

세계 최고의 현장용 스마트 물류 솔루션 공급업체인 Multiway로봇은 '참신하고 효율적인 노동 모델 창조'를 사명으로 사회적 생산성을 향상하기 위해 끊임없이 노력하고 있습니다.

멀티웨이 로보틱스의 글로벌 본사는 중국 선전에 있고 생산 기지는 절강에 있습니다. 중국에는 선전, 항저우, 샤먼에 자회사를 두고 있고 해외에는 미국 애틀랜타, 독일 베이웨이주, 일본 도쿄, 한국 서울 등지에 현지 팀이 고용된 자회사를 운영하면서 전 세계 30개 이상의 국가와 지역에 판매, 운영 및 서비스를 하고 있습니다.

Multiway로봇은 첨단 로봇과 인공지능 기술에 중점을 두고 고객의 제품에 최적화된 스마트 제조 및 스마트 물류 솔루션을 제공하고 있습니다. 핵심적인 기본 센서부터 코어 알고리즘과 자체 개발한 무인 자동화 모델 및 상위 시스템까지, 종합적인 엔드 투 엔드 솔루션을 구축하여 혁신적인 풀 스택 물류 시스템을 제공합니다. 하드웨어 제품에는 모든 유형의 무인 지게차 AMR 무인견인차 및 4방향 셔틀이 있고, 소프트웨어 시스템에는 Multiway 클라우드, WMS, RCS, WCS, 현장 관리 시스템 및 다양한 비주얼 솔루션이 있습니다.

Multiway로봇은 공장, 창고, 물류 등의 분야에서 수많은 벤치마킹 프로젝트를 제공했으며 전 세계의 다양한 산업 분야에서 선도적인 기업들이 신뢰하며 파트너십을 지속하는 협력업체가 되었습니다.



