

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구  
국제사무국

(43) 국제공개일  
2025년 3월 27일 (27.03.2025)



(10) 국제공개번호  
**WO 2025/063390 A1**

(51) 국제특허분류:

G05D 1/20 (2024.01)

G05D 1/00 (2006.01)

B25J 5/00 (2006.01)

B25J 11/00 (2006.01)

B25J 13/08 (2006.01)

(21) 국제출원번호:

PCT/KR2023/020010

(22) 국제출원일:

2023년 12월 6일 (06.12.2023)

(25) 출원언어:

한국어

(26) 공개언어:

한국어

(30) 우선권정보:

10-2023-0126959 2023년 9월 22일 (22.09.2023) KR

(71) 출원인: 현대자동차주식회사 (HYUNDAI MOTOR COMPANY) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 12, Seoul (KR). 기아 주식회사 (KIA CORPORATION) [KR/KR]; 06797 서울특별시 서초구 헌릉로 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).

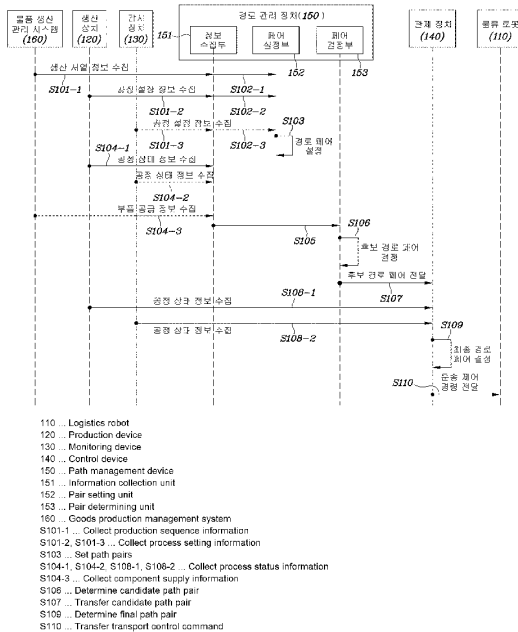
(74) 대리인: 특허법인 신세기 (SHINSEGI PATENT LAW FIRM); 06100 서울특별시 강남구 선릉로 119길 25, Seoul (KR).

(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 AND SYSTEM FOR CONTROLLING LOGISTICS ROBOT

(54) 발명의 명칭: 물류 로봇을 제어하는 방법 및 시스템



(57) Abstract: Introduced is a method and a system for controlling a logistics robot, comprising the steps of: setting one or more path pairs connecting at least one origin and destination; determining at least one candidate path pair related to a mission of a logistics robot among the set one or more path pairs on the basis of information related to the production of goods; and performing transport control of the logistics robot on the basis of the determined at least one candidate path pair.

(57) 요약서: 적어도 하나의 출발지 및 목적지를 연결한 하나 이상의 경로 페어를 설정하는 단계; 물품 생산과 관련된 정보를 기반으로 상기 설정된 하나 이상의 경로 페어 중 물류 로봇의 미션과 관련된 적어도 하나의 후보 경로 페어를 결정하는 단계; 및 상기 결정된 적어도 하나의 후보 경로 페어를 기반으로 상기 물류 로봇의 운송 제어를 수행하는 단계;를 포함하는 물류 로봇을 제어하는 방법 및 시스템이 소개된다.

[다음 쪽 계속]

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))