# 目录

功能概要设计	3
业务顺序图	4
系统工作流程图	5
拣货	5
订单分配给拣货员	5
小车运货架到拣货员面前	5
拣货员拣一个货架上的货	6
小车将货架运回仓储区	7
订单切换	8
补货	9
补货员对商品扫码,小车取货架	9
小车运货架到补货员面前(同拣货)	9
补货员将商品放到货架	10
小车将货架运回仓储区(同拣货)	10
商品切换	10
盘点	10
按货架盘点	10
按商品盘点	11
按拣货员/订单盘点	11
软件模块图	12
软件 UML 图	13
包图	13
类图	13
数据表结构	14
持久记录	14
实时状态记录	16
日志、异常记录	18
通讯协议	19
通信协议格式	19
头文件属性	19
功能码	19

路径规划	22
选择策略	
算法实现逻辑	
计算待选货架	
确定货架	
路径搜索	
待确定问题:	2/

### 功能概要设计

- 1. 产品上架
  - a) 扫码仓库库位条码/直接手动输入库位编号(库区-通道-货架-层号-格号)
  - b) 再依次扫码产品/直接录入产品 ID(按箱/组合上架产品暂不考虑)
- 2. 选择订单开始打包商品,绑定订单和盛放商品的容器,简称订单容器
- 3. 获取订单中的产品
  - a) 选择小车设备(可能当前有多个设备可用)和目标货架(可能有多个货架上有对应商品)
  - b) 分配设备取货(设备自行制定行走路线,给出相对坐标值,只需要向减少间 距方向移动即可)
  - c) 拣货员将商品从货架下,扫码/直接出库产品,然后拿至订单容器
  - d) 设备归位货架(同b,都属于在两点间通过设备移动货架)
- 4. 循环 2 中步骤,直至订单完成,换新订单
- 5. 安排设备充电

# 业务顺序图

员工 (扫描)订单拣货、扫 码商品补货 选择小车、货架 按预定路线,将货架送至拣货员,排队等候 拣货员拿商品下 架、补货员上架 送货架回指定位置 订单完成,换新订单 小车空闲或电量低于 40% 到指定充电桩充电 充电完成 进入待机状态 盘点员选货架盘点 选最近空闲小车 按预定路线,将货架送至盘点员,排队等候 盘点员记录实际商 品名称规格和数量

中央系统

小车设备

### 系统工作流程图

# 



#### 拣货员拣一个货架上的货



#### 小车将货架运回仓储区



### 订单切换



#### 补货

补货应该是先给出补货计划,补货计划是对于订单的预期以及当前库存量得到的, 所以,补货商品是在库存中有预期的对应库位的。

操作是拣货的逆向过程,区别有两点:1,定位货架的查询条件不同:当补货员扫描商品后,根据要补货的数量和货架自身空位量,以及最近一周跟补货商品的销售相似度,综合考虑来决定为哪个货架进行补货,从而选择哪个货架;而拣货需要是订单中的产品,所以只需要考虑,订单需要移动的货架数量、商品先进先出和距离拣货员的距离作为考虑因素。2,货架往返的执行结果不同:对于要补货的货架是上架商品,拣货是相反的下架商品。

#### 补货员对商品扫码,小车取货架



#### 小车运货架到补货员面前(同拣货)

#### 补货员将商品放到货架



### 小车将货架运回仓储区(同拣货)

#### 商品切换

补货员换个商品进行扫码

#### 盘点

盘点操作跟拣货类似,两个区别分别是:1,对于货架的选择条件,此处是随机一个货架;2,没有对货物的上下架,仅检查核实,操作之后没有商品的增减。

#### 按货架盘点

随机选中一台货架,给出系统中货架上的产品及数量,由盘点员确认对应的实际结果。

### 按商品盘点

随机选中一款商品,给出系统中的货架上的产品及数量,有盘点员确认对应的实际结果。

### 按拣货员/订单盘点

# 软件模块图

拣货 应用 订单状 设备状 态监控 模块 态监控 盘点 初始化\ 补货 设备移 设备排 设备充 业务 模块 动货架 队 电 商品入 拣货盘 库上架 点下架 路径规 基础 设备通 选车\货 信 架策略 功能 划 商品信 充电桩 基础 订单信 信息 资料 息 息 设备信 库位信 拣货台 息 息 信息

