版本号	V1. 0		
日期	2015.4.7		

手机室内交互式导航软件 软件需求说明书

项目名称: 手机室内交互式导航软件

项目团队: 齐盼攀 2013141463085

浦岸峰 2013141463103

2
2
2
3
3
3 3 3 4
5
5 5
· .

软件需求说明书

1引言

1.1 编写目的

本文档为手机室内交互式导航软件的设计、实现、测试以及验收提供重要依据,也为评价系统功能和性能提供标准。本文档可供用户、项目管理人员、系统分析人员、程序设计人员以及系统测试人员阅读和参考。

1.2 背景

项目名称: 手机室内交互式导航软件

项目来源: 第四届"中国软件杯"大学生软件设计大赛赛题(A类)

项目背景:智能手机上的地图 APP 给我们的生活带来了极大的便利,

但仅限于室外应用。然而机场等大型公共建筑内部人流复杂,寻找一条通向目的位置的路径很不直观。随着移动互联网蓬勃发展,各种基于位置服务(Location Based Service)应用层出不穷,为解决室内导航的问题提供了一条路径。

1.3 定义

三角定位算法:利用待测目标与三个或者三个以上的已知的参考点之间的距离信息估计目标位置的算法

位置指纹识别算法: 依靠表征目标特征的数据库进行识别的算法

卡尔曼滤波算法:一种利用线性系统状态方程,通过系统输入输出观

测数据,对系统状态进行最优估计的算法

DV-Distance 自定位算法: 一种基于多跳机制的定位算法, 其相邻节点间的距离通过 RSSI 测距技术实际测量得到

RP: Route Production/Route Planning, 算路

Di jkstra **算法:** 从一个顶点到其余各顶点的最短路径算法,解决的是有向图中最短路径问题。

A*算法: 一种静态路网中求解最短路最有效的直接搜索方法

1.4 参考资料

[1] Duvallet F, Tews A D. WiFi position estimation in industrial environments using Gaussian processes [C]. Proc of IEEE RSJ, 2008: 2216-2221.

[2] Salvatore Cavalieri. WLAN-based outdoor localization using pattern matching algorithm [J]. International

[3] 林玮, 陈传峰. 《基于 RSSI 的无线传感器网络三角形质心定位算法》[J]. 现代电子技术, 2009(2): 180-182.

[4] Roger S. Pressman. 《软件工程——实践者的研究方法》[M]. 2008.

2 任务概述

2.1 目标

本项目的目标是开发一款用于机场等大型公共建筑的基于安卓的手机 APP,实现快速路径规划,以友好、可视化、交互的方式,引导旅客前往目的位置。要求实现以下功能:

- 以适当的方式将模拟机场平面图转换为数字化地图;
- 根据提供的模拟定位服务接口,或结合麦克风、摄像头等各类传感器,获取位置信息;
- 路径规划功能,根据手机当前位置及目的位置,规划最优路线,并且可以设置途中

想要经过的"中转点","中转点"数目至少为1个;

● 交互式引导功能及纠偏功能,以友好、可视化、交互的方式引导旅客前往目的位置, 若途中"走偏",可重新规划路径,着重考虑用户体验。

2.2 用户的特点

- 本软件最终用户具有以下特点:
- 进入机场等大型公共建筑难以辨别方向的各年龄人群;
- 不知道具体登机流程的各年龄人群;
- 老人、小孩等易在大型建筑物内迷路的人;
- 有沟通障碍的人;

2.3 假定和约束

经费限制:无

开发期限: 2015.3.11—2015.6.10

3 需求规定

3.1 对功能的规定

编号	名称	简述	输入数据	处理(算 法)	输出	优先级(递增 型)	备注
SRS-001	显示当前位置数据	在地图上 显示用户 的当前位 置	无	三角形位 置指纹识 别定位法	用户的当前位置	1	
SRS-002	显示地图	显示图像 化的平面 地图	无	无	平面地图	1	
SRS-003	查找地点	在地图上 标出用户 想知道的 场所的地 点	地点名	无	平面上的 地点显示	1	

SRS-004	路线规划	根输入名名点 我到径上来 我们是我们的和政会,是我们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们的一个人,我们们们的一个人,我们们们们的一个人,我们们们们的一个人,我们们们们们们的一个人,我们们们们们们们的一个人,我们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们们	起点、终点	Dijkstra、 A*算法	从用户的 当前位置 到目的地 的路线	1	
SRS-005	路线修正	用户走偏,系统,重新,并在地图,并是是。 出图的简	当前地点、 终点	Di jkstra、 A*算法 简单的手	修正的路线	2	
SRS-006	放缩地图	単操作	用户手势	尚早的子 势识别	后的地图	4	
SRS-007	显示方向信息	显示用户 的前进方 向,可以在 地图上用 一个箭头 形状的图 标表示	无	无	用户前进 方向	3	
SRS-008	旋转地图	地图的简 单操作	用户手势	简单的手 势识别	旋转后的 地图	4	
SRS-009	输出友好 提示	导航过程 中给用户 一些提示	无	无	文字提示	5	
SRS-010	语音导航	通过语音 告诉用户 下一步该 干什么	无	无	语音提示	5	

