

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2024년 4월 11일 (11.04.2024)

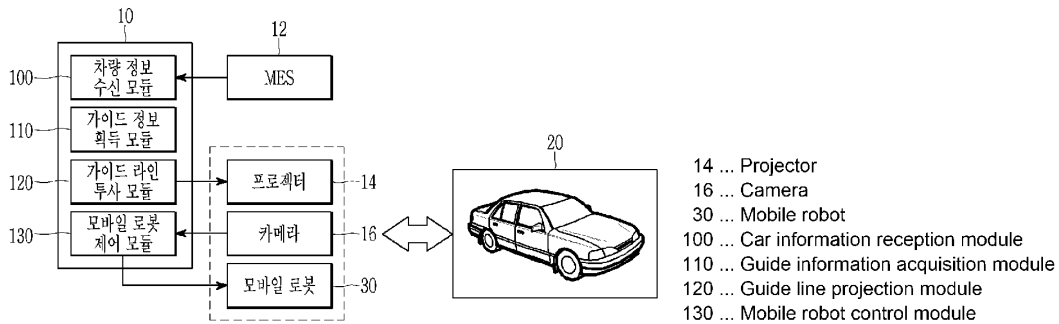


(10) 국제공개번호
WO 2024/075905 A1

- (51) 국제특허분류:
B25J 9/16 (2006.01) *G05D 1/02* (2006.01)
B25J 11/00 (2006.01) *G02B 27/18* (2006.01)
B25J 13/08 (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2022/020940
- (22) 국제출원일: 2022년 12월 21일 (21.12.2022)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2022-0126506 2022년 10월 4일 (04.10.2022) KR
- (71) 출원인: 현대자동차 주식회사 (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: 양창모 (YANG, Changmo); 18505 경기도 화성시 동탄대로6길 20, 3007동 1303호, Gyeonggi-do (KR). 장성원 (JANG, Seongwon); 16361 경기도 수원시 장안구 율전로101번길 13-2, 201호, Gyeonggi-do (KR).
- (74) 대리인: 유미특허법인 (YOU ME PATENT AND LAW FIRM); 06134 서울특별시 강남구 테헤란로 115, 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, 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, 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))

(54) Title: DEVICE AND METHOD FOR GUIDING MOBILE ROBOT

(54) 발명의 명칭: 모바일 로봇 가이드 장치 및 모바일 로봇 가이드 방법



(57) Abstract: A device and a method for guiding a mobile robot are provided. The device for guiding a mobile robot may comprise: a car information reception module that receives car information including model information of a car having entered a process from a manufacturing execution system (MES); a guide information acquisition module that obtains guide information configured for guiding an operation of a mobile robot on the basis of the car information; a guide line projection module that operates a projector according to the guide information to project a guide line onto a car work space; and a mobile robot control module that recognizes the projected guide line and controls the mobile robot along the recognized guide line.

(57) 요약서: 모바일 로봇 가이드 장치 및 모바일 로봇 가이드 방법이 제공된다. 모바일 로봇 가이드 장치는, 공정에 진입한 차량의 차종 정보를 포함하는 차량 정보를 MES(Manufacturing Execution System)로부터 수신하는 차량 정보 수신 모듈; 상기 차량 정보에 기반하여 모바일 로봇의 동작을 가이드 하도록 설정된 가이드 정보를 획득하는 가이드 정보 획득 모듈; 상기 가이드 정보에 따라 프로젝터를 구동하여 차량 작업 공간에 가이드 라인을 투사하는 가이드 라인 투사 모듈; 및 상기 투사된 가이드 라인을 인식하고, 상기 인식된 가이드 라인을 따라 상기 모바일 로봇을 제어하는 모바일 로봇 제어 모듈을 포함할 수 있다.

WO 2024/075905 A1