

(12) 특허협력조약에 의하여 공개된 국제출원

(19) 세계지식재산권기구
국제사무국

(43) 국제공개일
2026년 3월 5일 (05.03.2026)

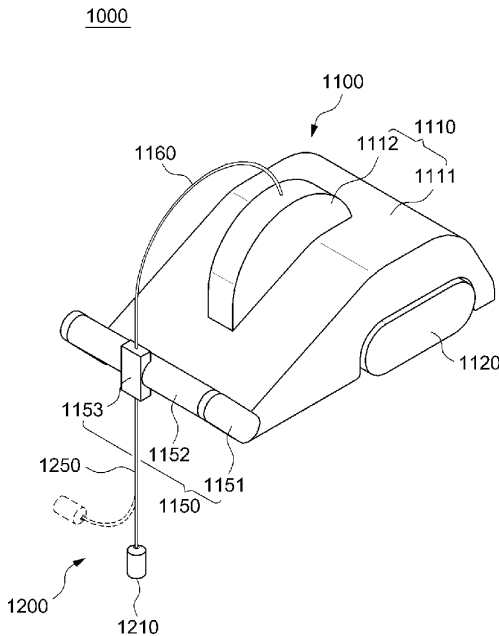


(10) 국제공개번호
WO 2026/049121 A1

- (51) 국제특허분류:
B63G 8/00 (2006.01) *B25J 11/00* (2006.01)
B63B 79/10 (2020.01) *B25J 5/00* (2006.01)
B25J 19/02 (2006.01) *B25J 13/08* (2006.01)
B63B 59/10 (2006.01) *B63B 13/00* (2006.01)
- (21) 국제출원번호: PCT/KR2024/016402
- (22) 국제출원일: 2024년 10월 25일 (25.10.2024)
- (25) 출원언어: 한국어
- (26) 공개언어: 한국어
- (30) 우선권정보:
10-2024-0114780 2024년 8월 27일 (27.08.2024) KR
10-2024-0114785 2024년 8월 27일 (27.08.2024) KR
- (71) 출원인: 주식회사 타스글로벌 (TAS GLOBAL CO., LTD.) [KR/KR]: 46729 부산광역시 강서구 생곡로 189번길 23 (KR).
- (72) 발명자: 김유식 (KIM, Yu Sik); 46729 부산광역시 강서구 생곡로189번길 23 (KR). 손석운 (SON, Seok Un); 50994 경상남도 김해시 계동로 76-56, 603동 1003호 (KR).
- (74) 대리인: 이용혁 (LEE, Yong Hyuk); 05854 서울특별시 송파구 법원로 128, C-606 (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).

(54) Title: UNDERWATER INSPECTION ROBOT

(54) 발명의 명칭: 수중 검사 로봇



(57) Abstract: The present invention relates to an underwater inspection robot and, more specifically, to an underwater inspection robot for quickly and safely inspecting an inner space of a hull of a ship while cleaning a surface of the ship. A configuration of the present invention for achieving the above objective provides an underwater inspection robot comprising: a robot module provided to clean the outer surface of a ship; and an inspection module mounted on the robot module to inspect the inside of an inner space of a hull. <Representative Drawing> FIG. 4

(57) 요약서: 본 발명은 수중 검사 로봇에 관한 것으로, 보다 상세하게는 선박의 표면을 청소함과 동시에 선박의 선체 내부 공간을 신속하고 안전하게 검사하기 위한 수중 검사 로봇에 관한 것이다. 상기과 같은 목적을 달성하기 위한 본 발명의 구성은 선박의 바깥 표면을 청소하도록 마련된 로봇모듈; 및 상기 로봇모듈에 장착되어 선체 내부 공간의 내부를 검사하도록 마련된 검사모듈; 을 포함하는 것을 특징으로 하는 수중 검사 로봇을 제공한다. <대표도> 도 4

[다음 쪽 계속]

공개:

— 국제조사보고서와 함께 (조약 제21조(3))