

명세서

발명의 명칭: 물류 로봇을 제어하는 방법 및 관제 장치

기술분야

- [1] 본 발명은 방향성을 가진 이동 영역을 기반으로 패스 플래닝을 실시하는 물류 로봇을 제어하는 방법 및 관제 장치에 관한 것이다.

배경기술

- [2] 일반적인 물류 창고나 공장은 물론, 다양한 부품을 사용하여 서로 다른 사양의 물품을 제조하는 스마트 공장 등에서는 유연하고 효율적인 부품 등의 공급과 이송을 위해 물류 로봇이 도입되고 있다.
- [3] 물류 로봇은 자율 주행 모바일 로봇(AMR: Autonomous Mobile Robot) 및 무인 반송차(AGV: Automated Guided Vehicle) 등을 통칭하는 개념이며, 이러한 물류 로봇은 관제 장치의 제어에 따라 이동 및 작업을 수행할 수 있다.
- [4] 스마트 공장에서 물류 로봇은 관제 장치로부터 할당된 미션을 수행하기 위해 패스 플래닝(Path Planning)에 기반한 최적의 이동 경로를 따라 이동할 수 있다.
- [5] 스마트 공장 내에는 물류 로봇이 여러 대 구비될 수 있으며, 복수의 물류 로봇의 이동 경로가 겹쳐질 경우, 물류 로봇은 교착 상태에 빠질 수 있다. 예컨대, 스마트 공장 내 협소한 통로에서 물류 로봇 한 대가 하행하고, 다른 물류 로봇 한 대가 상행할 경우, 이들 두 대의 물류 로봇은 교착 상태에 빠질 수 있다. 따라서, 스마트 공장에서 물류 로봇의 이동 방향을 고려한 패스 플래닝이 필요한 실정이다.
- [6] 상기의 배경기술로서 설명된 사항들은 본 발명의 배경에 대한 이해 증진을 위한 것일 뿐, 이 기술분야에서 통상의 지식을 가진 자에게 이미 알려진 종래기술에 해당함을 인정하는 것으로 받아들여져서는 안 될 것이다.

발명의 상세한 설명

기술적 과제

- [7] 이에 본 발명은 방향성을 가진 이동 영역을 기반으로 물류 로봇을 위한 패스 플래닝(Path Planning)을 실시함으로써, 물류 로봇의 교착 상태를 방지하는 것을 해결하고자 하는 기술적 과제로 한다.
- [8] 또한, 본 발명은 글로벌 패스 플래닝(Global Path Planning)을 통해 물류 로봇이 경유할 웨이 포인트(Way Point)를 지정하고, 지정된 웨이 포인트들 사이에서 로컬 패스 플래닝(Local Path Planning)을 실시함으로써, 패스 플래닝에 따른 이동 경로의 정확성 및 유연성을 제고하는 것을 해결하고자 하는 기술적 과제로 한다.
- [9] 추가로, 본 발명은 복수의 이동 영역 각각의 주행 기준선에 오프셋을 적용하고, 오프셋이 적용된 주행 기준선에 따라 패스 플래닝을 실시함으로써, 물류 로봇의 충돌을 방지하는 것을 해결하고자 하는 기술적 과제로 한다.
- [10] 본 발명에서 이루고자 하는 기술적 과제들은 이상에서 언급한 기술적 과제들로 제한되지 않으며, 언급하지 않은 또 다른 기술적 과제들은 아래의 기재로부터 본

발명이 속하는 기술분야에서 통상의 지식을 가진 자에게 명확하게 이해될 수 있을 것이다.

과제 해결 수단

- [11] 상기 기술적 과제를 해결하기 위한 수단으로서, 본 발명의 일 실시예에 따른 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 포함할 수 있다.
- [12] 또한, 상기 기술적 과제를 해결하기 위한 수단으로서, 본 발명의 일 실시예에 따른 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어하는 관제 장치는, 상기 운용 바운더리 내에서 가변적으로 설정 가능한 적어도 하나의 영역에 대하여 이동 가능 방향을 포함하는 영역 규칙을 설정하는 맵 관리부; 및 상기 영역 규칙을 기반으로, 상기 물류 로봇의 출발지와 목적지 사이에서 상기 물류 로봇의 이동 경로를 설정하는 이동 경로 설정부를 포함할 수 있다.

발명의 효과

- [13] 본 발명에 의하면, 방향성을 가진 이동 영역을 기반으로 물류 로봇을 위한 패스 플래닝(Path Planning)을 실시함으로써, 물류 로봇의 교착 상태를 방지할 수 있다.
- [14] 또한, 본 발명에 의하면, 글로벌 패스 플래닝(Global Path Planning)을 통해 물류 로봇이 경유할 웨이 포인트(Way Point)를 지정하고, 지정된 웨이 포인트들 사이에서 로컬 패스 플래닝(Local Path Planning)을 실시함으로써, 패스 플래닝에 따른 이동 경로의 정확성 및 유연성을 제고할 수 있다.
- [15] 추가로, 본 발명에 의하면, 복수의 이동 영역 각각의 주행 기준선에 오프셋을 적용하고, 오프셋이 적용된 주행 기준선에 따라 패스 플래닝을 실시함으로써, 물류 로봇의 충돌을 방지할 수 있다.
- [16] 본 발명에서 얻을 수 있는 효과는 이상에서 언급한 효과들로 제한되지 않으며, 언급하지 않은 또 다른 효과들은 아래의 기재로부터 본 발명이 속하는 기술분야에서 통상의 지식을 가진 자에게 명확하게 이해될 수 있을 것이다.

도면의 간단한 설명

- [17] 도 1은 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 운용 바운더리 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [18] 도 2는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 관제 장치 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [19] 도 3은 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 관제 장치에 포함된 작업 스케줄 관리부 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [20] 도 4는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.

- [21] 도 5는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇 외관의 일례를 나타내는 사시도이다.
- [22] 도 6은 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇의 주행 과정의 일례를 나타내는 순서도이다.
- [23] 도 7은 본 발명의 일 실시예에 따른 물류 시스템에서 물류 로봇의 이동 경로를 설정하는 과정을 설명하기 위한 시퀀스 다이어그램이다.
- [24] 도 8은 본 발명의 일 실시예에 따른 관제 장치가 글로벌 패스 플래닝을 실시하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [25] 도 9는 본 발명의 일 실시예에 따른 물류 로봇이 로컬 패스 플래닝을 실시하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [26] 도 10은 본 발명의 일 실시예에 따른 관제 장치가 이동 영역의 주행 기준선에 오프셋을 적용하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [27] 도 11 및 도 12는 본 발명의 일 실시예에 따른 물류 로봇이 오프셋이 적용된 이동 영역의 주행 기준선에 따라 이동하는 과정을 설명하기 위한 도면들이다.

