

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일

2022년 4월 14일 (14.04.2022)



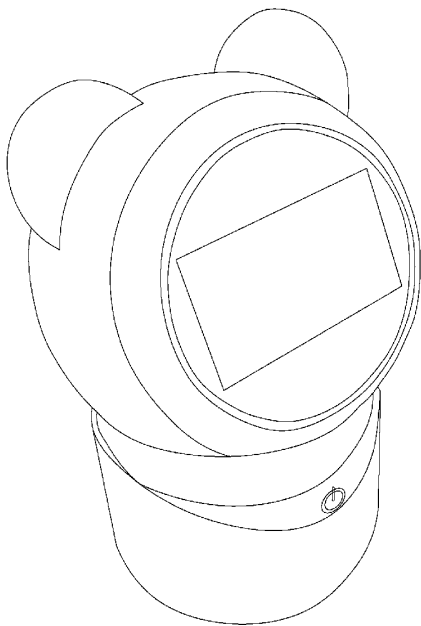
(10) 국제공개번호

WO 2022/075529 A1

- (51) 국제특허분류:
B25J 9/16 (2006.01) *B25J 11/00* (2006.01)
B25J 13/00 (2006.01) *G09B 19/00* (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2020/018083
- (22) 국제출원일: 2020년 12월 10일 (10.12.2020)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2020-0129248 2020년 10월 7일 (07.10.2020) KR
- (71) 출원인: 주식회사 로보그램인공지능로봇연구소
(ROBOGRAM ARTIFICIAL INTELLIGENCE RO-
BOT LABORATORY CO., LTD.) [KR/KR]; 24341 강원
도 춘천시 강원대학길 1, 2층 보듬관 아이스퀘어 (효자
동), Gangwon-do (KR).
- (72) 발명자: 성창경 (SUNG, Chang Kyung); 24300 강원도
춘천시 후석로 326번길 13, 203동 302호 (후평동, 현대2
차아파트), Gangwon-do (KR).
- (74) 대리인: 김남혁 (KIM, Nam Hyuk); 06167 서울시 강남
구 영동대로 405, 4층(대치동, 세원빌딩) 국제특허
Seoul (KR).
- (81) 지정국 (별도의 표시가 없는 한, 가능한 모든 종류의 국
내 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, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC,
EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU,
ID, IL, IN, IR, IS, IT, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KW,
KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK,
MN, 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 역
내 권리의 보호를 위하여): ARIPO (BW, GH, GM, KE,
LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM,
ZW), 유라시아 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 유
럽 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI,
FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, 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: ELECTRONIC DEVICE AND CONTROL METHOD THEREOF

(54) 발명의 명칭: 전자 장치 및 그의 제어 방법



(57) Abstract: A control method of a coding robot is disclosed. The control method comprises the steps of: acquiring, by the coding robot, information of a subject to be recognized; acquiring, by the coding robot, control data on the basis of the acquired information of the subject to be recognized; determining, by the coding robot, whether the control data matches preconfigured control information; performing, by the coding robot, an operation corresponding to a preconfigured control command if the control data matches the preconfigured control information; and analyzing the control data and matching same with one of preconfigured control commands, by the coding robot, if the control data does not match the preconfigured control information, wherein the control data is at least one of emotion data and speech data of the subject to be recognized.

(57) 요약서: 코딩 로봇의 제어 방법이 개시된다. 상기 제어 방법은, 상기 코딩 로봇이, 인식 대상자의 정보를 획득하는 단계; 상기 코딩 로봇이, 상기 획득된 인식 대상자의 정보를 바탕으로 제어 데이터를 획득하는 단계; 상기 코딩 로봇이, 상기 제어 데이터가 기 설정된 제어 정보와 일치하는지 여부를 판단하는 단계; 상기 코딩 로봇이, 상기 제어 데이터가 기 설정된 제어 정보와 일치하는 경우, 상기 기 설정된 제어 명령에 대응되는 동작을 수행하는 단계; 및 상기 코딩 로봇이, 상기 제어 데이터가 기 설정된 제어 정보와 일치하지 않는 경우, 상기 제어 데이터를 분석하여, 기 설정된 제어 명령 중 어느 하나와 매칭시키는 단계;를 포함하고, 상기 제어 데이터는, 상기 인식 대상자의 감정 데이터 및 음성 데이터 중 적어도 하나의 데이터인 것을 특징으로 한다.



WO 2022/075529 A1