

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 6월 12일 (12.06.2025)

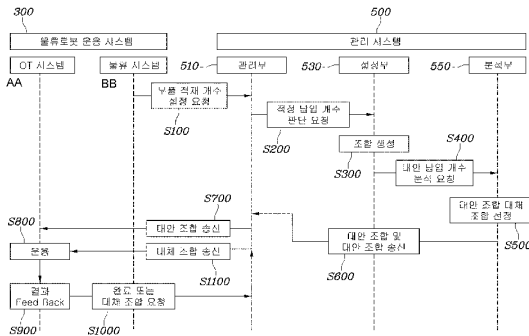


(10) 국제공개번호
WO 2025/121525 A1

- (51) 국제특허분류:
G06Q 50/04 (2012.01) G06Q 10/08 (2012.01)
G06Q 10/06 (2012.01) G05B 19/418 (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2023/021321
- (22) 국제출원일: 2023년 12월 21일 (21.12.2023)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0176000 2023년 12월 6일 (06.12.2023) KR
- (71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12 (KR). 기아 주식회사 (KIA CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 현릉로 12 (KR).
- (72) 발명자: 이준기 (LEE, Joon Ki); 16361 경기도 수원시 장안구 율전로101번길 73, 104동 2205호 (KR). 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706 (KR). 이형운 (LEE, Hyeong Woon); 13172 경기도 성남시 중원구 자혜로16번길 9, 105동 1005호 (KR). 전찬모 (JUN, Chan Mo); 16357 경기도 수원시 장안구 서부로2181번길 46-2, 204호 (KR). 연석재 (YOUN, Suk Jae); 16817 경기도 용인시 수지구 신봉2로 26, 114동 1202호 (KR). 김승현 (KIM, Seung Hyeon); 10448 경기도 고양시 일산동구 백석로 26, 304동 1302호 (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 국내 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: VEHICLE PRODUCTION SYSTEM AND VEHICLE PRODUCTION SYSTEM CONTROL METHOD

(54) 발명의 명칭: 차량 생산 시스템 및 차량 생산 시스템 제어 방법



300 ... Logistics robot operating system
500 ... Management system
510 ... Management unit
530 ... Setting unit
550 ... Analysis unit
S100 ... Request setting of number of loaded parts
S200 ... Request determination of appropriate number of deliveries
S300 ... Generate combinations
S400 ... Request analysis of alternative number of deliveries
S500 ... Select combination that replaces alternative combination
S600 ... Alternative combination and transmit alternative combination
S700 ... Transmit alternative combination
S800 ... Operate
S900 ... Result feedback
S1000 ... Complete or request replacement combination
S1100 ... Transmit replacement combination
AA ... OT system
BB ... Logistics system

(57) Abstract: Disclosed is a vehicle production system for managing the number of parts loaded on pallets of logistics robots for transporting parts to multiple work spots of a smart factory, respectively, the vehicle production system comprising: a setting unit for setting the number of parts loaded on each pallet, determining the number of parts loaded on each pallet to be the maximum number of parts that can be loaded on each pallet, or a prime number smaller than same, and generating multiple combinations of the number of parts loaded on each pallet; and an analysis unit for selecting an alternative combination among the multiple combinations generated by the setting unit through a transportation simulation of logistics robots.

(57) 요약서: 스마트팩토리의 복수의 작업스팟들 각각에 부품을 운송하는 물류로봇의 팔레트에 적재되는 부품개수를 관리하는 차량 생산 시스템으로서, 각 팔레트에 적재되는 부품개수를 설정하고, 팔레트에 적재되는 부품개수는 팔레트에 적재될 수 있는 최대개수 또는 그 보다 작은 소수로 결정하며, 팔레트별 적재 부품개수에 대한 복수의 조합을 생성하는 설정부; 및 물류로봇의 운송 시뮬레이션을 통해 설정부가 생성한 복수의 조합 중 대안 조합을 선정하는 분석부;를 포함하는 차량 생산 시스템이 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))