

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 3월 13일 (13.03.2025)



(10) 국제공개번호
WO 2025/053348 A1

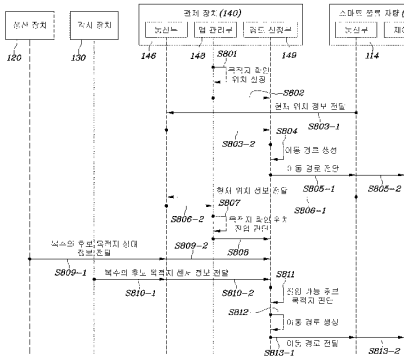
- (51) 국제특허분류:
G05D 1/20 (2024.01) *B25J 9/16* (2006.01)
G06Q 50/10 (2012.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2023/019897
- (22) 국제출원일: 2023년 12월 5일 (05.12.2023)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0117075 2023년 9월 4일 (04.09.2023) KR
- (71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (KIA CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12, Seoul (KR).
- (72) 발명자: 박정동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호, Gyeonggi-do (KR). 이범준 (LEE, Beom Jun); 18466 경기도 화성시 동탄순환대로26길 55, 401동 1301호, Gyeonggi-do (KR). 윤상원 (YOON, Sang Won); 16332 경기도 수원시 장안구 천천로22번길 34, 515동 1601호, Gyeonggi-do (KR). 이만기 (LEE, Man Ki); 18431 경기도 화성시

동탄숲속로 95, 812동 1101호, Gyeonggi-do (KR). 안계운 (AHN, Kye Un); 18396 경기도 화성시 동탄원천로 382-37, 112동 1403호, 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 국내 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,

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

(54) 발명의 명칭: 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치



(57) Abstract: Disclosed are a smart logistics vehicle control method and control device, the method including the steps of: controlling at least one smart logistics vehicle to move toward a location for identifying a destination corresponding to a plurality of candidate destinations related to a currently assigned mission; determining whether access is possible into at least one of the plurality of candidate destinations, when the smart logistics vehicle enters the location for identifying a destination during the movement of the smart logistics vehicle; and configuring a candidate destination that may be accessed among the plurality of candidate destinations as a final destination.

(57) 요약서: 적어도 하나의 스마트 물류 차량이 현재 부여된 미션과 관련된 복수의 후보 목적지에 대응되는 목적지 확인 위치를 향해 이동하도록 제어하는 단계; 상기 적어도 하나의 스마트 물류 차량의 이동 중 상기 목적지 확인 위치 진입시 상기 복수의 후보 목적지 중 적어도 하나로 진입 가능 여부를 판단하는 단계; 및 상기 복수의 후보 목적지 중 진입 가능한 후보 목적지를 최종 목적지로 설정하는 단계;를 포함하는 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치가 소개된다.

WO 2025/053348 A1

[다음 쪽 계속]

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))