연락처

해외 사무소:
한국 서울 | 미국 애틀랜타 | 일본 도쿄 | 독일 베이웨이주 | 중국 선전

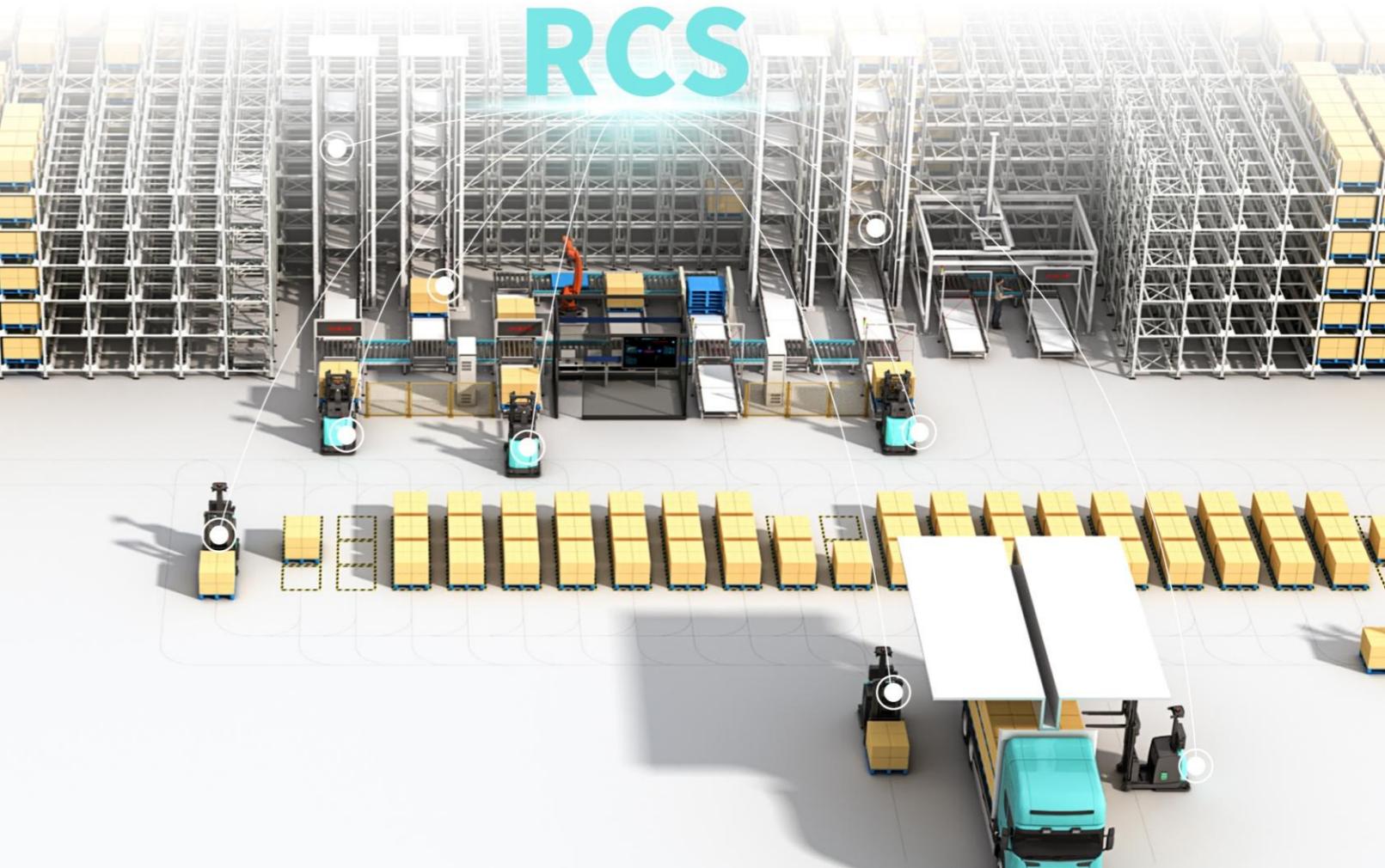
전화: +86 133 9286 4873

홈페이지: www.mw-r.com/kr

이메일: sales@mw-robot.com

Multiway로봇기술의 최신 소식을 구독하세요.

[Multiway로봇기술](#) | [검색](#)



