

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织
国际局

(43) 国际公布日
2020 年 8 月 6 日 (06.08.2020)



(10) 国际公布号
WO 2020/156149 A1

(51) 国际专利分类号:
G06Q 10/08 (2012.01) *G06K 7/00* (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2020/072025

(22) 国际申请日: 2020 年 1 月 14 日 (14.01.2020)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
201910098942.0 2019 年 1 月 30 日 (30.01.2019) CN

(71) 申请人: 炬星科技 (深圳) 有限公司 (SYRIUS ROBOTICS CO., LTD.) [CN/CN]; 中国广东省深圳市南山区粤海街道虚拟大学园 R3-B 栋 1 楼 101, Guangdong 518000 (CN)。

(72) 发明人: 杨志钦 (YANG, Zhiqin); 中国广东省深圳市南山区粤海街道虚拟大学园 R3-B 栋 1 楼 101, Guangdong 518000 (CN)。 万琪 (WAN, Qi); 中国广东省深圳市南山区粤海街道虚拟大学园 R3-B 栋 1 楼 101, Guangdong 518000 (CN)。

(74) 代理人: 深圳协成知识产权代理有限公司 (普通合伙) (SHENZHEN XIECHENG INTELLECTUAL PROPERTY AGENCY (GENERAL PARTNERSHIP)); 中国广东省深圳市福田区福田街道福虹路世界贸易广场 A 座 1904-7A, Guangdong 518000 (CN)。

(81) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): 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,

(54) Title: ORDER PICKING METHOD AND DEVICE, AND STORAGE MEDIUM

(54) 发明名称: 拣货方法、设备及存储介质

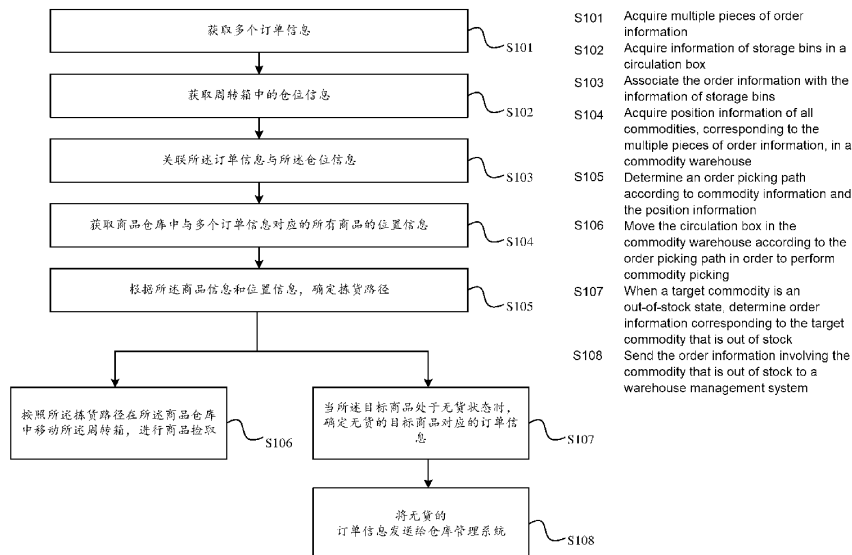


图 1

(57) Abstract: The embodiments of the present invention relate to an order picking method and device, and a storage medium. The method comprises: acquiring at least one piece of order information (S101); acquiring information of storage bins in a circulation box, wherein multiple storage bins are arranged in the circulation box (S102); associating the order information with the information of storage bins, wherein the order information is in one-to-one correspondence with the information of storage bins (S103); acquiring position information of all commodities, corresponding to multiple pieces of order information, in a commodity warehouse (S104);

[见续页]

GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, 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) 指定国 (除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (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)。

本国际公布:

- 包括国际检索报告 (条约第21条(3))。

determining an order picking path according to commodity information and the position information (S105); and moving the circulation box in the commodity warehouse according to the order picking path in order to complete commodity picking (S106). A robot is used as a replacement for manual order picking, and an order picker only needs to wait, beside a commodity shelf, for the robot to bring a circulation box, wherein same then picks up commodities according to the displayed commodity information and position information of the commodities to be picked, and places the commodities into a corresponding storage bin of the circulation box to complete commodity picking. Compared with the existing order picking scheme, the present application saves on time and labor, and improves the efficiency thereof.

(57) 摘要: 本发明实施例涉及一种拣货方法、设备及存储介质, 所述方法包括: 获取至少一个订单信息 (S101); 获取周转箱中的仓位信息, 周转箱中设置有多个仓位 (S102); 关联订单信息与仓位信息, 订单信息与仓位信息一一对应 (S103); 获取商品仓库中与多个订单信息对应的所有商品的位置信息 (S104); 根据商品信息和位置信息, 确定拣货路径 (S105); 按照拣货路径在商品仓库中移动所述周转箱, 完成商品捡取 (S106)。采用机器人代替人工拣货, 拣货员只需在货物架旁边等待机器人携带周转箱到来, 再根据显示的待检商品的商品信息和位置信息捡取商品, 并放入对应的周转箱的仓位以完成商品捡取, 相对于现有拣货方案, 节省时间和人力, 提升效率。