

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2024년 10월 10일 (10.10.2024) WIPO | PCT



(10) 국제공개번호
WO 2024/210286 A1

(51) 국제특허분류:
G05D 1/02 (2006.01) B25J 11/00 (2006.01)
B25J 9/16 (2006.01)

(21) 국제출원번호: PCT/KR2023/014506

(22) 국제출원일: 2023년 9월 22일 (22.09.2023)

(25) 출원언어: 한국어

(26) 공개언어: 한국어

(30) 우선권정보:
10-2023-0045359 2023년 4월 6일 (06.04.2023) 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: 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호, Gyeonggi-do

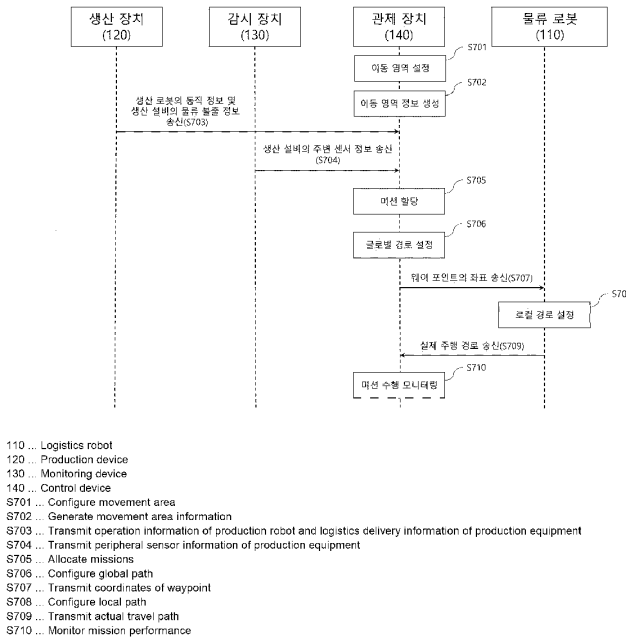
(KR). 이만기 (LEE, Man Ki); 18431 경기도 화성시 동탄숲속로 95, 812동 1101호, Gyeonggi-do (KR). 안계운 (AHN, Kye Un); 18396 경기도 화성시 동탄원천로 382-37, 112동 1403호, Gyeonggi-do (KR).

(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.

(54) Title: METHOD FOR CONTROLLING LOGISTICS ROBOT, AND CONTROL DEVICE

(54) 발명의 명칭: 물류 로봇을 제어하는 방법 및 관제 장치



(57) Abstract: This method for controlling a logistics robot operating within a predetermined operational boundary comprises the steps of: configuring area rules including movable directions for at least one area, which can be variably configured within the operational boundary; and configuring a movement path of the logistics robot between a departure point and a destination point of the logistics robot on the basis of the area rules.

(57) 요약서: 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어하는 방법은, 상기 운용 바운더리 내에서 가변적으로 설정 가능한 적어도 하나의 영역에 대하여 이동 가능 방향을 포함하는 영역 규칙을 설정하는 단계; 및 상기 영역 규칙을 기반으로, 상기 물류 로봇의 출발지와 목적지 사이에서 상기 물류 로봇의 이동 경로를 설정하는 단계를 포함한다.

[다음 쪽 계속]

(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))