

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 3월 27일 (27.03.2025)

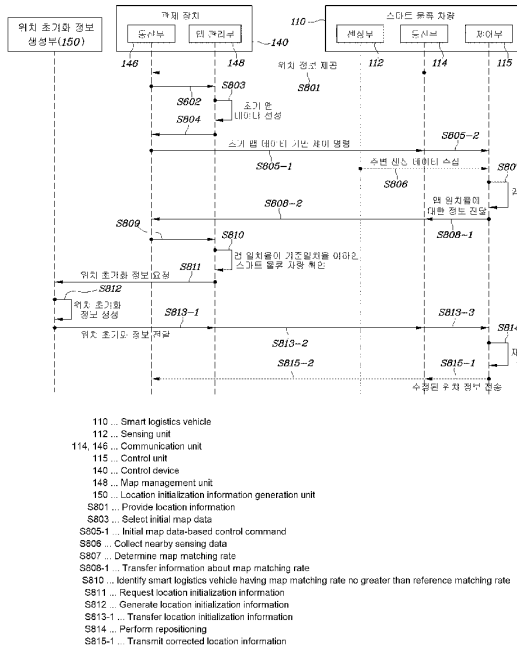


(10) 국제공개번호
WO 2025/063391 A1

- (51) 국제특허분류:
G05D 1/20 (2024.01) *G08G 1/123* (2006.01)
G05B 23/02 (2006.01) *G06Q 10/08* (2012.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2023/020014
- (22) 국제출원일: 2023년 12월 6일 (06.12.2023)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0124128 2023년 9월 18일 (18.09.2023) 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 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.
- (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).

(54) Title: SMART LOGISTICS VEHICLE CONTROL METHOD AND CONTROL DEVICE

(54) 발명의 명칭: 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치



(57) Abstract: Introduced are a smart logistics vehicle control method and control device, the smart logistics vehicle control method comprising the steps of: controlling a smart logistics vehicle to perform a mission on the basis of pre-shared map data; receiving information about a map matching rate, determined on the basis of the map data, from the smart logistics vehicle while performing the mission; and transmitting location initialization information so that the smart logistics vehicle performs repositioning on the basis of the received information about the map matching rate.

(57) 요약서: 사전 공유된 맵 데이터를 기반으로 스마트 물류 차량이 미션을 수행하도록 제어하는 단계; 상기 미션 수행 중 상기 스마트 물류 차량으로부터 상기 맵 데이터를 기반으로 판단된 맵 일치율에 대한 정보를 수신하는 단계; 및 상기 수신된 맵 일치율에 대한 정보를 기반으로 상기 스마트 물류 차량이 재측위를 수행하도록 위치 초기화 정보를 전송하는 단계;를 포함하는 스마트 물류 차량 관제 방법 및 관제 장치가 소개된다.

[다음 쪽 계속]

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))