발명의 실시를 위한 형태

- [28] 이하, 첨부된 도면을 참조하여 본 명세서에 개시된 실시 예를 상세히 설명하되, 도면 부호에 관계없이 동일하거나 유사한 구성요소는 동일한 참조 번호를 부여하고 이에 대한 중복되는 설명은 생략하기로 한다. 이하의 설명에서 사용되는 구성요소에 대한 접미사 "모듈" 및 "부"는 명세서 작성의 용이함만이 고려되어 부여되거나 혼용되는 것으로서, 그 자체로 서로 구별되는 의미 또는 역할을 갖는 것은 아니다. 또한, 본 명세서에 개시된 실시 예를 설명함에 있어서 관련된 공지 기술에 대한 구체적인 설명이 본 명세서에 개시된 실시 예의 요지를 흐릴 수 있다고 판단되는 경우 그 상세한 설명을 생략한다. 또한, 첨부된 도면은 본 명세서에 개시된 실시 예를 쉽게 이해할 수 있도록 하기 위한 것일 뿐, 첨부된 도면에 의해 본 명세서에 개시된 기술적 사상이 제한되지 않으며, 본 발명의 사상 및 기술 범위에 포함되는 모든 변경, 균등물 내지 대체물을 포함하는 것으로 이해되어야 한다.
- [29] 제1, 제2 등과 같이 서수를 포함하는 용어는 다양한 구성요소들을 설명하는데 사용될 수 있지만, 상기 구성요소들은 상기 용어들에 의해 한정되지는 않는다. 상기 용어들은 하나의 구성요소를 다른 구성요소로부터 구별하는 목적으로만 사용된다.
- [30] 어떤 구성요소가 다른 구성요소에 "연결되어" 있다거나 "접속되어" 있다고 언급된 때에는, 그 다른 구성요소에 직접적으로 연결되어 있거나 또는 접속되어 있을 수도 있지만, 중간에 다른 구성요소가 존재할 수도 있다고 이해되어야 할 것이다. 반면에, 어떤 구성요소가 다른 구성요소에 "직접 연결되어" 있다거나 "직접 접속되어" 있다고 언급된 때에는, 중간에 다른 구성요소가 존재하지 않는 것으로 이해되어야 할 것이다.

- [31] 단수의 표현은 문맥상 명백하게 다르게 뜻하지 않는 한, 복수의 표현을 포함한다.
- [32] 본 명세서에서, "포함한다" 또는 "가지다" 등의 용어는 명세서상에 기재된 특징, 숫자, 단계, 동작, 구성요소, 부품 또는 이들을 조합한 것이 존재함을 지정하려는 것이지, 하나 또는 그 이상의 다른 특징들이나 숫자, 단계, 동작, 구성요소, 부품 또는 이들을 조합한 것들의 존재 또는 부가 가능성을 미리 배제하지 않는 것으로 이해되어야 한다.
- [33] 또한, 물류 로봇이나 관제 장치의 내부 구성 명칭에 포함된 유닛(Unit) 또는 제어 유닛(Control Unit)은 특정 기능을 제어하는 제어 장치(Controller)의 명칭에 널리 사용되는 용어일 뿐, 보편적 기능 유닛(Generic function unit)을 의미하는 것은 아니다. 예컨대, 각 제어 장치는 담당하는 기능의 제어를 위해 다른 제어 장치나 센서와 통신하는 모뎀/트랜시버, 운영체제나 로직 명령어와 입출력 정보 등을 저장하는 메모리 및 담당 기능 제어에 필요한 판단, 연산, 결정 등을 수행하는 하나 이상의 프로세서를 포함할 수 있다. 구현에 따라, 하나의 프로세서가 복수의 제어 장치에 대한 연산을 담당할 수도 있다.
- [34] 먼저, 실시예에 따른 물류 로봇이 배치 및 운용되는 운용 바운더리의 구성을 도 1을 참조하여 설명한다.
- [35] 도 1은 실시예들에 적용될 수 있는 운용 바운더리 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [36] 도 1을 참조하면, 운용 바운더리(100)는 물류 로봇(110), 생산 장치(120), 감지 장치(130) 및 관제 장치(140)를 포함할 수 있다.
- [37] 운용 바운더리(100)는 생산물의 생산 공정과 목표 생산 속도에 따라 복수의 물류 로봇(110), 복수의 생산 장치(120) 및 복수의 감지 장치(130)가 구비될 수 있다. 운용 바운더리(100)는 스마트 팩토리로 구현될 수 있으나, 반드시 이에 한정되는 것은 아니다. 이하, 각 구성 요소를 설명한다.
- [38] 먼저, 물류 로봇(110)은 자율 주행 모바일 로봇(Autonomous Mobile Robot, 이하, 편의상 'AMR'이라 칭함) 및 무인 반송차(Automated Guided Vehicle, 이하, 편의상 'AGV'라 칭함)를 포함할 수 있다. 운용 바운더리(100)에서 물류 로봇(110)의 운용 방침에 따라 AGV나 AMR 중 한 종류만 운용될 수도 있고, 운용 바운더리(100) 내에서 AGV와 AMR이 함께 운용될 수도 있다.
- [39] AGV는 일반적으로 AGV의 안내(guide)를 위해 바닥에 배치된 안내 설비를 인식 및 추종함으로써 운용 바운더리(100) 내에서 요구되는 동작(이동, 방향 전환, 정지 등)을 수행하게 된다. 여기서 안내 설비란 광학적으로 인식 가능한 마커(스폿, 2D 코드 등), 근거리에서 비접촉식으로 인식 가능한 태그(예컨대, NFC 태그, RFID 태그 등), 마그네틱 스트립, 와이어 등을 의미할 수 있으나, 이는 예시적인 것으로 반드시 이에 한정되는 것은 아니다. 안내 설비는 바닥에 연속적으로 배치될 수도 있고, 불연속적으로 상호 이격되어 배치될 수도 있다. AGV는 기본적으로 안내 설비의 인식과 추종을 통해 동작을 수행하기 때문에 운용 전에 안내 설

비가 미리 설치되어 있을 것을 요구하여, 새로운 경로로 AGV를 이동시키거나 기존 경로를 수정해야 할 경우, 안내 설비의 신설이나 수정이 물리적으로 이루어질 필요가 있다. 또한, AGV는 안내 설비를 통해 설정된 경로를 벗어나지 않으므로 경로 상 또는 주변에 장애물이 감지된 경우 감지된 장애물이 사라지거나 별도의 제어를 받을 때까지 정지하는 것이 일반적이다. AGV의 운용에 있어서 관제 장치(140)는 안내 설비를 기준으로 AGV를 제어해야 하므로, 현재 위치에서 '3번째 마커가 인식될 때까지 주행', '3번째 마커가 인식되면 헤딩 방향을 90도 전환' 등과 같은 의미의 명령을 개별 명령 단위 또는 복수의 명령을 포함하는 미션(예컨대, 회수, 공급, 충전, 패트롤 등) 단위로 AGV에 전달할 수 있다.

