

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2024년 4월 25일 (25.04.2024)



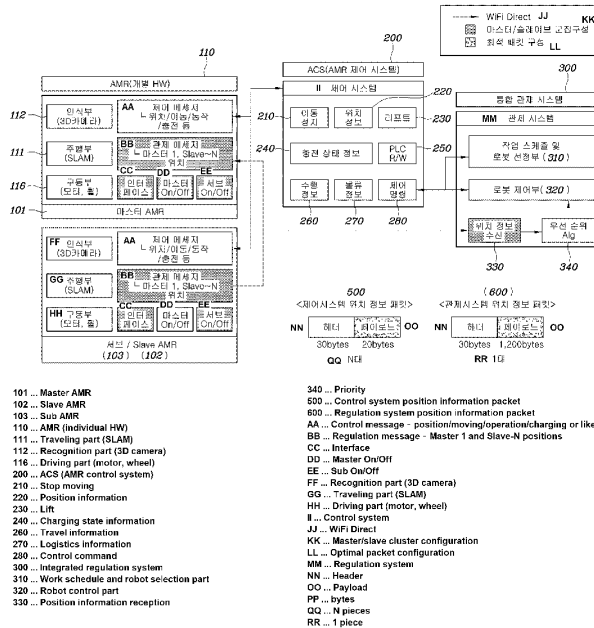
(10) 국제공개번호
WO 2024/085311 A1

- (51) 국제특허분류:
G05D 1/02 (2006.01) H04W 4/46 (2018.01)
G05D 1/00 (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2022/020787
- (22) 국제출원일: 2022년 12월 20일 (20.12.2022)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2022-0135006 2022년 10월 19일 (19.10.2022) KR
- (71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (KIA MOTORS CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR).

- (72) 발명자: 이준기 (LEE, Joon Ki); 16361 경기도 수원시 장안구 율전로101번길 73, 104동 2205호, Gyeonggi-do (KR). 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호, Gyeonggi-do (KR). 정지환 (JUNG, Ji Hwan); 06909 서울시 동작구 현충로 52, 104동 802호, Seoul (KR). 연석재 (YOUN, Suk Jae); 16817 경기도 용인시 수지구 신봉2로 26, 114동 1202호, Gyeonggi-do (KR). 김승현 (KIM, Seung Hyeon); 10448 경기도 고양시 일산동구 백석로 26, 304동 1302호, Gyeonggi-do (KR).
- (74) 대리인: 특허법인 신세기 (SHINSEGI PATENT LAW FIRM); 06100 서울시 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,

(54) Title: SMART LOGISTICS VEHICLE CONTROL SYSTEM AND METHOD THEREOF

(54) 발명의 명칭: 스마트 물류 차량 제어 시스템 및 그 방법



(57) Abstract: The present invention relates to a smart logistics vehicle control system and a method thereof, the smart logistics vehicle control system including: a robot selection part for selecting a master robot that serves as the center of a communication network for each communication compartment among a plurality of smart logistics vehicles and a plurality of slave robots which are positioned in the communication compartment that the master robot is responsible for and controlled by the master robot to transmit position data; and a robot control part for communicating with the master robot, receiving, from the master robot, the position data of the master robot and slave robots collected by the master robot when the robot selection part selects the master robot and slave robots, and controlling the received position data to be transmitted to a server.

[다음 쪽 계속]

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))

(57) 요약서: 본 발명은 스마트 물류 차량 제어 시스템 및 그 방법에 관한 것으로, 복수의 스마트 물류 차량 중
통신 구획별 통신망의 중심을 담당하는 마스터 로봇 및 마스터 로봇이 담당하는 통신 구획 내에 위치하며 마스터
로봇에 의해 제어되어 위치데이터를 송신하는 복수의 슬레이브 로봇을 선정하는 로봇선정부; 및 마스터 로봇과
통신하며, 로봇선정부에서 마스터 로봇 및 슬레이브 로봇이 선정되면 마스터 로봇이 수합한 마스터 로봇 및 슬레이브
로봇의 위치데이터를 마스터 로봇으로부터 수신하고, 수신된 위치데이터를 서버에 송신하도록 제어하는 로봇제어부;
를 포함하는 스마트 물류 차량 제어 시스템이 소개된다.