
打包区
分货区
拣货区

图 1

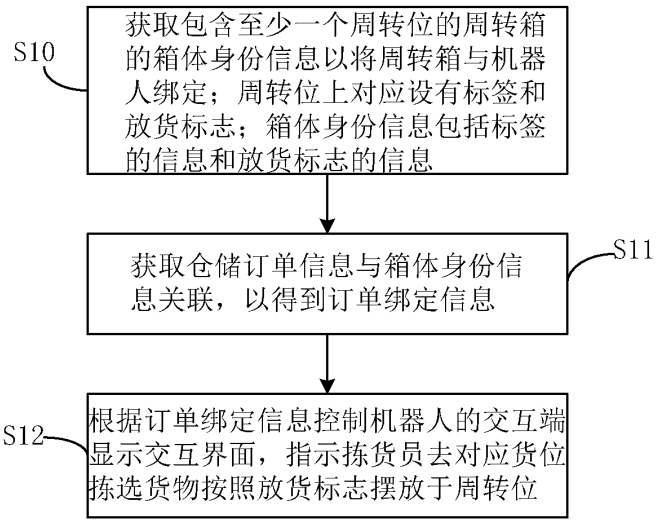

S10
获取包含至少一个周转位的周转箱的箱体身份信息以将周转箱与机器人绑定；周转位上对应设有标签和放货标志；箱体身份信息包括标签的信息和放货标志的信息
获取仓储订单信息与箱体身份信息关联，以得到订单绑定信息
S11
S12
根据订单绑定信息控制机器人的交互端显示交互界面，指示拣货员去对应货位拣选货物按照放货标志摆放于周转位

图 2

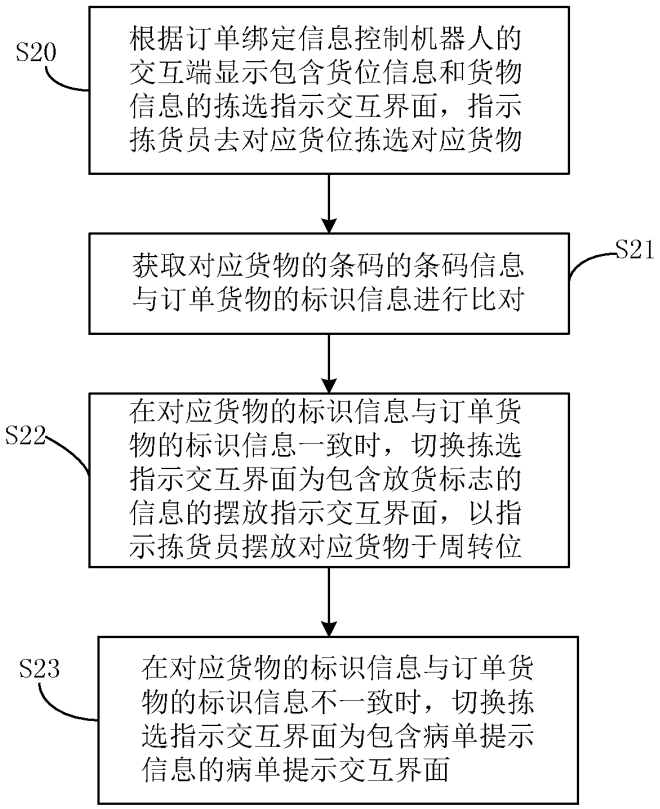

S20
根据订单绑定信息控制机器人的交互端显示包含货位信息和货物信息的拣选指示交互界面，指示拣货员去对应货位拣选对应货物
S21
获取对应货物的条码的条码信息与订单货物的标识信息进行比对
S22
在对应货物的标识信息与订单货物的标识信息一致时，切换拣选指示交互界面为包含放货标志的信息的摆放指示交互界面，以指示拣货员摆放对应货物于周转位
S23
在对应货物的标识信息与订单货物的标识信息不一致时，切换拣选指示交互界面为包含病单提示信息的病单提示交互界面