- [40] AMR은 주변 감지를 통해 현재 위치를 판단(즉, 측위)할 수 있으며, 측위와 맵을 이용하여 자체 경로 설정(path planning)이 가능한 점이 AGV와 가장 구분되는 점이라 할 수 있다. 따라서, AMR과 관제 장치(140)에 좌표가 호환되는 맵이 공유된 경우 관제 장치(140)가 AMR에 좌표 기반으로 경로를 지시하는 방식으로 AMR을 제어할 수 있게 된다. 또한, 주행 중 장애물이 감지된 경우 AMR은 자체적으로 회피 경로를 설정하여 장애물을 회피한 후 기존 경로로 복귀할 수 있다. 관제 장치(140)가 AMR의 경로를 하나 이상의 경우 좌표로 설정하는 기능을 글로벌 패스 플래닝(global path planning)이라 칭할 수 있으며, 글로벌 패스 플래닝에 따른 경우 좌표 사이에서 AMR이 이동 경로를 설정하거나 회피 경로를 설정하는 기능을 로컬 패스 플래닝(local path planning)이라 칭할 수 있다.
- [41] 보다 상세한 물류 로봇(110)의 구성은 도 4 및 도 5를 참조하여, AMR의 주행 제어 과정은 도 6을 참조하여 각각 후술하기로 한다.
- [42] 다음으로, 생산 장치(120)는 운용 바운더리(100)에서 생산물의 생산 공정을 수행하는 장치(예컨대, 로봇암, 컨베이어 벨트 등)를 의미할 수 있으며, 보다 넓은 의미에서 생산 공정이 사람에 의해 수행될 경우 물류 로봇(110)의 출입 등의 미션 수행을 보조하기 위해 배치된 장치를 의미할 수도 있다. 미션 수행을 보조하기 위해 배치된 장치라 함은, 특정 생산 공정이 수행되는 영역 내에서 물류 로봇(110)이 운반하는 팔레트를 내려놓거나 수거할 수 있는 지정 위치의 상태를 감지하는 장치, 공정 진행도를 판단하는 장치, 영역 내 출입 차단 수단 등이 될 수 있으나, 반드시 이에 한정되는 것은 아니다.
- [43] 예를 들어, 생산 장치(120)는 PLC(Programmable Logic Controller)를 통해 제어되며, 공정 진행과 관련하여 관제 장치(140)와 통신을 수행할 수 있다.
- [44] 감시 장치(130)는 운용 바운더리(100) 내의 상황을 판단하기 위한 정보를 획득하여 관제 장치(140)로 전달하는 기능을 수행할 수 있다. 예컨대, 감시 장치(130)는 카메라, 근접 센서 등을 포함할 수 있으나, 반드시 이에 한정되는 것은 아니다.
- [45] 관제 장치(140)는 전술한 구성 요소(110, 120, 130)와 통신을 수행하여 운용 바운더리(100)의 운용에 필요한 정보를 획득하거나 각 구성 요소를 제어할 수 있다. 예컨대, 관제 장치(140)는 물류 로봇(110)의 배차, 경로 설정, 미션 할당, 생산물별 공정 관리, 자재 관리 등을 수행할 수 있다.

- [46] 구현에 있어서, 관제 장치(140)는 AGV/AMR의 위치를 기반으로 주변 공정 설비를 제어하고, AGV/AMR의 미션 기반 제어를 수행하는 로컬 관제 장치(ACS: AMR/AGV Control System)와, 둘 이상의 로컬 관제 장치를 통합하여 관제하는 통합 관제 장치(MoRIMS: Mobile Robot Integrated Monitoring System)를 포함할 수 있다. 통합 관제 장치는 복수의 로컬 관제 장치 각각으로부터 운용 바운더리(100) 내의 전 물류 로봇(110)의 상태와 경로, 물류 흐름설정 및 트래픽 제어를 수행할 수 있다. 예컨대, 로컬 관제 장치(ACS)가 동일 제조사나 동일 종류의 물류 로봇 단위로 구비될 경우, 통합 관제 장치는 복수의 로컬 관제 장치(ACS)를 통해 획득되는 정보를 기반으로 이기종간 트래픽 분산 제어를 통해 교차/중첩 구역의 병목 수준 분석, 주행 가/감속 제어, 회피 경로 재생성 등 충돌 방지를 위한 통합 제어를 수행할 수 있다.
- [47] 아울러, 통합 관제 장치도 그 상위 제어 주체로 제조 실행 시스템(MES: Manufacturing Execution System)을 가질 수 있으며, 제조 실행 시스템(MES)은 다시 자동화 스케줄러(APS: Advanced Planning & Scheduling)와 연동될 수 있다.
- [48] 전술한 운용 바운더리(100)의 구성(110, 120, 130, 140) 외에, 비컨, 중계기, AP(Access Point) 등과 같은 각 구성요소간의 상호 통신을 위한 장치, 물류 로봇(110)의 충전을 위한 충전기, 부품 저장이나 적재를 위한 적재 공간, 완제품이나 중간 생산물이 보관되는 공간, 신호등, 차단기, 유틸리티 물류 로봇(110)의 대기 공간 등이 운용 바운더리(100) 내에 적절히 배치될 수 있음은 물론이다.
- [49] 이하에서는 도 2를 참조하여 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 관제 장치(140)의 구성을 설명한다.
- [50] 도 2는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 관제 장치 구성의 일례를 나타내는 블록도이다. 도 2에 도시된 각 구성 요소는 본 발명의 실시예들과 관련된 구성 요소를 위주로 나타낸 것으로, 실제 관제 장치(140)의 구현에 있어서는 이보다 많거나 적은 구성 요소가 포함될 수도 있다.
- [51] 도 2를 참조하면, 관제 장치(140)는 펌웨어 관리부(141), 트래픽 제어부(142), 공정 관리부(143), 생산/물류 관리부(144), 재고 관리부(145), 통신부(146), 차량 모니터링부(147), 맵 관리부(148) 및 작업 스케줄 관리부(149)를 포함할 수 있다.
- [52] 펌웨어 관리부(141)는 통신부(146)를 통해 물류 로봇(110)의 최신 펌웨어를 획득하고, 물류 로봇(110)에 전송하여 펌웨어 업데이트가 수행되도록 하여 물류 로봇(110)의 펌웨어를 최신 상태로 유지할 수 있다.
- [53] 트래픽 제어부(142)는 물류 로봇(110)의 경로를 기반으로 신호등과 차단기를 제어하며, 트래픽에 따라 물류 로봇(110)의 경로를 재산정할 수도 있다.
- [54] 공정 관리부(143)는 생산물별 공정을 정의하고, 공정 진척도, 진행 위치 등의 미션을 관리할 수 있다.
- [55] 생산/물류 관리부(144)는 미션 기반으로 물류 로봇(110)을 배치할 수 있다.
- [56] 재고 관리부(145)는 자재별 위치와 수량을 관리하며, 이러한 정보는 물류 로봇(110)을 팔레트 픽업이나 회수를 위해 실제 자재의 조립/소모가 감지되는 시점보

다 미리 목적지로 출발시키는 등 보다 효율적인 공정 운용을 위해 유용할 수 있다.

