

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국



(10) 국제공개번호

WO 2025/110318 A1

2025년 5월 30일 (30.05.2025) WIPO | PCT

(51) 국제특허분류:

G06Q 10/04 (2012.01)

G05D 1/00 (2006.01)

G06Q 10/08 (2012.01)

G05D 1/20 (2024.01)

G06Q 50/04 (2012.01)

G06Q 10/06 (2012.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2023/020239

(22) 국제출원일:

2023년 12월 8일 (08.12.2023)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

(30) 우선권정보:

10-2023-0162477 2023년 11월 21일 (21.11.2023) 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 706호 (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.

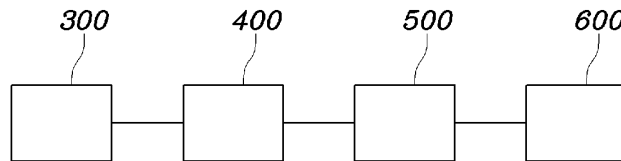
(84) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 유럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, 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))

(54) Title: VEHICLE PRODUCTION SYSTEM AND CONTROL METHOD OF VEHICLE PRODUCTION SYSTEM

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



(57) Abstract: Introduced is a vehicle production system comprising: a path search unit which calculates multiple possible movement paths of a logistics robot on the basis of a departure point and a destination point of the logistics robot, and stores same; a path analysis unit which derives an alternative path of the logistics robot through movement distances according to the possible movement paths of the logistics robot, stored in the path search unit, or the degree of path overlapping between logistics robots, and stores same; and a path management unit which performs component transfer simulation according to the alternative path from the path analysis unit, and calculates a final path of the logistics robot in consideration of the time required for component transfer.

(57) 요약서: 물류로봇의 출발지점과 도착지점을 기반으로 물류로봇의 복수의 이동가능경로를 산출하여 저장하는 경로 탐색부; 경로 탐색부에 저장된 물류로봇의 이동가능경로에 따른 이동거리 또는 물류로봇들 간의 경로 중첩의 정도를 통하여 물류로봇의 대안경로를 도출하고 저장하는 경로 분석부; 및 경로 분석부의 대안경로에 따라 부품 이송 시뮬레이션을 수행하고, 부품 이송에 소요되는 소요시간을 고려하여 물류로봇의 최종경로를 산출하는 경로 관리부;를 포함하는 차량 생산 시스템이 소개된다.



WO 2025/110318 A1