

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 7월 3일 (03.07.2025)



(10) 국제공개번호
WO 2025/143364 A1

(51) 국제특허분류:

G06Q 10/08 (2012.01) G05D 1/69 (2024.01)
G06Q 10/06 (2012.01) G05D 1/224 (2024.01)
G06Q 10/04 (2012.01) G05B 19/05 (2006.01)
B25J 11/00 (2006.01) G05D 105/28 (2024.01)
B25J 9/16 (2006.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2024/002373

(22) 국제출원일:

2024년 2월 23일 (23.02.2024)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

(30) 우선권정보:

10-2023-0193431 2023년 12월 27일 (27.12.2023) KR

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

(72) 발명자: 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호 (KR). 이준기 (LEE, Joon Ki); 16361 경기도 수원시 장안구 율전로101번길 73, 104동 2205호 (KR). 이만기 (LEE, Man Ki); 18431 경기도 화성시 동탄숲속로 95, 812동 1101호 (KR).

연석재 (YOUN, Suk Jae); 16817 경기도 용인시 수지구 신봉2로 26, 114동 1202호 (KR).

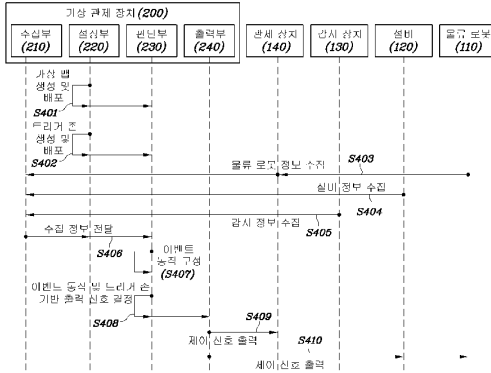
(74) 대리인: 특허법인 신세기 (SHINSEGI PATENT LAW FIRM); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25 (KR).

(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, 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,

(54) Title: METHOD AND DEVICE FOR VIRTUALLY CONTROLLING LOGISTICS PROCESSES

(54) 발명의 명칭: 물류 공정의 가상 관제 방법 및 장치



110 ... Logistics robot
120 ... Facility
130 ... Monitoring device
140 ... Control device
200 ... Virtual control device
210 ... Collection unit
220 ... Setting unit
230 ... Determination unit
240 ... Output unit
S401 ... Generate and distribute virtual map
S402 ... Generate and distribute trigger zone
S403 ... Collect logistics robot information
S404 ... Collect facility information
S405 ... Collect monitoring information
S406 ... Transfer collected information
S407 ... Configure event operation
S408 ... Determine event operation and trigger zone-based output signal
S409, S410 ... Output control signal

(57) Abstract: Introduced are a method and device for virtually controlling logistics processes, the method comprising the steps of: collecting operation information about an operation target; generating a virtual map on which an object corresponding to the operation target is displayed; setting a trigger zone on the virtual map; determining a positional relationship between an area occupied by the object on the virtual map and the trigger zone; and outputting a signal corresponding to the result of the determination.

(57) 요약서: 운용 대상에 대한 동작 정보를 수집하는 단계; 상기 운용 대상에 대응되는 객체가 표시된 가상 맵을 생성하는 단계; 상기 가상 맵 상에서 트리거 존을 설정하는 단계; 상기 객체가 상기 가상 맵 상에서 차지하는 영역과 상기 트리거 존 간의 위치 관계를 판단하는 단계; 및 상기 판단의 결과에 대응되는 신호를 출력하는 단계를 포함하는 물류 공정의 가상 관제 방법 및 장치가 소개된다.

[다음 쪽 계속]

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))