- [57] 통신부(146)는 물류 로봇(110), 생산 장치(120) 및 감시 장치(130)와 같은 운용 바운더리(100)의 내부 구성 요소는 물론, 펌웨어 업데이트 서버 등과 같은 외부 개체와의 통신도 수행할 수 있다.
- [58] 차량 모니터링부(147)는 개별 물류 로봇(110)의 위치, 경로, 배터리 상태, 통신 상태, 파워 트차로 상태 등을 모니터링할 수 있다. 여기서, 경로는 웨이포인트 기반의 글로벌 경로와 실시간 로컬 경로를 포함하는 개념이다. 또한, 배터리 상태는 전압, 전류, 온도, 전압과 전류의 피크치, 충전 상태(SOC: State Of Charge), 내구 상태(SOH: State Of Health) 등을 포함할 수 있다. 통신 상태는 현재 활성화된 통신 프로토콜(Wi-Fi 등), 연결된 AP, AP와의 거리, 사용 중인 채널 등에 대한 정보를 포함할 수 있다. 아울러, 파워 트차로 상태는 구동계의 부하, 온도, RPM 등을 포함할 수 있다.
- [59] 그 외에도 차량 모니터링부(147)는 개별 물류 로봇(110)에 현재 할당된 미션, 동작 모드, 펌웨어 버전 등을 확인할 수도 있다.
- [60] 맵 관리부(148)는 물류 로봇(110) 중 AMR이 운용 바운더리(100) 내부를 주행하면서 획득한 그리드 맵 형태의 맵 데이터를 획득하며, 획득된 맵 데이터를 팩토리 관리자가 편집할 수 있는 툴을 제공할 수 있다. 맵 데이터의 편집을 통해, 물류 로봇(110)이 진입시 미리 설정된 하나 이상의 동작을 수행하는 영역(zone), 가상 차로(lane), 교차로, 진입 금지 영역 등이 설정될 수 있으나, 이는 예시적인 것으로 반드시 이에 한정되는 것은 아니다. 또한, 맵 관리부(148)는 최초 그리드 맵을 실제 주행을 통해 획득한 물류 로봇(110) 이외의 나머지 물류 로봇(110)에 해당 맵을 통신부(146)를 통해 배포할 수도 있다.
- [61] 작업 스케줄 관리부(149)는 생산 장치(120) 및 감시 장치(130)로부터 통신부(146)를 통해 수신한 운용 바운더리(100)의 공정 정보를 기반으로, 물류 로봇(110)의 미션을 관리하고 모니터링할 수 있다. 또한, 작업 스케줄 관리부(149)는 특정 물류 로봇(110)을 선택하여 미션을 할당하며, 할당된 미션에 따라 물류 로봇(110)의 글로벌 경로를 설정할 수 있다.
- [62] 작업 스케줄 관리부(149)의 보다 구체적인 구성 및 동작 방법은 도 3을 참조하여 설명한다.
- [63] 도 3은 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 관제 장치에 포함된 작업 스케줄 관리부 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [64] 도 3을 참조하면, 작업 스케줄 관리부(149)는 미션 그룹 관리부(149a), 작동 미션 관리부(149b), 우선순위 산정부(149c), 제어 동작 상태 관리부(149d) 및 이동 경로 설정부(149e)를 포함할 수 있다.
- [65] 미션 그룹 관리부(149a)는 공정 정보에 기반하여 물류 로봇(110)의 미션들을 그룹핑(grouping)하고, 그룹화된 미션들을 관리할 수 있다.

- [66] 작동 미션 관리부(149b)는 현재 진행 중인 물류 로봇(110)의 미션들에 대해 리스트를 작성하고, 작성된 리스트를 모니터링할 수 있다.
- [67] 우선순위 산정부(149c)는 물류 로봇(110)의 미션들에 대해 우선 순위를 정하고, 정해진 우선 순위를 변경 및 모니터링할 수 있다.
- [68] 제어 동작 상태 관리부(149d)는 미션 그룹 관리부(149a), 작동 미션 관리부(149b) 및 우선순위 산정부(149c)의 데이터에 기반하여, 물류 로봇(110)의 동작 상태 및 PLC의 생산 설비 제어 상태를 모니터링하고 비교할 수 있다.
- [69] 이동 경로 설정부(149e)는 가상 차선(lane) 또는 영역(zone) 중 적어도 하나에 기반하여, 미션 그룹 관리부(149a)에 설정된 미션에 따라 물류 로봇(110)을 위한 최적의 글로벌 경로를 설정할 수 있다.
- [70] 다음으로, 도 4 및 도 5를 참조하여 물류 로봇을 설명한다.
- [71] 도 4는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇 구성의 일례를 나타내는 블록도이다.
- [72] 도 4를 참조하면, 물류 로봇(110)은 주행부(111), 센싱부(112), 적재부(113), 통신부(114) 및 제어부(115)를 포함할 수 있다. 이하, 각 구성 요소를 설명한다.
- [73] 주행부(111)는 물류 로봇(110)의 이동, 조향 및 정지에 관여하는 구동륜, 휠 및 서스펜션 등을 포함할 수 있다. 구동륜은 내장된 배터리(미도시)로부터 전력을 공급받는 전기 모터가 이용될 수 있다. 휠은 구동륜으로부터 구동력을 공급받는 하나 이상의 구동륜과, 구동력을 공급받지 않고 차체의 이동에 의해 회전하는 비구동륜을 포함할 수 있다. 구현에 따라, 복수의 구동륜이 구비된 경우 구동륜별로 구동륜이 매칭되어 각 구동륜의 회전이 독립적으로 제어될 수 있다. 이러한 경우, 서로 다른 구동륜의 회전 방향을 상이하게 함으로써 별도의 조향 수단 없이도 차체를 회전시켜 조향이 이루어지도록 할 수 있다. 적어도 일부의 비구동륜은 캐스터 타입 휠로 구성될 수 있으나, 이는 예시적인 것으로 반드시 이에 한정되는 것은 아니다.
- [74] 센싱부(112)는 물류 로봇(110) 주변 환경이나 자체 동작 상태 등을 감지하기 위한 것으로, 2D 레이저 스캐너(예컨대, LiDAR), 3D 비전(스테레오) 카메라, 다축 자이로 센서, 가속도 센서, 휠 인코더, 근접 센서 중 적어도 하나를 포함할 수 있다.
- [75] 인코더는 발광소자(예컨대, 광 다이오드)에서 출사되는 광을 이용하여 휠이 얼마나 회전했는지 판단할 수 있는 정보를 출력할 수 있다. 예컨대, 인코더는 단위 시간동안 휠 또는 휠과 함께 회전하는 디스크에 원주 방향을 따라 배치된 슬롯의 수를 카운팅할 수 있다. 제어부(115)는 인코더와 자이로 센서를 통해 획득된 데이터로 시간 대비 위치 변화량을 분석하여 변위를 추정하는 오도메트리(odometry) 수행이 가능하다. 다만, 휠의 슬립이나 마모(휠 동반경 변화)로 인해 인코더 데이터를 기반으로 추정된 변위가 실제 변위와 오차가 있을 수 있다. 따라서, 오도메트리 수행시 제어부(115)는 휠과 자이로 센서로부터 수집된 정보를 소정 알고리즘(예컨대, EKF: Extended Kalman Filter)으로 노이즈 및 오차에 대한 보정을 수행

하여 실제 값에 가까운 경향성이 있는 결과를 출력할 수 있다. 이러한 오도메트리 후술할 2D 레이저 스캐너를 이용한 현재 위치 판단(Localization)이 불가할 경우 특히 유용할 수 있다.