배차 시스템 RCS

멀티웨이로보틱스 코리아 주식회사

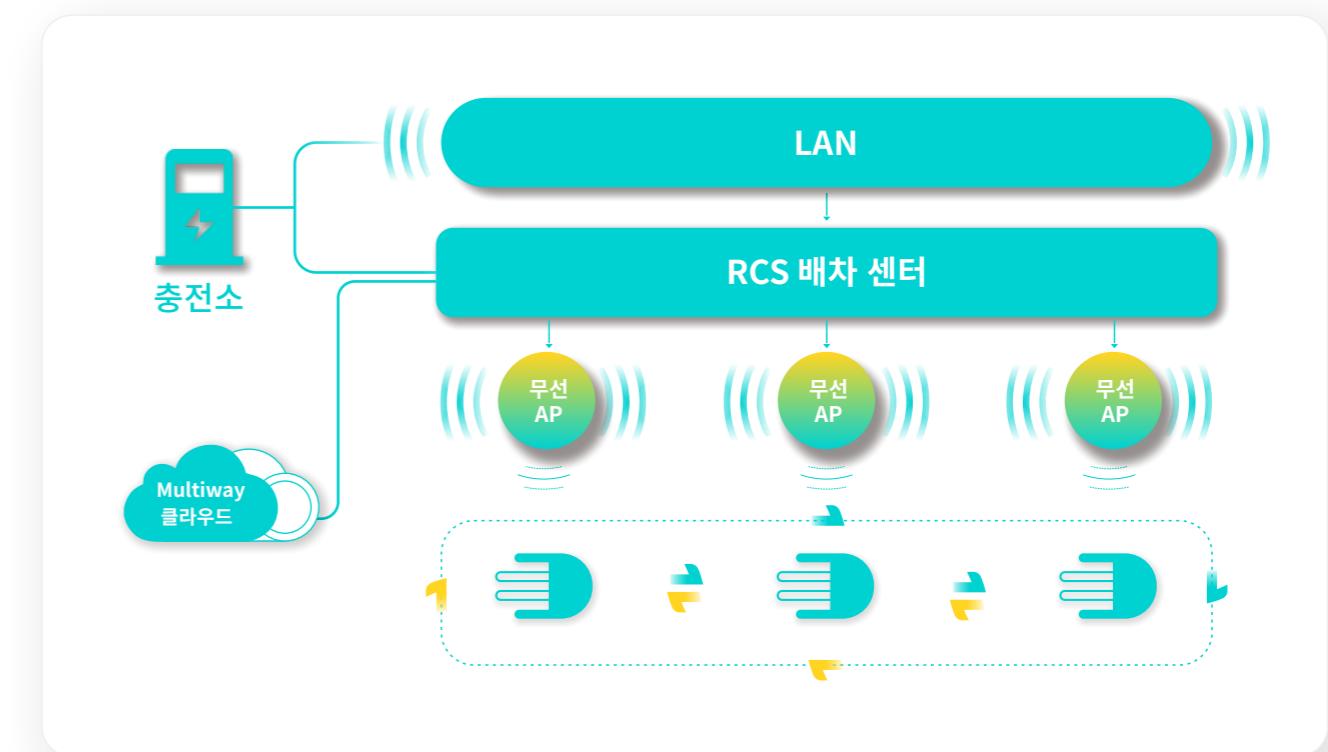
RCS 소개

Multiway 배차 시스템은 다양한 차종 수백 대를 한 장소에서 동시에 운행할 수 있는 시스템으로 최적의 경로를 신속하게 구성하고 전 구역에 걸친 최적의 내비게이션 경로 계획을 실현하여 최단 시간 내에 작업을 완료하는 최고의 효율성을 보장합니다.

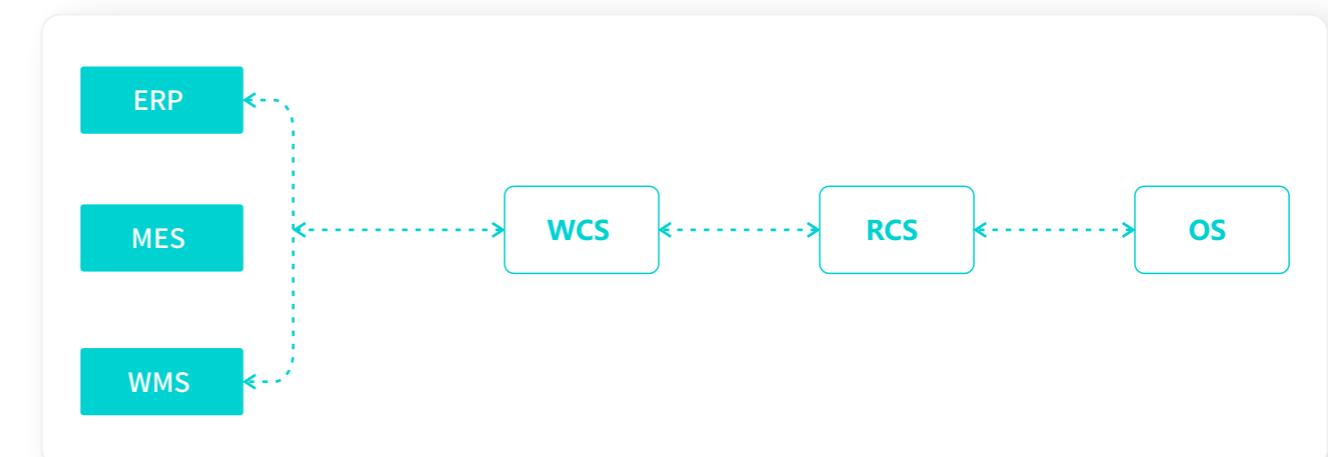
현재 Multiway로봇기술 배차 시스템은 자동차, 식품, 의약 유통, 신에너지, 콜드체인 등의 분야에서 400건 이상의 실제 프로젝트를 수행하였고 다수의 대기업 현장에서 100대 이상의 규모를 이루며 운영되고 있습니다.