# 软件 UML 图

# 包图



# 类图

基础信息 类实体

基础功 能类库



# 数据表结构

#### **持久记录**(用于初始化)

#### 拣货员表

人员 ID:1

姓名:张三

性别:男

权限:11

职位:管理员

年龄:20

手机:150XXX

联系地址:南山蛇口

#### 货架信息表

货架 ID:1

货架编码(6 位:仓库 2+行数 1+列数 2+层数 1):02A271

绝对坐标 X, Y, Z: (2, 3, 1)

货架层数:4

货架面数:2

各面 (分号分隔) 每层格数: 01020201; 01020301

类型(冗余字段:1小2中3大11冷):1

#### SKU 信息表

SKU ID: 1

商品名称:水杯

库存数量:3

型号:300ml

颜色:红色

尺寸 (mm): 20\*200\*2000

重量(g): 200

备注信息:易碎

#### 商品信息表(bak)

商品 ID(通过条码/ID 唯一定位):1

SKU ID: 1

货架 ID:1

货架面号(最多4个面):1

库位号(当前货架所有库位自下到上,自左到右编号):2

{此库位仅用于显示给拣货员:若将库位,层号信息分别用数

据记录表示,数据冗余不增加查询和计算效率}

商品名称及规格(用于显示):水杯;红色300ml

生产日期:2015-07-01

过期日期:2016-12-31

尺寸规格(mm): 20\*200\*2000

重量(g): 200

数量:2

上架时间(扫码/指派):2016-07-01 10:51:50

出库时间(扫码/指派):2016-07-10 10:51:50

商品状态(0上架2出库3部分出库):0

#### 设备信息表

设备 ID:1

设备序号(可读编号): S0012

状态(0待命1取货2运货4充电11故障):1

绝对坐标 X , Y , Z : (2,3,1)

IP地址:192.168.1.111

厂家:XX有限公司

生产日期:2016-07-17

上线日期:2016-07-19

备注:哈哈哈

#### 仓库内站点(补货/拣货台/充电桩)

序号 ID:1

可读序号: HT002

仓库 ID:1

位置索引:1

绝对坐标 X , Y , Z : (2,3,1)

类型(5补货3拣货2充电桩):2

状态(1空闲2工作中9故障):2

备注:

#### 仓库内位置坐标表

位置 ID:1

仓库序号:2

绝对坐标 X , Y , Z: (2,3,1)

状态(0正常9故障):0

类型(1货架点2拣货台3补货台4充电桩5路交叉点):1

#### 仓库内路线表

序号 ID:1

仓库序号:2

位置 1 ID:1

位置 2 ID:2

类型(1正向2反响3双向):1

状态(0正常8阻塞9故障):0

#### 实时状态记录(用于跟踪调试 - Mysql)

#### 实时订单表

订单开始拣货时增加记录,每次录入商品更新记录

订单号:5542144

商品总数:5

商品信息(SKU ID, 数量):1,2;3,1;4,1;6,1

拣货员 ID:3

取货设备(冗余字段:设备编号):1,2

取货商品(冗余字段: SKU ID, 条码 ID, 数量;):1,1,1;1,2,1;3,3,1

已取数量:3

状态(0新订单1拣货中2完成拣货9异常):1

#### 实时移动货架表

给设备发布取货任务时增加记录,小车业务状态改变后更新状态

货架 ID:1

设备 ID:1

商品数量:1

商品 ID (通过条码/ID 唯一定位):1,2,3

SKU ID (同个 SKU 包含多个商品): 1,2,3

订单 ID:1,2,3

拣货台 ID:1,2,3

状态(1取货中2已出库):1

开始取货时间: 2016-07-01 13:50:10

到达货架时间:2016-07-01 13:59:10

搬起货架时间:2016-07-01 13:59:10

送达货架时间: 2016-07-01 13:59:10

完成拣货时间: 2016-07-01 13:59:10

送回货架时间:2016-07-01 13:59:10

#### 实时员工行为(拣货/补货)表

员工每次扫码拣货、补货后增加一条记录

员工 ID:1

行为类型(1拣货2补货3上班4下班):1

商品 ID:11

SKU ID: 11

所在站台 ID:22

操作时间: 2016-07-01 13:50:10

#### 实时设备位置表

设备连接后,每秒增加5条记录(前期先用 Mysql,吞吐支持不到时再独立)

