

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2025년 3월 20일 (20.03.2025)



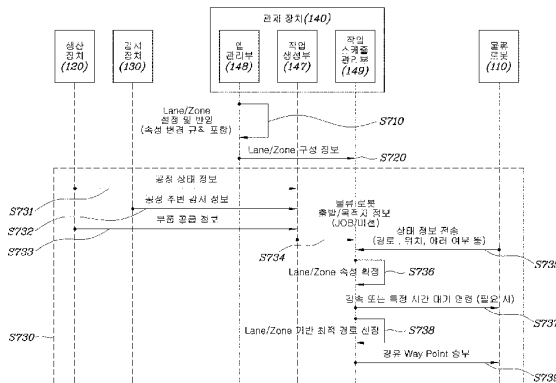
(10) 국제공개번호
WO 2025/058136 A1

- (51) 국제특허분류:
G05D 1/20 (2024.01) *B25J 11/00* (2006.01)
G05D 1/00 (2006.01) *B25J 13/08* (2006.01)
B25J 5/00 (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2023/019901
- (22) 국제출원일: 2023년 12월 5일 (05.12.2023)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0123454 2023년 9월 15일 (15.09.2023) 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 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: METHOD FOR CONTROLLING LOGISTICS ROBOT, AND CONTROL DEVICE

(54) 발명의 명칭: 물류 로봇을 제어하는 방법 및 관제 장치



(57) Abstract: A method for controlling a logistics robot operating within a preset operation boundary includes: a step of generating state information including at least one of information about the number of occupancies of the logistics robot in a predetermined area within the operation boundary and information about a process state within the operation boundary; and a step of determining whether to change an attribute of a movement area for the logistics robot according to the state information.

(57) 요약서: 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 물류 로봇을 제어하는 방법은, 상기 운용 바운더리 내 소정의 영역에서 상기 물류 로봇의 점유 수에 대한 정보 또는 상기 운용 바운더리 내 공정 상태에 대한 정보 중 적어도 하나를 포함하는 상태 정보를 생성하는 단계; 및 상기 상태 정보에 따라 상기 물류 로봇을 위한 이동 영역의 속성을 변경할지 여부를 결정하는 단계를 포함한다.

- 110 ... Logistics robot
120 ... Production device
130 ... Monitoring device
140 ... Control device
147 ... Operation generator
148 ... App management unit
149 ... Lane/Zone management unit
S710 ... Set and reflect lane/zone (including attribute changing rule)
S720 ... Lane/Zone configuration information
S731 ... Process state information
S732 ... Process surroundings monitoring information
S733 ... Component supply information
S734 ... Start/destination information of logistics robot (JOB/mission)
S735 ... Transmit state information (path, position, error, etc.)
S736 ... Confirm Lane/Zone attribute
S737 ... Command for standby for deceleration or certain time (if needed)
S738 ... Select optimum path based on lane/zone
S739 ... Transmit layover way point

WO 2025/058136 A1

[다음 쪽 계속]

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))