

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구  
국제사무국



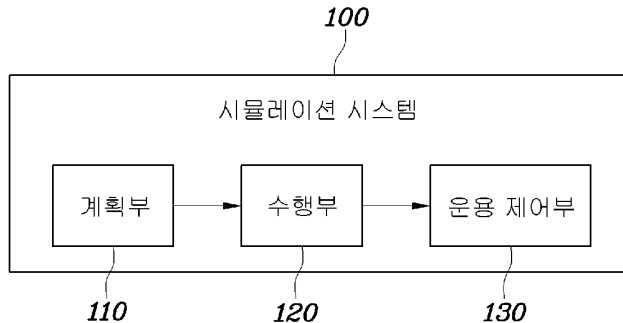
(10) 국제공개번호  
**WO 2025/150604 A1**

(43) 국제공개일  
2025년 7월 17일 (17.07.2025) **WIPO | PCT**

- (51) 국제특허분류:  
*B25J 9/16* (2006.01) *G05D 1/69* (2024.01)  
*G06Q 10/08* (2012.01) *G05D 105/28* (2024.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2024/001354
- (22) 국제출원일: 2024년 1월 29일 (29.01.2024)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:  
10-2024-0004209 2024년 1월 10일 (10.01.2024) KR
- (71) 출원인: 현대자동차주식회사 (**HYUNDAI MOTOR COMPANY**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12 (KR). 기아 주식회사 (**KIA CORPORATION**) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12 (KR).
- (72) 발명자: 이준기 (**LEE, Joon Ki**); 16361 경기도 수원시 장안구 율전로101번길 73, 104동 2205호 (KR). 박경동 (**PARK, Kyung Dong**); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호 (KR). 이형운 (**LEE, Hyeong Woon**); 13172 경기도 성남시 중원구 자혜로16번길 9, 105동 1005호 (KR). 전찬모 (**JUN, Chan Mo**); 16357 경기도 수원시 장안구 서부로2181번길 46-2, 204호 (KR). 연석재 (**YOUN, Suk Jae**); 16817 경기도 용인시 수지구 신봉2로 26, 114동 1202호 (KR). 김승현 (**KIM, Seung Hyeon**); 10448 경기도 고양시 일산동구 백석로 26, 304동 1302호 (KR).
- (74) 대리인: 특허법인 신세기 (**SHINSEGI PATENT LAW FIRM**); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25 (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,

(54) Title: LOGISTICS ROBOT SIMULATION SYSTEM AND METHOD

(54) 발명의 명칭: 물류 로봇의 시뮬레이션 시스템 및 방법



100 ... Simulation system  
110 ... Planning unit  
120 ... Performance unit  
130 ... Operation control unit

(57) **Abstract:** Provided are a logistics robot simulating system and method, the system comprising: a performance unit for performing product production simulation using logistics robots; and an operation control unit, which determines a reference operation quantity of logistics robots on the basis of performance results of the product production simulation performed by the performance unit on the basis of a preset initial operation quantity of logistics robots, changes the reference operation quantity according to a preset change rule, and determines an optimal operation quantity of logistics robots on the basis of additional performance results of the product production simulation additionally performed by the performance unit on the basis of the changed reference operation quantity.

[다음 쪽 계속]

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))

(57) 요약서: 물류 로봇을 이용한 물품 생산 시뮬레이션을 수행하는 수행부; 및 상기 물류 로봇에 대하여 기 설정된 초기  
운용 대수를 기반으로 상기 수행부에서 수행된 상기 물품 생산 시뮬레이션의 수행 결과를 기반으로 상기 물류 로봇의 기준  
운용 대수를 판단하고, 상기 기준 운용 대수를 미리 설정된 변경 규칙에 따라 변경하며, 상기 변경된 기준 운용 대수를  
기반으로 상기 수행부에서 추가 수행된 상기 물품 생산 시뮬레이션의 추가 수행 결과를 기반으로 상기 물류 로봇의 최적  
운용 대수를 결정하는 운용 제어부;를 포함하는 물류 로봇의 시뮬레이션 시스템 및 방법이 소개된다.