设备 ID:1

状态(0候命中1取货中2运货中3电量低4充电中11故障

12 失联):1

绝对位置 X , Y , Z: (2,3,1)

IP地址:192.168.1.111

当前时间: 2016-07-01 13:50:10

备注:电量低时记录电量,取货中时记录商品名称,运货中

时记录货架编号

### 日志、异常记录每步操作(用于历史备案 - 文档/Nosql)

#### 行为记录表

记录时间: 2016-07-01 11:20:50

对象类型(1设备2拣货员):1

行为主体 ID:1

操作步骤(功能名称):设备取货

日志内容(操作记录):设备接收取货指令(XXX)

#### 异常记录表

记录时间: 2016-07-01 11:20:50

对象类型(1设备2拣货员):1

行为主体 ID:1

操作步骤:设备取货

异常信息:发信息(XXX)获取设备(XXX)状态,响应超时

# 通讯协议

# 通信协议格式

开始位	<	
包数据高字节	0	
包数据低字节	N1	
保留位高字节	头文件属性	
保留位低字节	头文件属性	
功能码 1	0x01	
功能1数据高字节	0	
功能1数据低字节	N1	
功能 2、3	功能保留(6位)	
功能码 4	0x04	
功能 4 数据高字节	0	
功能 4 数据低字节	N4	
数据位 1	0xAF	
数据位 2	0xAF	
数据位 N1	0xAF	
若有其他功能的数据则依次顺序排序,若		
没有则不保留位置(包括功能1)		
校验码	0xAF	
校验码	0xAF	

# 头文件属性

属性名称	所在位置	参数说明	
是否需要回复	低字节低位第 2 位 0000 0000 0000 0010	0:不需要回执 1:需要	

# 功能码

功能名称	功能码	数据位数据格式
上位机:	0x10	工作状态 (1 Byte) {0闲置,2充电,3取货架,4送拣货台,5
查询状态		排队,6归位货架,1故障},电量(1 Byte){百分比值},X坐
		标(2 Byte),Y坐标(2 Byte),Z坐标(1 Byte)

上位机:	0x20	充电桩 ID(2 Byte),第一步 X(2 Byte),第一步 Y(2
安排充电		Byte),第一步Z(1 Byte),,第i步X(2 Byte),第i步Y
		(2 Byte), 第 i 步 Z(1 Byte), 最后一步 X(2 Byte), 最
		后一步 Y ( 2 Byte ) , 最后一步 Z ( 1 Byte )
上位机:	0x21	保留位(2Byte),第一步 X(2 Byte),第一步 Y(2 Byte),第
移动到位		一步 Z(1 Byte),,第 i 步 X(2 Byte), 第 i 步 Y(2 Byte),
置等待		第 i 步 Z ( 1 Byte ), 最后一步 X ( 2 Byte ) , 最后一步 Y ( 2
		Byte ), 最后一步 Z (1 Byte )
上位机:	0x22	货架 ID(2 位),第一步 X(2 Byte),第一步 Y(2 Byte),第
去找货架		一步 Z(1 Byte),,第 i 步 X(2 Byte), 第 i 步 Y(2 Byte),
		第 i 步 Z ( 1 Byte ), 最后一步 X ( 2 Byte ) , 最后一步 Y ( 2
		Byte ),最后一步 Z (1 Byte )
上位机:	0x23	拣货台 ID(2位),第一步 X(2 Byte),第一步 Y(2 Byte),
运货架到		第一步 Z(1 Byte),,第 i 步 X(2 Byte), 第 i 步 Y(2
拣货台		Byte ) , 第 i 步 Z ( 1 Byte ), 最后一步 X ( 2 Byte ) ,最后一
		步 Y(2 Byte), 最后一步 Z(1 Byte)
上位机:	0x24	货架 ID(2 位),第一步 X(2 Byte),第一步 Y(2 Byte),第
送回货架		一步 Z(1 Byte),,第 i 步 X(2 Byte), 第 i 步 Y(2 Byte),
到仓储区		第 i 步 Z ( 1 Byte ), 最后一步 X ( 2 Byte ) ,最后一步 Y ( 2
		Byte ), 最后一步 Z (1 Byte )
小车:	0x30	工作状态 (1 Byte ) {0 闲置, 2 充电, 3 取货架, 4 送拣货台, 5
当前状态		排队,6归位货架,1故障},电量(1 Byte){百分比值},X坐
/心跳		标(2 Byte),Y坐标(2 Byte),Z坐标(1 Byte)
小车:	0x31	电量(2 Byte){百分比值),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2
电量低		Byte), Z 坐标(1 Byte)
小车:	0x32	障碍距离(2 Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z
遇到障碍		坐标(1 Byte)
小车:	0x33	货物重量(2 Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z
超载		坐标(1 Byte)
小车:	0x34	货物重量(2 Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z
货物不稳		坐标(1 Byte)
小车:	0x39	保留位(2Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z 坐标
未知异常		(1 Byte)
小车:	0x41	保留位(2Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z 坐标
找到货架		( 1 Byte )
并抬起		