- [76] 2D 레이저 스캐너는 회전하는 반사경을 통해 주변에 레이저를 조사하고, 반사되어 돌아오는 신호를 감지함으로써 주변 환경을 스캔할 수 있다. 이때, 반사된 신호의 강도와 조사/수신 간의 시간 차이를 분석하여 포인트 클라우드 형상의 감지 결과를 출력할 수 있다.
- [77] 3D 비전 카메라는 일정 거리만큼 이격된 두 개의 카메라 간의 시차, 즉, 각 카메라를 통해 촬영된 이미지 사이의 픽셀 거리를 기반으로 물체까지의 거리를 계산할 수 있다. 이때, 동일 색상의 평면체(예컨대, 흰 벽) 등에 대해서도 감지가 가능하도록 소정 패턴의 적외선 광을 투사하는 텍스처 프로젝터(texture projector)가 구비될 수도 있다.
- [78] 일반적으로 2D 레이저 스캐너는 맵핑, 네비게이션, 사물 인식 등에 사용되고, 3D 카메라는 네비게이션 중 특히 장애물 회피를 위해 활용될 수 있으나, 이는 예시적인 것으로 반드시 이에 한정되는 것은 아니다.
- [79] 적재부(113)는 이송 대상 물품을 적재하기 위한 수단으로, 차체 상부의 상판 자체 또는 상판에 배치된 테이블, 리프트, 수직 축을 따라 회전하는 턴테이블, 포크 리프트, 컨베이어 또는 이들을 조합한 형태가 될 수 있다. 포크 리프트의 경우 지게차와 유사하게, 텔레스코픽 및 틸팅 기능을 지원할 수도 있다.
- [80] 통신부(114)는 생산 장치(120), 관제 장치(140) 등 운용 바운더리(100) 내의 타 구성 요소와 통신을 수행할 수 있으며, 물류 로봇(110)간의 통신도 지원할 수 있으며, 충전 미션 수행시 충전기와 통신도 가능하다.
- [81] 제어부(115)는 전술한 각 구성 요소(111, 112, 113, 114)의 전반적인 제어를 수행하는 주체로서, 통신부(114)를 통해 관제 장치(140)로부터 획득된 정보를 기반으로 현재 미션, 현재 위치, 목적지 판단, 경로 플래닝, 적재부 제어 등을 수행할 수 있다.
- [82] 도 5는 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇 외관의 일례를 나타내는 사시도이다.
- [83] 도 5를 참조하면, 물류 로봇(110)으로 AMR의 일례가 도시된다. 차체는 전체적으로 1축 방향을 따라 연장되는 장축을 갖는 트랙형 평면 형상을 가질 수 있다. 하나의 구동륜(111-1)은 1축 방향으로 차체의 중앙부에 배치되며, 2축 방향으로 일측에 배치될 수 있으며, 다른 구동륜(미도시)은 2축 방향으로 하나의 구동륜(111-1)과 대향하도록 타측에 배치될 수 있다. 이러한 구동륜 배치를 '차동형 드라이브(DD)'라 칭할 수 있다. 도 4에 도시되지는 않았으나, 차체 하부에 둘 이상의 비구동륜이 배치될 수 있다. 이러한 경우, 두 개의 구동륜이 동일 방향으로 동일 속도로 회전하면 1축 방향을 따라 전진 또는 후진이 가능하며, 서로 반대 방향으로 동일 속도로 회전할 경우 3축 방향을 따라 연장되며 차체의 평면 중심(C)을 지나는 회전축을 기준으로 회전할 수 있다. 또한, 차체 전면부에는 센서부(112)가

배치될 수 있으며, 상면부에는 적재부(113)가 배치될 수 있다. 적재부(113)는 3축 방향을 따라 승강이 가능하도록 구성될 수 있으며, 상부면에 가이드(113-1)를 통해 랙(rack)이나 트레이(tray) 등이 고정될 수 있다.

- [84] 다만, 상술한 도 5의 AMR 형태는 예시적인 것으로, AGV가 이와 유사한 형태를 갖거나, AMR이 이와 상이한 형태를 가질 수도 있음은 물론이다.
- [85] 다음으로, 도 6을 참조하여 물류 로봇(110)의 주행 과정을 설명한다.
- [86] 도 6은 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 물류 로봇(110)의 주행 과정의 일례를 나타내는 순서도이다. 도 6에서는 편의상 물류 로봇(110)이 측위 및 로컬 패스 플래닝이 가능한 AMR인 것으로 가정한다.
- [87] 도 6을 참조하면, 먼저 AMR이 운용 바운더리(100) 내부를 주행하면서 라이다 등을 통해 실측 그리드 맵을 획득할 수 있다(S601).
- [88] AMR은 획득한 그리드 맵을 관제 장치(140)로 전송하면, 관제 장치(140)의 맵 관리부(148)에서 그리드 맵 에디팅 및 매칭 과정이 수행될 수 있다(S602). 여기서 에디팅 과정은 전술한 그리드 맵에 전술한 각종 영역(zone)을 설정하는 과정, 그리드별로 코스트를 부여하는 과정 등을 포함할 수 있다. 여기서 코스트의 부여는 AMR이 장애물 주변이나 진입해서는 안되는 영역으로 이동하지 않도록 장애물이나 진입 금지 영역에 가까울수록 높게 코스트가 부여되는 방향으로 수행될 수 있다. 이는 AMR이 로컬 경로를 설정함에 있어서 웨이 포인트 사이에서 가장 코스트가 낮은 셀의 집합을 경로로 선택하기 때문이다.
- [89] 또한, 맵 매칭 과정은 운용 바운더리(100)의 설계에 사용된 CAD 맵, 실측 그리드 맵(라이다 맵)과 에디팅 과정을 거친 토폴로지(topology)맵 간의 좌표를 일치시키는 과정을 의미할 수 있다.
- [90] 이후 관제 장치(140)는 통신부(146)를 통해 토폴로지맵을 팩토리 내의 모든 AMR에 공유할 수 있다(S603).
- [91] 이후의 단계는 개별 AMR에 적용되는 과정일 수 있다.
- [92] AMR은 센싱부(112)의 센서 데이터와 획득한 맵을 통해 맵 상에서 현재 위치를 판단(localization)할 수 있다(S604). 예컨대, AMR은 라이다를 통해 획득된 주변 지형과 맵을 특징점 기반으로 비교하여 현재 위치를 판단할 수 있다.
- [93] 관제 장치(140)는 특정 AMR을 선택하여 미션을 부여할 수 있으며, 미션에는 일반적으로 글로벌 패스 플래닝(global path planning)을 통해 결정된 하나 이상의 웨이 포인트가 부여될 수 있다. 웨이 포인트는 맵 상의 좌표로 정의될 수 있으며, 해당 좌표에서 AMR이 향해야 할 방향(즉, heading)에 대한 정보가 수반될 수 있다. 이러한 미션 부여에 따라, AMR에 목적지가 설정될 수 있으며(S605의 Yes), AMR은 토폴로지 맵의 코스트를 기반으로 웨이 포인트 사이에서 로컬 패스 플래닝(local path planning)을 수행할 수 있다(S606).
- [94] 경로가 판단되면 AMR은 주행을 개시하며(S507), 주행 중 센싱부(112)를 통해 장애물이 감지된 경우(S608의 Yes), 감지된 장애물을 우회하기 위한 로컬 경로 탐색을 수행하여 회피 기동을 수행할 수 있다(S609). 경우에 따라, 회피 기동에