图 3

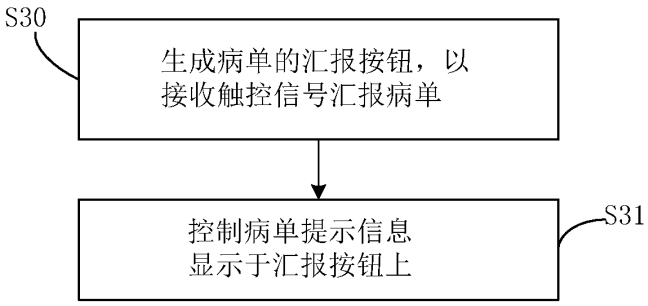

S30
生成病单的汇报按钮，以接收触控信号汇报病单
控制病单提示信息显示于汇报按钮上
S31

图 4

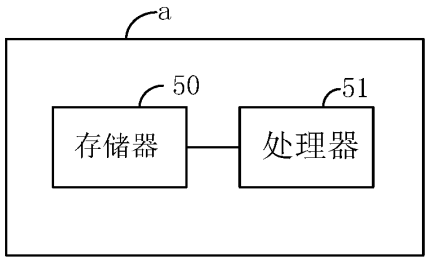

a
50
存储器
51
处理器

图 5

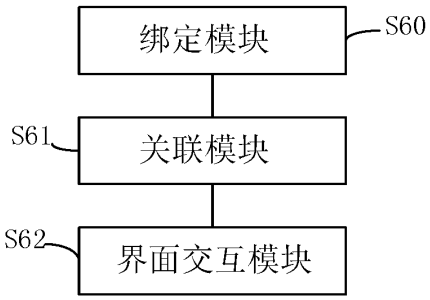

绑定模块
S60
S61
关联模块
S62
界面交互模块

图 6

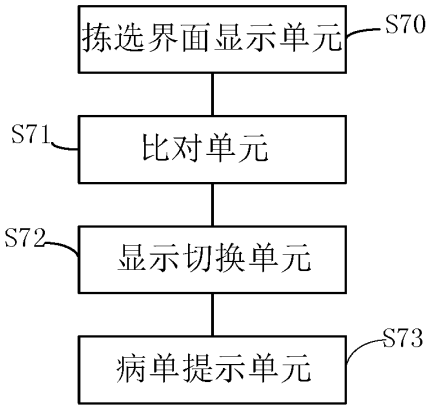

拣选界面显示单元
S70
S71
比对单元
S72
显示切换单元
病单提示单元
S73

图 7


病单汇报单元
S80
S81
显示控制单元

图 8

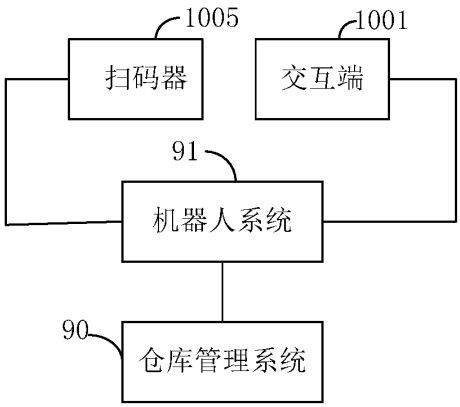