软件应支持的终端数和应支持的并行操作的用户数: 100

3.2 对性能的规定

3.2.1 精度

在往数据库文件中添加数据时,要求输入数准确;

在向数据库文件提取数据时,要求数据记录定位准确;

3.2.2 时间特性要求

- 客户端一般响应时间不超过1秒;
- 定位时间不超过1秒;
- 搜索地点时间不超过1秒;
- 路径规划时间不超过1秒;
- 重新规划路径时间不超过1秒;

3.2.3 灵活性

- 当在 Android4.0 以上系统运行时能够兼容;
- 当输入整数能自动转换为两位小数的精度,遇错误类型数据及时报错;
- 软件系统进行升级时保证用户数据的安全性

3.4 其他专门要求

- **系统的功能实现情况**: 用户可在本系统下实现各种用户要求的功能
- 系统的安全性: 对于系统的重要数据都有密码保护,具有一定的安全性
- 系统的容错性: 用户输错数据都有提示信息,具有较好的容错性能
- **系统的封闭性**: 用户的封闭性较好,用户基本上在提示信息下输数据。

4运行环境规定

4.1 设备

处理器型号: 高通骁龙 801, 华为海思 K920, 高通骁龙 800, 英伟达 T4 等常用安卓手机, CPU

内存容量: 512MB 及以上

输入及输出设备:一台联机的安卓手机

4.2 支持软件

操作系统:

Microsoft Windows 7

Microsoft Windows Server 2008

运行环境:

.NET FrameWork 3.5 或更高版本

Android4.0 或更高版本

4.3 接口

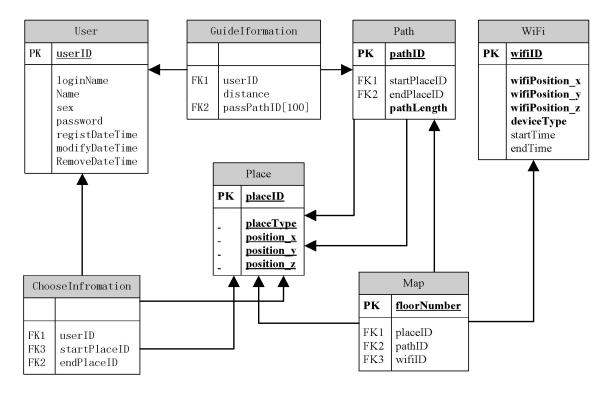
无

4.4 控制

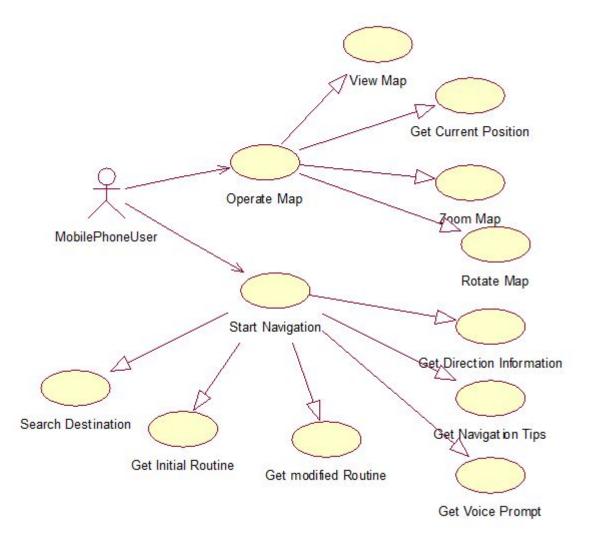
控制信号来源: 手机触摸屏、手机键盘

附件:

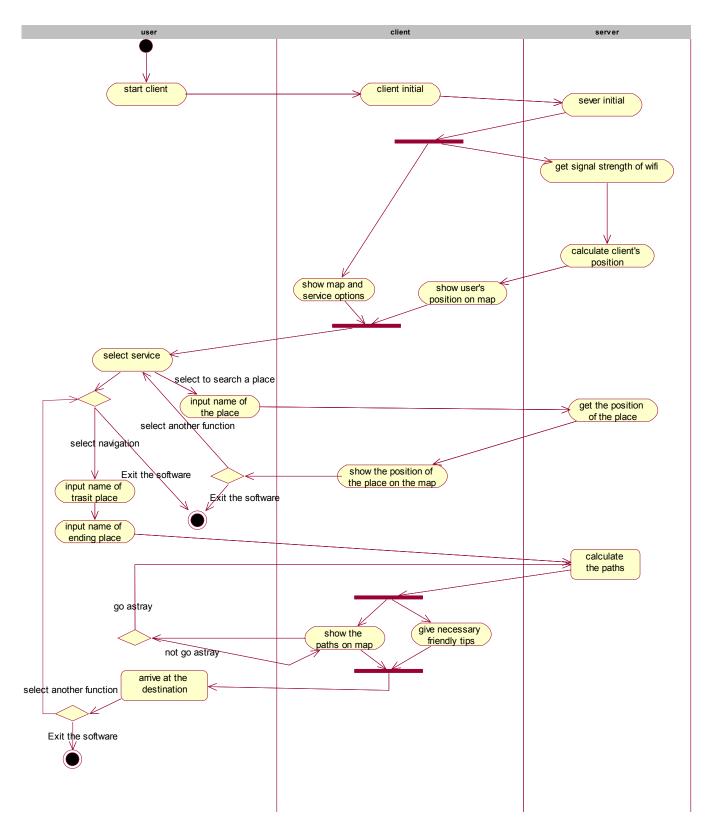
数据库模型图



用例图

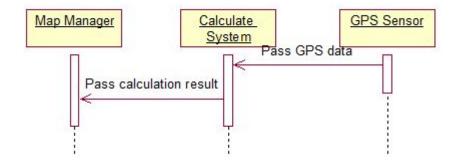


活动图

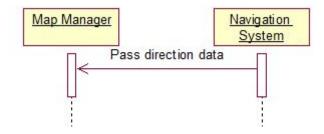


序列图

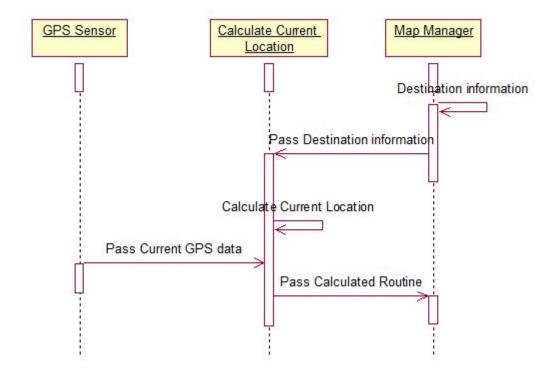
(1) GetCurrentPosition



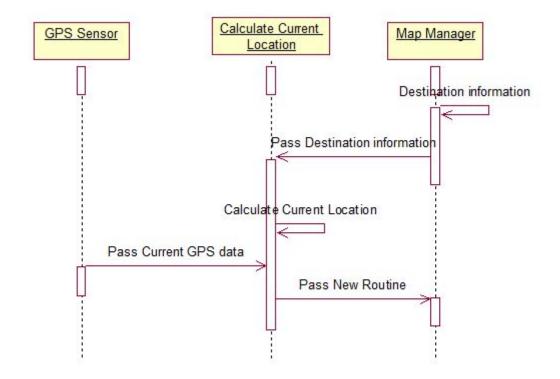
(2) GetDirectionInformation



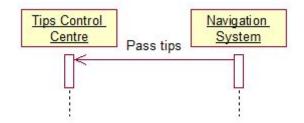
(3) GetInitialRoutine



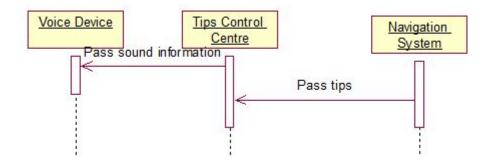
4 GetModifiedRoutine



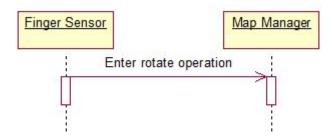
(5) GetNavigationTips



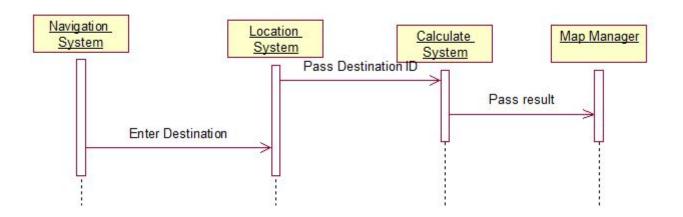
6 GetVoicePrompt



7 RotateMap



8 SearchDestination



9 ViewMap



10 ZoomMap