- 따라, 또는 회피 기동의 실패에 따라 관제 장치(140)는 해당 AMR의 미션을 갱신할 수도 있다.
- [95] 또한, AMR은 목적지에 도달할 때까지 주행 중 전송한 오도메트리 기법을 통해 이동 중 위치 오차를 보정할 수도 있다(S610).
- [96] 이후 목적지에 도달한 경우(S611), AMR은 미션 기반 기동을 수행할 수 있다(S612). 예컨대, AMR은 특정 공정 구역에 진입하기 위한 조건의 클리어 여부를 판단하거나, 목적지에서 비어 있는 팔레트를 회수하거나, 적재부(113)에 적재된 적재물을 드랍할 수 있다.
- [97] 이상에서는, 본 발명의 실시예들에 적용될 수 있는 운용 바운더리(100)에 포함된 물류 로봇(110), 생산 장치(120), 감시 장치(130) 및 관제 장치(140)의 구성 및 동작 방법에 대해 설명하였다.
- [98] 이하에서는, 관제 장치가 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어함에 있어서, 운용 바운더리 내에서 가변적으로 설정 가능한 이동 영역(예컨대, 가상 차로)에 대하여 영역 규칙을 설정하고, 설정된 영역 규칙을 기반으로 물류 로봇의 출발지와 목적지 사이에서 패스 플래닝(Path Planning)을 실시하는 물류 시스템의 동작 방법에 대해 설명한다.
- [99] 도 7은 본 발명의 일 실시예에 따른 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇의 이동 경로를 설정하는 과정을 설명하기 위한 시퀀스 다이어그램이다. 도 7에서는 편의상 물류 로봇(110)이 측위 및 로컬 패스 플래닝이 가능한 AMR인 것으로 가정한다.
- [100] 도 7을 참조하면, 관제 장치(140)의 맵 관리부(148)는 기 설정된 운용 바운더리의 맵 상에 적어도 하나의 이동 영역의 크기 또는 위치 중 적어도 하나를 가변적으로 설정하고, 가변적으로 설정 가능한 이동 영역 각각에 이동 가능 방향 및 주행 기준선의 오프셋 등을 포함한 영역 규칙을 설정할 수 있다(S701). 이때, 이동 영역은 운용 바운더리의 설계에 사용된 CAD 맵 상에서 지정될 수 있으나, 반드시 이에 한정되는 것은 아니다. 이동 영역의 이동 가능 방향은 이동 영역의 제1 종방향, 제1 종방향에 대향하는 제2 종방향과 제1 및 제2 종방향을 포함한 양방향 중 어느 하나로 설정될 수 있다.
- [101] 이동 영역의 주행 기준선은 복수의 이동 영역 각각의 중앙선을 기준으로 오프셋의 값에 따라 조정될 수 있다. 좀 더 구체적으로, 주행 기준선은 오프셋의 값에 따라 중앙선의 일측방으로 쉬프트되거나, 중앙선의 타측방으로 쉬프트될 수 있다. 예컨대, 주행 기준선은 오프셋의 값이 '0'에 해당할 경우 이동 영역의 중앙선으로 설정되고, 오프셋의 값이 양수에 해당할 경우 이동 영역의 중앙선의 일측방(예컨대, 왼쪽)으로 쉬프트되며, 오프셋의 값이 음수에 해당할 경우 이동 영역의 중앙선의 타측방(예컨대, 오른쪽)으로 쉬프트될 수 있다.
- [102] 관제 장치(140)의 맵 관리부(148)는 맵 상에 지정된 복수의 이동 영역 각각의 위치, 사이즈, 이동 가능 방향 및 주행 기준선의 오프셋에 대한 정보를 포함한 이동 영역 정보를 생성할 수 있다(S702). 이때, 맵 관리부(148)는 이동 영역 정보를 관

- 제 장치(140)의 작업 스케줄 관리부(149) 중 이동 경로 설정부(149e)로 전송할 수 있다.
- [103] 생산 장치(120)와 감시 장치(130)는 운용 바운더리의 공정 정보를 관제 장치(140)의 통신부(146)로 전송할 수 있다. 좀 더 구체적으로, 생산 장치(120)는 생산 로봇의 동작 정보 및 생산 설비의 물류 불출 정보를 관제 장치(140)로 송신하고 (S703), 감시 장치(130)는 생산 설비의 주변 센서 정보를 관제 장치(140)로 송신할 수 있다(S704).
- [104] 관제 장치(140)의 작업 스케줄 관리부(149)는 S703 및 S704에서 통신부(146)를 통해 수신한 운용 바운더리의 공정 정보를 기반으로, 운용 바운더리 내 특정 물류 로봇(110)을 선택하여 미션을 할당할 수 있다(S705).
- [105] 관제 장치(140)의 이동 경로 설정부(149e)는 물류 로봇(110)에 할당된 미션에 따라 물류 로봇(110)의 목적지를 판단하고, S702에서 수신한 이동 영역 정보를 기반으로 물류 로봇(110)의 출발지(현재 위치) 및 목적지 사이에서 글로벌 경로를 설정할 수 있다(S706).
- [106] 좀 더 구체적으로, 이동 경로 설정부(149e)는 이동 영역 정보를 기반으로, 설정된 영역 규칙에 따라 물류 로봇(110)의 출발지 및 목적지 사이에서 기 설정된 알고리즘(예컨대, A* 알고리즘)을 통해 복수의 이동 영역 중 이동 가능 방향에 따라 적어도 하나의 이동 영역을 선정하고, 선정된 적어도 하나의 이동 영역 내에서 글로벌 경로를 설정할 수 있다. 이때, 이동 경로 설정부(149e)는 이동 영역별 물류 로봇의 수를 고려하여, 글로벌 경로를 설정할 수 있다.
- [107] 또한, 이동 경로 설정부(149e)는 주행 기준선의 오프셋에 대한 이동 영역 정보를 기반으로, 복수의 이동 영역 중 이동 가능 방향에 따라 선정된 적어도 하나의 이동 영역의 주행 기준선에 따라 글로벌 경로를 설정할 수 있다. 이때, 복수의 이동 영역 각각의 주행 기준선은 오프셋이 적용된 상태에 있을 수 있다.
- [108] 한편, 본 실시예에 따른 글로벌 경로는 적어도 하나의 웨이 포인트(Way Point)의 좌표에 의해 지정될 수 있다. 좀 더 구체적으로, 이동 경로 설정부(149e)는 이동 영역의 주행 기준선을 따라 웨이 포인트를 지정할 수 있다. 여기서, 웨이 포인트는 물류 로봇(110)이 경유할 지점으로 정의되며, 이동 영역의 주행 기준선 간의 교점을 포함할 수 있다.
- [109] 이후, 관제 장치(140)의 통신부(146)는 적어도 하나의 웨이 포인트(Way Point)의 좌표로 지정된 글로벌 경로를 물류 로봇(110)의 통신부(114)로 송신할 수 있다 (S707).
- [110] 물류 로봇(110)의 통신부(114)는 웨이 포인트의 좌표로 지정된 글로벌 경로를 수신하고, 물류 로봇(110)의 제어부(115)는 자차가 웨이 포인트의 좌표를 경유하도록 함으로써, 자차가 글로벌 경로에 따라 이동하도록 제어할 수 있다.
- [111] 또한, 물류 로봇(110)의 제어부(115)는 웨이 포인트들 사이에서 센싱부(112)를 통해 감지된 주변의 장애물을 회피하도록 로컬 경로를 설정하고, 설정된 로컬 경로에 따라 자차가 이동하도록 제어할 수 있다(S708).