小车:	0x42	保留位(2Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z 坐标
到拣货台		(1 Byte)
小车:	0x43	保留位(2Byte),X 坐标(2 Byte),Y 坐标(2 Byte),Z 坐标
送回货架		(1 Byte)
并放下		

# 路径规划

直接按坐标接近来决定行走方向,转弯越少越好

#### 选择策略 (移动总曼哈顿距离最短)

#### 选订单:

初始订单时,按时间前 N 个(选择有更多共同商品,或者在相同货架的订单);

换新订单时,最早订单(选择跟当前拣货员待拣商品更多重合的订单)

#### 选货架:

拣货时,选择拥有更多待检订单商品、靠近拣货台的货架

补货时,选择跟对应 SKU 出货频率接近的货架,同时满足更接近(大于)当前商品尺寸空库位的货架

#### 选小车:

最靠近货架的空闲小车

## 算法实现逻辑

绿色背景为当前方案

### 计算待选货架

Si: 第i个货架, Gi: 第i个商品 SKU, Gic: 第i个商品有c个

- 1,当前拣货员=》所有订单
- =》所有商品 SKU 及 数量
- =》所有商品货架及对应货架上商品数量
- =》按商品 SKU 分类取得所有货架组合
- =》计算每个商品满足数量的货架组合
- =》货架原子集(用小单元组合)
- =》从每个商品的组合中挑选一个重新组合,并去重
- =》货架原子集(用小单元组合)
- <mark>2 ,</mark> 当前拣货员 = 》 所有订单
- =》所有商品 SKU 及 数量
- =》所有商品货架及对应货架上商品数量
- =》所有货架组合
- =》计算所有商品满足数量的货架组合
- =》货架原子集(用小单元组合)

G1: S1+S2, S2+S3, S1+S3

G2: S1, S3

G3: S2, S3

G4: S2, S4

S1 : G1c, G2c

S2: G1c, G3c, G4c

S3: G1c, G2c, G3c

S4: G4c

#### 确定货架

获得货架集合

- =》集合所有货架到拣货台的总距离
- =》最小距离,相同距离用最少货架,货架数相同随机取

#### 路径搜索

#### 数据结构的复杂度

V: 节点数; E: 路径数; Degree(V): 节点维度(V节点路径数)

4±+5/夕子5	空间	时间复杂度		
结构名称 	复杂度	增加一条路径	相邻节点的路径	遍历一个节点的路径
路径	Е	1	Е	Е
邻接矩阵	V <sup>2</sup>	1	1	V
邻接链表	E+V	1	Degree(V)	Degree(V)

由于仓库的结构中每个节点仅跟附近节点有路径,大部分节点之间没有连接,使用邻接矩阵将太多空间闲置,路径的查询效率相对有点低,暂时考虑使用邻接链表实现。

下标	数据	节点位置	名称	边指针列表
1	22	22 , 33 , 11	AA	索     权     距     索     权     距     引     重     窓     权     距     引     重     窓     日     記     日 </td
2	33	22 , 43 , 11	AB	索     权     距       引     重     离       1     1     1         京     权     距       引     重     离       3     1     1
3	44	22 , 53 , 11	AC	索     权     距       引     重     离       1     1     1         京     权     距       引     重     离       2     1     1
4	55	32 , 53 , 11	CA	索     权     距       引     重     离       1     1     1
5	45	33 , 53 , 11	СВ	
6				