1005
1001
扫码器
交互端
91
机器人系统
90
仓库管理系统

图 9

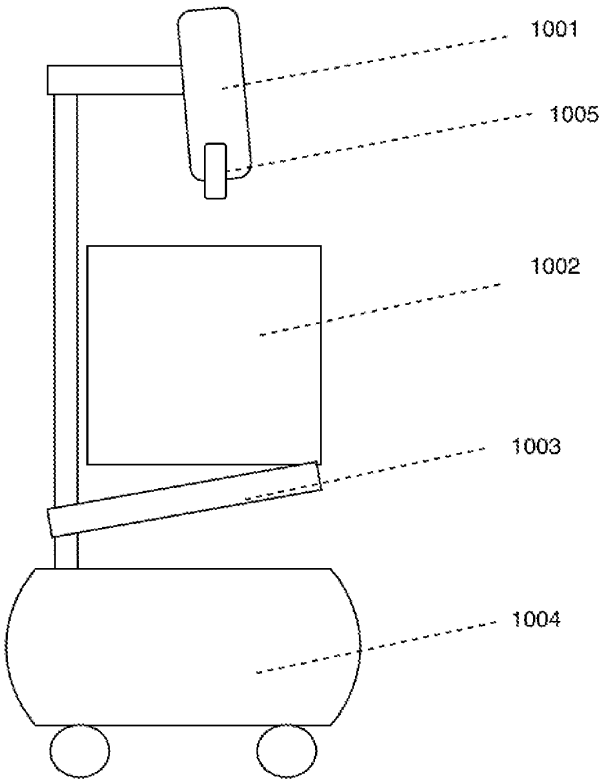


图 10

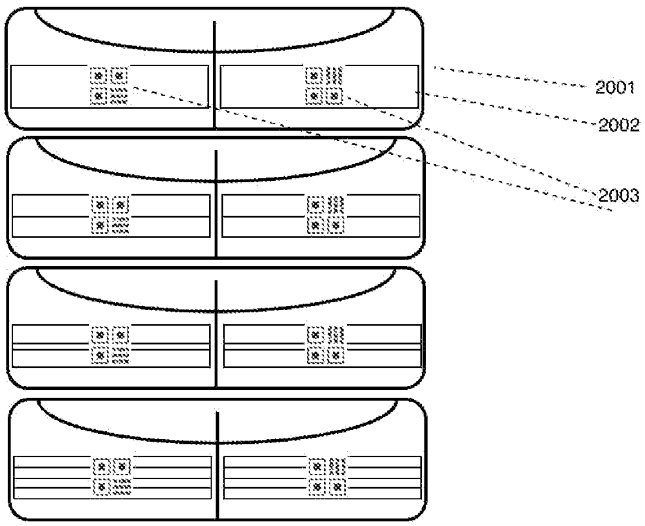


图 11

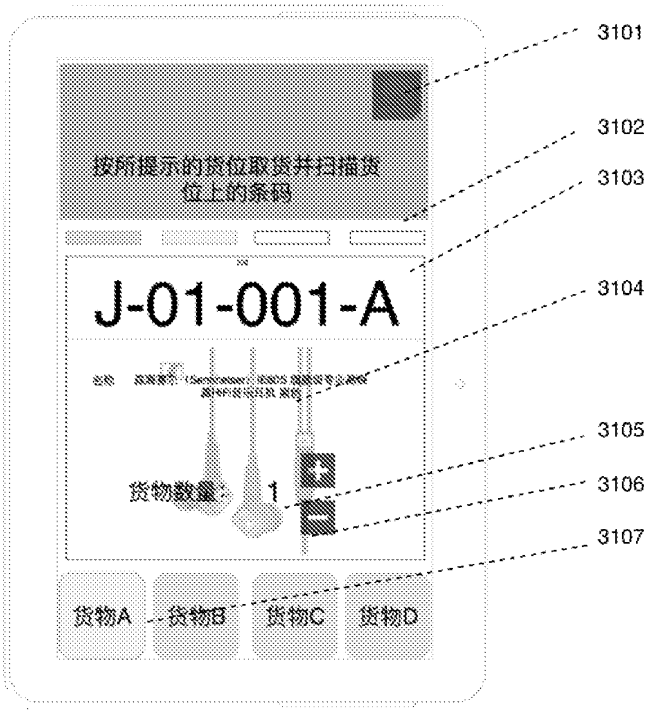

3101
3102
3103
3104
3105
3106
3107
按所提示的货位取货并扫描货位上的条码
J-01-001-A
货物数量：
1
货物A
货物B
货物C
货物D

图 12

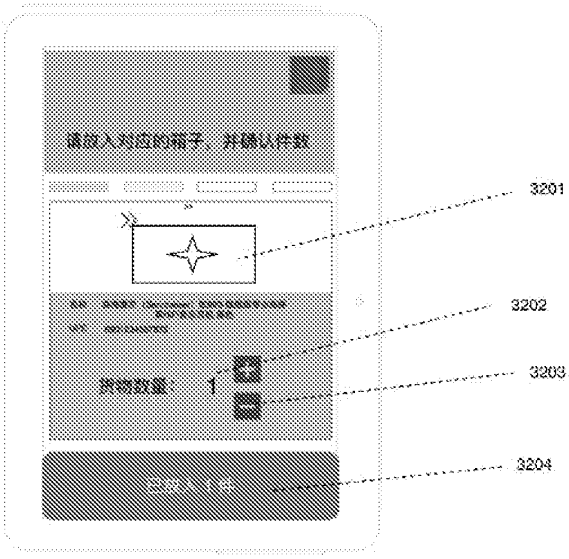

3201
3202
3203
3204
货物数量：
1

图 13

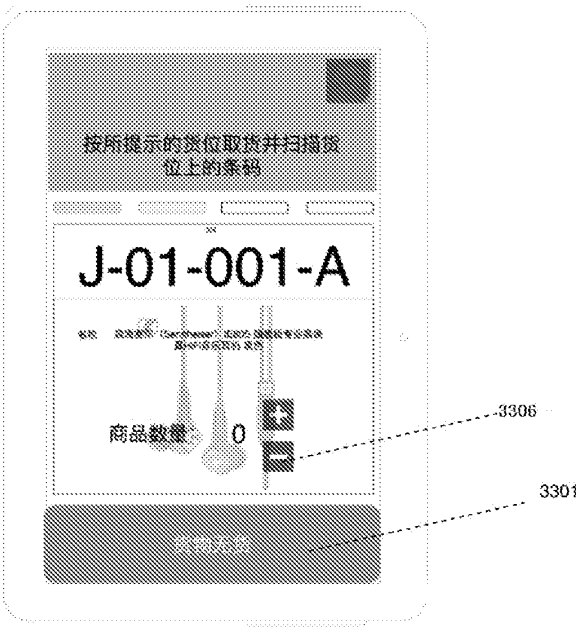


图 14