- [112] 물류 로봇(110)의 통신부(114)는 물류 로봇(110)의 현재 위치를 포함한 로컬 경로, 즉, 실제 주행 경로를 관제 장치(140)의 통신부(146)로 송신할 수 있다(S709).
- [113] 관제 장치(140)의 작업 스케줄 관리부(149)는 물류 로봇(110)의 현재 위치를 포함한 로컬 경로를 기반으로, 물류 로봇(110)의 미션 수행을 모니터링할 수 있다(S710). 예컨대, 작업 스케줄 관리부(149)는 물류 로봇(110)이 회피 기동을 실패한 것을 모니터링한 경우, 해당 물류 로봇(110)의 미션을 갱신할 수 있다.
- [114] 도 8은 본 발명의 일 실시예에 따른 관제 장치가 글로벌 패스 플래닝을 실시하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [115] 도 8을 참조하면, 복수의 이동 영역(801-806)가 지정된 운용 바운더리의 맵의 일례가 도시되어 있다. 이동 영역(801, 802)는 이동 가능 방향이 양방향으로 설정되고, 이동 영역(803, 804, 805, 806)는 이동 가능 방향이 단방향으로 설정될 수 있다. 좀 더 구체적으로, 이동 영역(803, 805)의 이동 가능 방향은 제1 종방향(하방향)으로 설정되고, 이동 영역(804, 806)의 이동 가능 방향은 제2 종방향(상방향)으로 설정될 수 있다. 물류 로봇(A)은 관제 장치(140)가 글로벌 경로를 설정할 대상에 해당하고, 물류 로봇(B, C)은 각각의 이동 영역(805, 804)를 점유하고 있는 대상에 해당한다.
- [116] 관제 장치(140)는 물류 로봇(A)의 출발지(S)와 목적지(E) 사이에서 복수의 이동 영역(801-806) 각각의 이동 가능 방향을 고려하여 글로벌 경로를 설정할 수 있다. 예컨대, 관제 장치(140)는 이동 영역(801), 이동 영역(803), 이동 영역(802)를 이용하여 글로벌 경로를 설정하거나, 이동 영역(801), 이동 영역(805), 이동 영역(802)를 이용하여 글로벌 경로를 설정할 수 있다.
- [117] 이때, 관제 장치(140)는 운용 바운더리 내 물류 로봇들(A, B, C)의 현재 위치를 취합한 결과를 기반으로 주변의 다른 물류 로봇(B)이 이동 영역(805)를 점유한 상태임을 확인할 경우, 이동 영역(801), 이동 영역(803), 이동 영역(802)를 이용하여 물류 로봇(A)에 대한 최적의 글로벌 경로를 설정할 수 있다.
- [118] 이후, 관제 장치(140)는 이동 영역의 주행 기준선을 따라 기 설정된 거리(예컨대, 25m) 간격으로 웨이 포인트들을 지정할 수 있다. 관제 장치(140)는 지정된 웨이 포인트들의 좌표를 물류 로봇(A)에 전송할 수 있다.
- [119] 도 8에서 살펴본 바와 같이, 관제 장치(140)는 방향성을 가진 이동 영역을 기반으로 물류 로봇의 글로벌 경로를 설정함으로써, 운용 바운더리 내 물류 로봇들의 이동 경로를 효율적으로 확보할 수 있다. 예컨대, 관제 장치(140)는 물류 로봇(A, C)가 이동하는 통로를 서로 다른 이동 가능 방향을 가진 이동 영역(803)와 이동 영역(804)로 구분함으로써, 운용 바운더리 내 물류 로봇이 충돌 또는 교착되는 것을 방지할 수 있다.
- [120] 도 9는 본 발명의 일 실시예에 따른 물류 로봇이 로컬 패스 플래닝을 실시하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [121] 도 9를 참조하면, 물류 로봇(A)은 관제 장치(140)로부터 도 8에 도시된 웨이 포인트들의 좌표를 수신할 수 있다. 물류 로봇(A)은 웨이 포인트들 좌표를 경유하

고, 웨이 포인트들 좌표 사이에서 주변 장애물을 회피하도록 로컬 경로를 설정할 수 있다. 이에, 물류 로봇(A)은 관제 장치(140)의 글로벌 패스 플래닝에 따른 글로벌 경로를 준수하고, 로컬 패스 플래닝에 따른 로컬 경로 설정을 통해 주변 장애물과의 충돌을 방지할 수 있다. 이에 따라, 패스 플래닝의 정확성과 유연성이 제고될 수 있다.

- [122] 도 10은 본 발명의 일 실시예에 따른 관제 장치가 이동 영역의 주행 기준선에 오프셋을 적용하는 과정을 설명하기 위한 도면이다.
- [123] 도 10을 참조하면, 이동 영역(1001, 1002)이 지정된 운용 바운더리의 맵의 일례가 도시되어 있다. 이동 영역(1001)의 이동 가능 방향은 제1 종방향(하방향)으로 설정되고, 이동 영역(1002)의 이동 가능 방향은 제2 종방향(상방향)으로 설정될 수 있다.
- [124] 관제 장치(140)는 제1 오프셋(Offset 1)의 값에 따라 이동 영역(1001)의 중앙선을 기준으로 이동 영역(1001)의 주행 기준선을 조정할 수 있다. 예컨대, 이동 영역(1001)의 주행 기준선은 제1 오프셋(Offset 1)의 값이 양수일 경우 이동 영역(1001)의 중앙선의 왼쪽 방향으로 쉬프트되며, 제1 오프셋(Offset 1)의 값이 커질수록 중앙선으로부터 멀어질 수 있다.
- [125] 관제 장치(140)는 제2 오프셋(Offset 2)의 값에 따라 이동 영역(1002)의 중앙선을 기준으로 이동 영역(1002)의 주행 기준선을 조정할 수 있다. 예컨대, 이동 영역(1002)의 주행 기준선은 제2 오프셋(Offset 2)의 값이 음수일 경우 이동 영역(1002)의 중앙선의 오른쪽 방향으로 쉬프트되며, 제2 오프셋(Offset 2)의 값이 작아질수록 중앙선으로부터 멀어질 수 있다.
- [126] 관제 장치(140)는 오프셋이 적용된 이동 영역(1001, 1002) 각각의 주행 기준선에 따라 웨이 포인트를 지정할 수 있다.
- [127] 도 11 및 도 12는 본 발명의 일 실시예에 따른 물류 로봇이 오프셋이 적용된 이동 영역의 주행 기준선에 따라 이동하는 과정을 설명하기 위한 도면들이다.
- [128] 도 11 및 도 12를 참조하면, 물류 로봇(D)은 관제 장치(140)로부터 도 10의 이동 영역(1001)에 대한 웨이 포인트들의 좌표를 수신하고, 물류 로봇(E)은 관제 장치(140)로부터 도 10의 이동 영역(1002)에 대한 웨이 포인트들의 좌표를 수신할 수 있다.
- [129] 도 11을 참조하면, 물류 로봇(D, E)은 각각의 적재물(1101, 1102)을 적재하고 있는 상태에 있을 수 있다. 물류 로봇(D)은 도 10의 이동 영역(1001)의 중앙선보다 왼쪽에 위치한 주행 기준선을 따라 이동하고, 물류 로봇(E)은 도 10의 이동 영역(1002)의 중앙선보다 오른쪽에 위치한 주행 기준선을 따라 이동할 수 있다. 즉, 본 실시예에서는 이동 영역의 주행 기준선에 오프셋을 적용함으로써, 물류 로봇(D, E)이 교차 주행 시 적재물(1101, 1102)이 서로 충돌되는 것을 방지할 수 있다.
- [130] 도 12를 참조하면, 물류 로봇(D, E)은 각각의 적재물(1201, 1202)을 적재하고 있는 상태에 있을 수 있다. 물류 로봇(E)은 전방에 위치한 장애물을 회피하기 위한 로컬 경로를 설정할 수 있다. 이때, 본 실시예에서는 이동 영역의 주행 기준선에