네트워크 구조

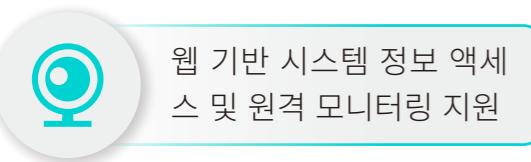


시스템 매칭 로직

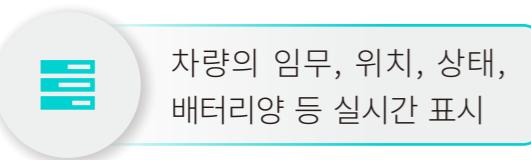


시스템 기능

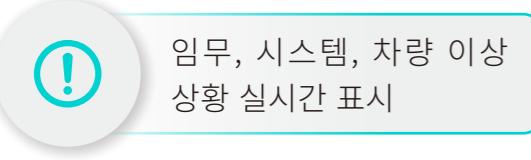
적 모니터링



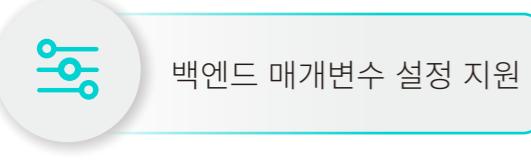
웹 기반 시스템 정보 액세스 및 원격 모니터링 지원



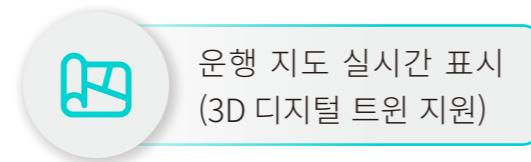
차량의 임무, 위치, 상태, 배터리양 등 실시간 표시



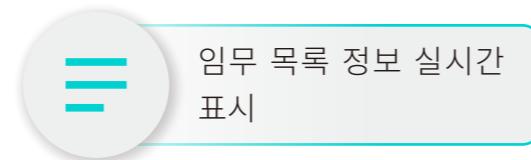
임무, 시스템, 차량 이상 상황 실시간 표시



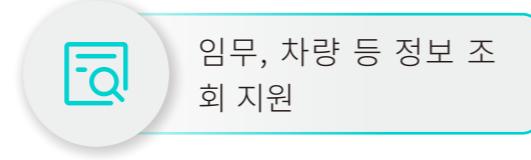
백엔드 매개변수 설정 지원



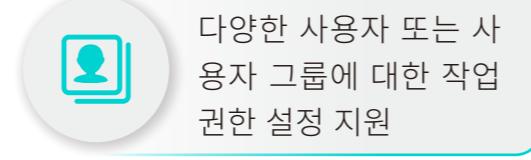
운행 지도 실시간 표시
(3D 디지털 트윈 지원)



임무 목록 정보 실시간 표시



임무, 차량 등 정보 조회 지원

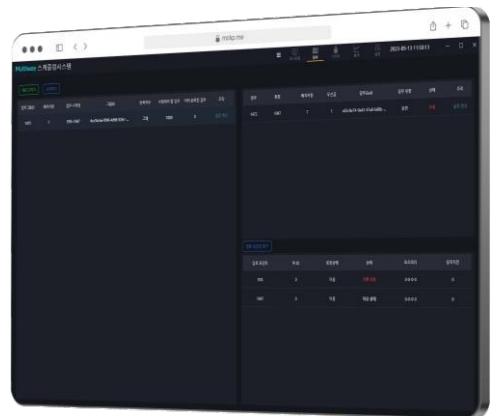


다양한 사용자 또는 사용자 그룹에 대한 작업 권한 설정 지원



임무 관리

- 임무 수행 상황 실시간 모니터링
- 임무 생성 지원, 차량이 물건을 목표 지점으로 운반하도록 지정
- 순환 임무 생성 지원
- 임무 상태 관리, 수동으로 임무 취소 및 임무 완료 지원



차량 관리

- 량 운행 상태 실시간 모니터링
- 차량 정보 설정 지원
- 시뮬레이션 차량 설정 지원, 실제 차량 운행 시뮬레이션 구현
- 차량 경로 세부 정보 및 교통 상황 확인 지원