#### 搜索算法

1. 深度优先搜索:沿一条路纵向搜索

2. 广度优先搜索:按层次横向搜索

#### 最短路径算法

1. Dijkstar:从未访问节点中选择距离出发点最短路径的节点,直到所有节点被访,数据结构用邻接链表

=》结果是两点间的最短路径,若需要计算所有节点间距离也可以,则需要为每个节点都执行当前算法,整体时间复杂度跟 floyd 算法一致,但 floyd 算法的计算量小。

#### 在未访问节点中寻找最短路径节点的算法逻辑:

**初始代码逻辑**:外层循环遍历未访问节点列表,内层循环遍历已访问节点列表,依次判断两个循环中节点间的最短距离,两个列表节点数和固定,时间复杂度为 $O(n^2)=n^*(n-m)$ , m,n分别为未访问和全部节点数

```
int minIdx = 0, minDistance = Int32.MaxValue, tmpLen;
foreach (int item in UnkownList)
{
    foreach (KeyValuePair<int, int> visitor in VisitedList)
    {
        tmpLen = graph.CheckEdgeDistance(item, visitor.Key);
        if (tmpLen > 0 && tmpLen + visitor.Value < minDistance)
        {
            minIdx = item;
            minDistance = visitor.Value + tmpLen;
        }
    }
}
pathList.Add(graph.GetHeadNodeByID(minIdx));
VisitedList.Add(minIdx, minDistance);
UnkownList.Remove(minIdx);</pre>
```

**优化后的逻辑**:先在未访问节点列表中循环,找到跟起点建立联系节点的最短距离,再循环更新未访问节点中通过所选节点被缩短的距离,时间复杂度为 O (n) = 2\*m, m 为未访问节点数(未访问节点会越来越少)

```
int minIdx = 0, minDistance = Int32.MaxValue, tmpLen;
//先找到当前最小的距离值
foreach (KeyValuePair<int, int> item in UnkownList)
{
    if (item.Value > 0 && item.Value < minDistance)
    {
        minIdx = item.Key;
        minDistance = item.Value;
    }
}
pathList.Add(graph.GetHeadNodeByID(minIdx));
VisitedList.Add(minIdx, minDistance);
//再更新新节点减少的距离
foreach (KeyValuePair<int, int> item in UnkownList)
{
    tmpLen = graph.CheckEdgeDistance(item.Value, minIdx);
    if (tmpLen > 0 && (item.Value < 0 || tmpLen + minDistance < item.Value))
    {
        UnkownList[item.Key] = tmpLen + minDistance;
    }
}</pre>
```

- 2. Floyd-Warshall: 计算每个节点(A)对任意两点间(X、Y)距离的贡献,若XY 两点间距离因节点A而缩短,则用A作为XY间路线的一站,数据结构用邻接矩阵
  - =》结果是任意两点间的最短距离,优点是一次计算一直使用,缺点是计算的时间复杂度较高 $(O(V^3))$

# 3. 最终算法(两种都实现,分别用于不同场景)

- a) 默认使用第二种算法,调度时只需知道起止点则不需要计算路径,可以直接使用初始计算结果
- b) 当设备遇到故障或者遇到堵塞时,需要重新规划路线时,将某个位置设为不可行,通过第一种方案重新计算路径。

#### 待确定问题:

1. 对接原 OMS/WMS 数据 (订单、产品)的方案

#### 关键点:

- 订单信息:仅需要可以定位到商品即可(商品 ID),需要 OMS 提供接口获取 订单对应的产品(通常商家可能不愿意提供订单的客户信息)
- 产品所在库位信息:跟WMS 系统绑定,或者用WMS 中产品信息进行初始化
- 库位、拣货台、充电桩及设备信息:独立导入/录入

#### 2. 数据存储方案

#### 关键点:

- 基础信息存储在持久数据库 Mysql 中(数据格式相对固定不考虑 Nosql, 收费不考虑 Sqlserver,选择 Mysql)
- 多个小车位置状态改变频繁,每秒更新 5 次小车位置,Mysql 可以胜任 100 台左右小车,若更多小车,则需要引入实时数据库 ExtremeDB (会有高并发不考虑内存数据库 Sqlite)
- 3. 对设备的路径规划及运动控制是设备独立实现,不采用中心调度
- 4. 入库/补货阶段如何通过商品二维码跟商品 SKU 做绑定