

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국



(10) 국제공개번호
WO 2025/135289 A1

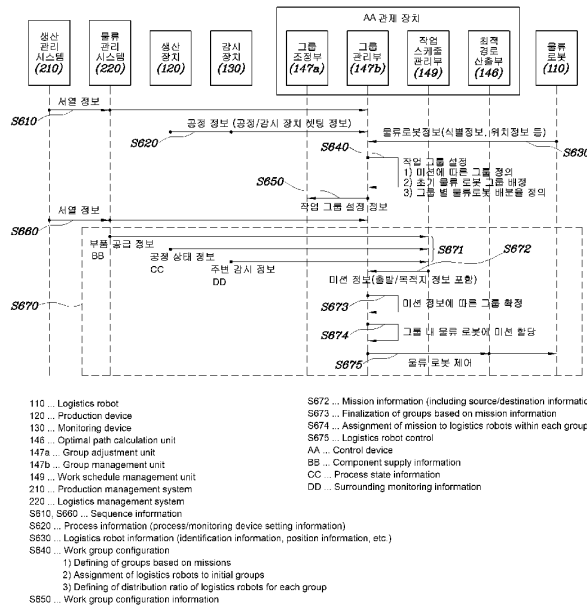
(43) 국제공개일
2025년 6월 26일 (26.06.2025)

- (51) 국제특허분류:
B25J 9/16 (2006.01) **G05D 1/69** (2024.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2024/001356
- (22) 국제출원일: 2024년 1월 29일 (29.01.2024)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2023-0185947 2023년 12월 19일 (19.12.2023) 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: 박경동 (PARK, Kyung Dong); 18445 경기도 화성시 동탄중앙로 200, D동 706호 (KR). 이만기 (LEE, Man Ki); 18431 경기도 화성시 동탄숲속로 95, 812동

- 1101호 (KR). 안계운 (AHN, Kye Un); 18396 경기도 화성시 동탄원천로 382-37, 112동 1403호 (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,

(54) Title: METHOD OF CONTROLLING LOGISTICS ROBOTS, AND CONTROL DEVICE

(54) 발명의 명칭: 물류 로봇을 제어하는 방법 및 관제 장치



(57) Abstract: A method of controlling a plurality of logistics robots operating within a preset operation boundary comprises the steps of: grouping the plurality of logistics robots to configure a plurality of work groups; and performing a mission defined for each of the configured plurality of work groups by a plurality of logistics robots grouped in a corresponding work group.

(57) 요약서: 기 설정된 운용 바운더리 내에서 동작하는 복수의 물류 로봇을 제어하는 방법은, 상기 복수의 물류 로봇을 그룹핑하여 복수의 작업 그룹을 설정하는 단계; 및 상기 설정된 복수의 작업 그룹 각각에 대하여 정의되는 미션을 해당하는 작업 그룹에 그룹핑된 복수의 물류 로봇이 수행하는 단계를 포함한다.

[다음 쪽 계속]

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))