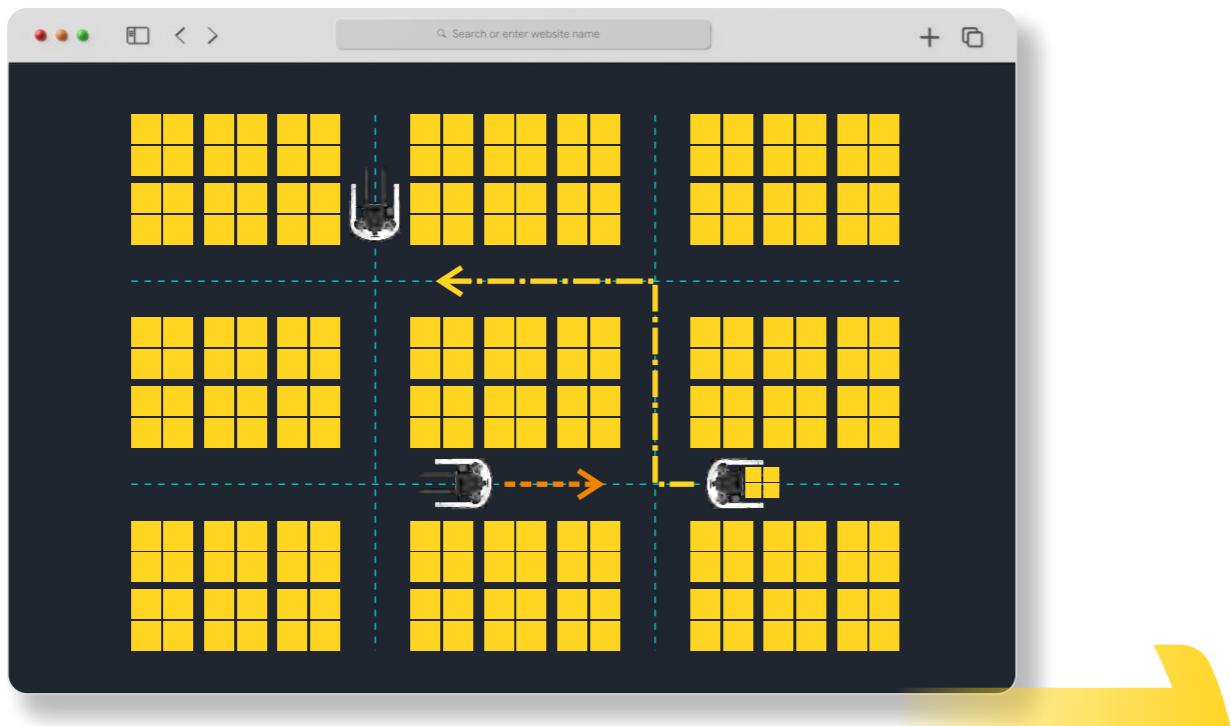
고서 통계

- 운행 경로 기록, 교통 제어 시간, 고장률 등 기록
- 운행 임무 기록, 임무 로그 자동 생성
- 데이터 분석 (효율성, 주행 거리, 가동률 등), 차트 및 데이터 내보내기 지원
- 시스템 오류 보고, 이벤트 생성, 로그 조회



교통 제어

- 교통 제어 경로의 실시간 최적화
- 차량 운행 특성의 실시간 조정으로 교통 제어 감소 및 충돌 회피
- 로봇의 동시 통과/추적 상태, 임무 우선순위에 따라 교통 제어 메커니즘을 실시간으로 조정
- 인프라 상황에 따라 실시간 조정, 동적 회피
- 다른 층에서 여러 차량이 동시에 같은 엘리베이터를 호출할 때의 교통 제어 처리
- 차량 인프라 협력 시스템



교통 제어 메커니즘

- | | | | | | |
|----------|----------|----------|----------|----------------|---------------|
| | | | | | |
| 공간 충돌 감지 | 경로 배포 제어 | 구역 분할 보호 | 차선 작업 제한 | 이벤트 상호
메커니즘 | 동적 회피
알고리즘 |

장치 관리

- 로봇의 각 부품 간 통신 상태 실시간 자체 점검
- 여러 대의 로봇 배터리 실시간 모니터링, 저전압 경고 및 충전
- 로봇 위치, 장애 회피, 운동 등의 정보 실시간 모니터링
- 시스템 내 각 모듈 간 통신 상태 실시간 모니터링
- 원격 원터치 주차 지원
- 수동 개입 없이 원격 OTA 업그레이드 지원

차량 목록			
로봇 번호	상태	로봇 유형	상태 제어
1	온라인	SL14	자동
2	온라인	T15	자동
3	온라인	T15	자동
4	온라인	T15	자동

시스템 설정

- 지도 설정: 지도 업로드, 지도 활성화
- 이벤트 설정: WCS와의 통지, 상호 작용 이벤트 설정
- 차종 설정: 차종 정보 설정
- 충전 설정: 차량 자동 충전 전략 설정
- 위치 설정: 충전 지점, 명령 대기 지점, 창고 위치 지점 등 위치 설정
- 명령 대기 지점 설정: 차량이 지정한 명령 대기 지점으로 자동 복귀