오프셋을 적용함으로써, 물류 로봇(E) 주변의 장애물로 인한 회피 기동이 수행되더라도 적재물(1201, 1202)이 서로 충돌되는 것을 방지할 수 있다.

- [131] 한편, 전술한 본 발명은, 프로그램이 기록된 매체에 컴퓨터가 읽을 수 있는 코드로서 구현하는 것이 가능하다. 컴퓨터가 읽을 수 있는 매체는, 컴퓨터 시스템에 의하여 읽혀질 수 있는 데이터가 저장되는 모든 종류의 기록장치를 포함한다. 컴퓨터가 읽을 수 있는 매체의 예로는, HDD(Hard Disk Drive), SSD(Solid State Disk), SDD(Silicon Disk Drive), ROM, RAM, CD-ROM, 자기 테이프, 플로피 디스크, 광 데이터 저장 장치 등이 있다. 따라서, 상기의 상세한 설명은 모든 면에서 제한적으로 해석되어서는 아니되고 예시적인 것으로 고려되어야 한다. 본 발명의 범위는 첨부된 청구항의 합리적 해석에 의해 결정되어야 하고, 본 발명의 등가적 범위 내에서의 모든 변경은 본 발명의 범위에 포함된다.

[132] [부호의 설명]

[133] 100: 운송 바운더리 110: 물류 로봇

[134] 120: 생산 장치 130: 감시 장치

[135] 140: 관제 장치

청구범위

- [청구항 1] 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어하는 방법에 있어서,
상기 운용 바운더리 내에서 가변적으로 설정 가능한 적어도 하나의 이동 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 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 2] 제1 항에 있어서,
상기 운용 바운더리 내에서 상기 적어도 하나의 이동 영역의 크기 또는 위치 중 적어도 하나를 가변적으로 설정하는 단계를 더 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 3] 제1 항에 있어서,
상기 이동 가능 방향은,
제1 방향, 상기 제1 방향에 대향하는 제2 방향 및 상기 제1 및 제2 방향을 포함한 양방향 중 어느 하나로 설정되는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 4] 제1 항에 있어서,
상기 영역 규칙은,
상기 적어도 하나의 이동 영역의 주행 기준선을 포함하되,
상기 주행 기준선은,
상기 적어도 하나의 이동 영역 각각의 중앙선을 기준으로 오프셋의 값에 따라 조정되는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 5] 제4 항에 있어서,
상기 주행 기준선은,
상기 오프셋의 값에 따라 상기 중앙선의 일측방으로 쉬프트되거나, 상기 중앙선의 타측방으로 쉬프트되는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 6] 제1 항에 있어서,
상기 이동 경로를 설정하는 단계는,
상기 물류 로봇이 경유할 웨이 포인트의 좌표에 의해 상기 이동 경로를 설정하는 단계를 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 7] 제6 항에 있어서,
관계 장치에서 상기 물류 로봇으로 상기 웨이 포인트의 좌표를 송신하는 단계를 더 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 8] 제7 항에 있어서,
상기 물류 로봇이 상기 웨이 포인트들 사이에서 장애물을 회피하기 위해 로컬 이동 경로를 설정하는 단계를 더 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.

- [청구항 9] 제6 항에 있어서,
상기 웨이 포인트는,
상기 적어도 하나의 이동 영역의 주행 기준선을 따라 지정되며,
상기 주행 기준선 간의 교점을 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 10] 제1 항에 있어서,
상기 이동 경로를 설정하는 단계는,
상기 적어도 하나의 이동 영역별 상기 물류 로봇의 수를 고려하여, 상기
이동 경로를 설정하는 단계를 포함하는, 물류 로봇을 제어하는 방법.
- [청구항 11] 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어하는 관제 장
치에 있어서,
상기 운용 바운더리 내에서 가변적으로 설정 가능한 적어도 하나의 이동
영역에 대하여 이동 가능 방향을 포함하는 영역 규칙을 설정하는 맵 관리
부; 및
상기 영역 규칙을 기반으로, 상기 물류 로봇의 출발지와 목적지 사이에서
상기 물류 로봇의 이동 경로를 설정하는 이동 경로 설정부를 포함하는, 관
제 장치.
- [청구항 12] 제11 항에 있어서,
상기 맵 관리부는,
상기 운용 바운더리 내에서 상기 적어도 하나의 이동 영역의 크기 또는 위
치 중 적어도 하나를 가변적으로 설정하는, 관제 장치.
- [청구항 13] 제11 항에 있어서,
상기 이동 가능 방향은,
제1 방향, 상기 제1 방향에 대향하는 제2 방향 및 상기 제1 및 제2 방향을
포함한 양방향 중 어느 하나로 설정되는, 관제 장치.
- [청구항 14] 제11 항에 있어서,
상기 영역 규칙은,
상기 적어도 하나의 이동 영역의 주행 기준선을 포함하되,
상기 주행 기준선은,
상기 적어도 하나의 이동 영역 각각의 중앙선을 기준으로 오프셋의 값에
따라 조정되는, 관제 장치.
- [청구항 15] 제14 항에 있어서,
상기 주행 기준선은,
상기 오프셋의 값에 따라 상기 중앙선의 일측방으로 쉬프트되거나, 상기
중앙선의 타측방으로 쉬프트되는, 관제 장치.
- [청구항 16] 제11 항에 있어서,
상기 이동 경로 설정부는,
상기 물류 로봇이 경유할 웨이 포인트의 좌표에 의해 상기 이동 경로를 설
정하는, 관제 장치.

- [청구항 17] 제16 항에 있어서,
관제 장치에서 상기 물류 로봇으로 상기 웨이 포인트의 좌표를 송신하는
통신부를 더 포함하는, 관제 장치.
- [청구항 18] 제16 항에 있어서,
상기 웨이 포인트는,
상기 적어도 하나의 이동 영역의 주행 기준선을 따라 지정되며,
상기 주행 기준선 간의 교점을 포함하는, 관제 장치.
- [청구항 19] 제11 항에 있어서,
상기 이동 경로 설정부는,
상기 적어도 하나의 이동 영역별 상기 물류 로봇의 수를 고려하여, 상기
이동 경로를 설정하는, 관제 장치.