

(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



(10) 国际公布号
WO 2022/193760 A1

(43) 国际公布日
2022 年 9 月 22 日 (22.09.2022)

- (51) 国际专利分类号:
B25J 11/00 (2006.01) *G06Q 10/08* (2012.01)
B25J 9/16 (2006.01) *G06F 3/0488* (2022.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2021/138977
- (22) 国际申请日: 2021 年 12 月 17 日 (17.12.2021)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:
202110276375.0 2021 年 3 月 15 日 (15.03.2021) CN
- (71) 申请人: 北京京东振世信息技术有限公司(BEIJING JINGDONG ZHENSHI INFORMATION TECHNOLOGY CO., LTD.) [CN/CN]; 中国北京市海淀区知春路 76 号 6 层, Beijing 100086 (CN)。
- (72) 发明人: 赵洋(ZHAO, Yang); 中国北京市海淀区知春路 76 号 6 层, Beijing 100086 (CN)。
- (74) 代理人: 中国贸促会专利商标事务所有限公司(CCPIT PATENT AND TRADEMARK LAW

OFFICE); 中国北京市复兴门内大街 158 号远洋大厦 F10 层, Beijing 100031 (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, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, 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,

(54) Title: DISTRIBUTION ROBOT, AND CONTROL METHOD AND CONTROL DEVICE THEREOF

(54) 发明名称: 配送机器人及其控制方法和控制装置

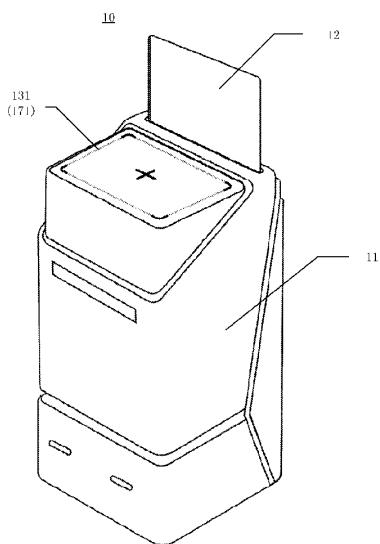


图 1a

(57) Abstract: The present disclosure provides a distribution robot, and a control method and control device thereof, relating to the field of logistics distribution. According to the present disclosure, a top plane of a distribution robot body is fully used, a touch screen is vertically arranged on one side of the top plane, and parcel contour measuring units are arranged on the top plane of the distribution robot body and the touch screen, such that whether the size of a parcel exceeds a range can be determined very conveniently and rapidly; and a gravity sensing device is arranged below the top plane, such that the distribution robot can automatically weigh and price the parcel and determine whether the total weight of the parcel exceeds the range, operation is simple and convenient, and the efficiency is high.

(57) 摘要: 本公开提出一种配送机器人及其控制方法和控制装置, 涉及物流配送领域。本公开充分利用配送机器人本体的顶部平面, 通过在顶部平面的一侧竖直设置触摸屏, 并在配送机器人本体的顶部平面上和触摸屏上设置包裹轮廓检测单元, 可以非常方便快速地确定包裹尺寸是否超范围, 并且利用在顶部平面的下方设置的重力感应装置, 使得配送机器人能够自动进行包裹称重计价以及包裹总重量是否超范围的判定, 操作简便, 效率高。

WO 2022/193760 A1

[见续页]

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))。