

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국



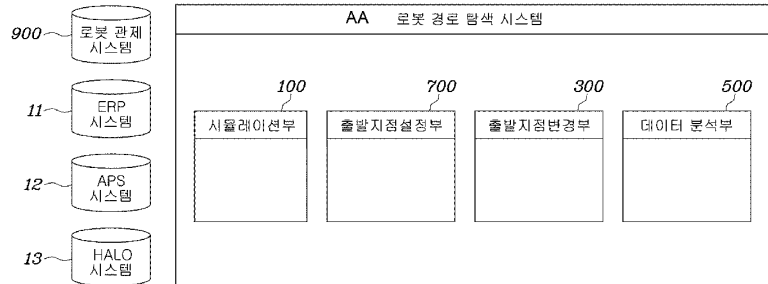
(10) 국제공개번호
WO 2025/146864 A1

2025년 7월 10일 (10.07.2025) **WIPO | PCT**

- (51) 국제특허분류:
B25J 9/16 (2006.01) **G05B 19/418** (2006.01)
G05D 1/648 (2024.01) **G05D 107/70** (2024.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2024/001631
- (22) 국제출원일: 2024년 2월 2일 (02.02.2024)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2024-0001362 2024년 1월 4일 (04.01.2024) 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,

(54) Title: PATH SEARCH SYSTEM FOR ROBOT AND PATH SEARCH METHOD FOR ROBOT

(54) 발명의 명칭: 로봇의 경로 탐색 시스템 및 로봇의 경로 탐색 방법



- 11 ... ERP system
12 ... APS system
13 ... HALO system
100 ... Simulation unit
300 ... Starting point changing unit
500 ... Data analysis unit
700 ... Starting point setting unit
900 ... Robot control system
AA ... Robot path search system

(57) Abstract: Disclosed is a path search system for a robot, wherein the path search system includes a simulation unit, a starting point changing unit, and a data analysis unit, and can set a task-specific starting point for a robot in a smart factory so that the robot can have an efficient movement path. According to the path search system for a robot and the like of the present invention, a task-specific starting point for a robot can be set so that the robot can have an efficient movement path.

(57) 요약서: 스마트 팩토리 내 로봇이 효율적인 이동 경로를 가질 수 있도록 작업별 로봇의 출발 지점을 설정할 수 있는, 시뮬레이션부, 출발 지점 변경부, 데이터 분석부를 포함하는 로봇의 경로 탐색 시스템이 소개된다. 본 발명의 로봇의 경로 탐색 시스템 등에 따르면, 효율적인 이동 경로를 가질 수 있도록 작업별 로봇의 출발 지점을 설정할 수 있다. [대표도] 도 1

[다음 쪽 계속]

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).

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))