

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 1월 2일 (02.01.2025)



(10) 국제공개번호
WO 2025/005368 A1

(51) 국제특허분류:

G05D 1/69 (2024.01) G06Q 50/10 (2012.01)
G05D 1/246 (2024.01) G06Q 10/08 (2012.01)
G05D 1/65 (2024.01) G05D 105/28 (2024.01)
B25J 9/16 (2006.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2023/020887

(22) 국제출원일:

2023년 12월 18일 (18.12.2023)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

(30) 우선권정보:

10-2023-0081974 2023년 6월 26일 (26.06.2023) KR

(71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (KIA CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 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).

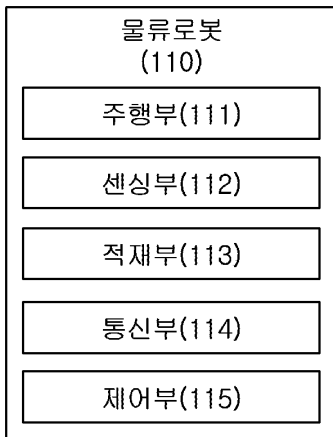
(74) 대리인: 특허법인 신세기 (SHINSEGI PATENT LAW FIRM); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25, Seoul (KR).

(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.

(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,

(54) Title: LOGISTICS SYSTEM AND CONTROL DEVICE THEREFOR

(54) 발명의 명칭: 물류 시스템 및 그의 관제 장치



(57) Abstract: Disclosed are a logistics system and a control device therefor, the system comprising: a map management unit for setting at least one region within an operation boundary as a region of interest on the basis of map information corresponding to a preset operation boundary; and a monitoring unit for determining whether a logistics robot has entered the set region of interest, and instructing that the logistics robot adjusts the adjacent recognition range thereof on the basis of the determination result of whether entering has occurred.

(57) 요약서: 기 설정된 운용 바운더리에 대응되는 맵 정보에 기반하여, 상기 운용 바운더리 내의 적어도 하나의 구간을 관심 구간으로 설정하는 맵 관리부; 및 상기 설정된 관심 구간에 물류 로봇이 진입하였는지 여부를 판단하고, 상기 진입 여부를 판단 결과에 기반하여 상기 물류 로봇의 주변 인식 범위를 조정하도록 지시하는 모니터링부를 포함하는 물류 시스템 및 그의 관제 장치가 소개된다.

- 110 ... Logistics robot
111 ... Travel unit
112 ... Sensing unit
113 ... Loading unit
114 ... Communication unit
115 ... Control unit

WO 2025/005368 A1

[다음 쪽 계속]

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))