes within an operation boundary for each mission situation, determining a driving route so that the smart logistics vehicle moves along a virtual lane corresponding to the identified mission situation on the basis of a route selection-based score corresponding to the identified mission situation; and transmitting route information corresponding to the determined driving route to the smart logistics vehicle.

[다음 쪽 계속]



WO 2025/005347 A1

(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의
역내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, CV, GH, GM,
KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ,
UG, ZM, ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ,
TM), 유럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE,
ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC,
ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM,
TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW,
KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG).

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))

(57) 요약서: 스마트 물류 차량의 미션 상황을 확인하는 단계; 운용 바운더리 내의 적어도 일부 가상 차선에 미션
상황별로 서로 다른 경로 선정 기반 점수가 부여된 맵 정보를 기반으로, 상기 스마트 물류 차량이 상기 확인된 미션
상황에 대응되는 경로 선정 기반 점수에 기반하여 상기 확인된 미션 상황에 대응되는 가상 차선을 따라 이동하도록
주행 경로를 판단하는 단계; 및 상기 판단된 주행 경로에 대응되는 경로 정보를 상기 스마트 물류 차량에 전달하는
단계;를 포함하는 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치가 소개된다.