

RobotScheduler - 机器人调度与路径规划系统

`RobotScheduler` 是一个基于 C++ 和 Qt 实现的机器人调度与路径自动规划仿真系统。该系统能够在二维网格地图上模拟多个机器人接收任务、规划路径并执行移动任务的过程，同时实现了动态的障碍物躲避和机器人间的碰撞避免。

已经上传到：

1 | <https://github.com/GodLiangJingYu/RobotScheduler.git>

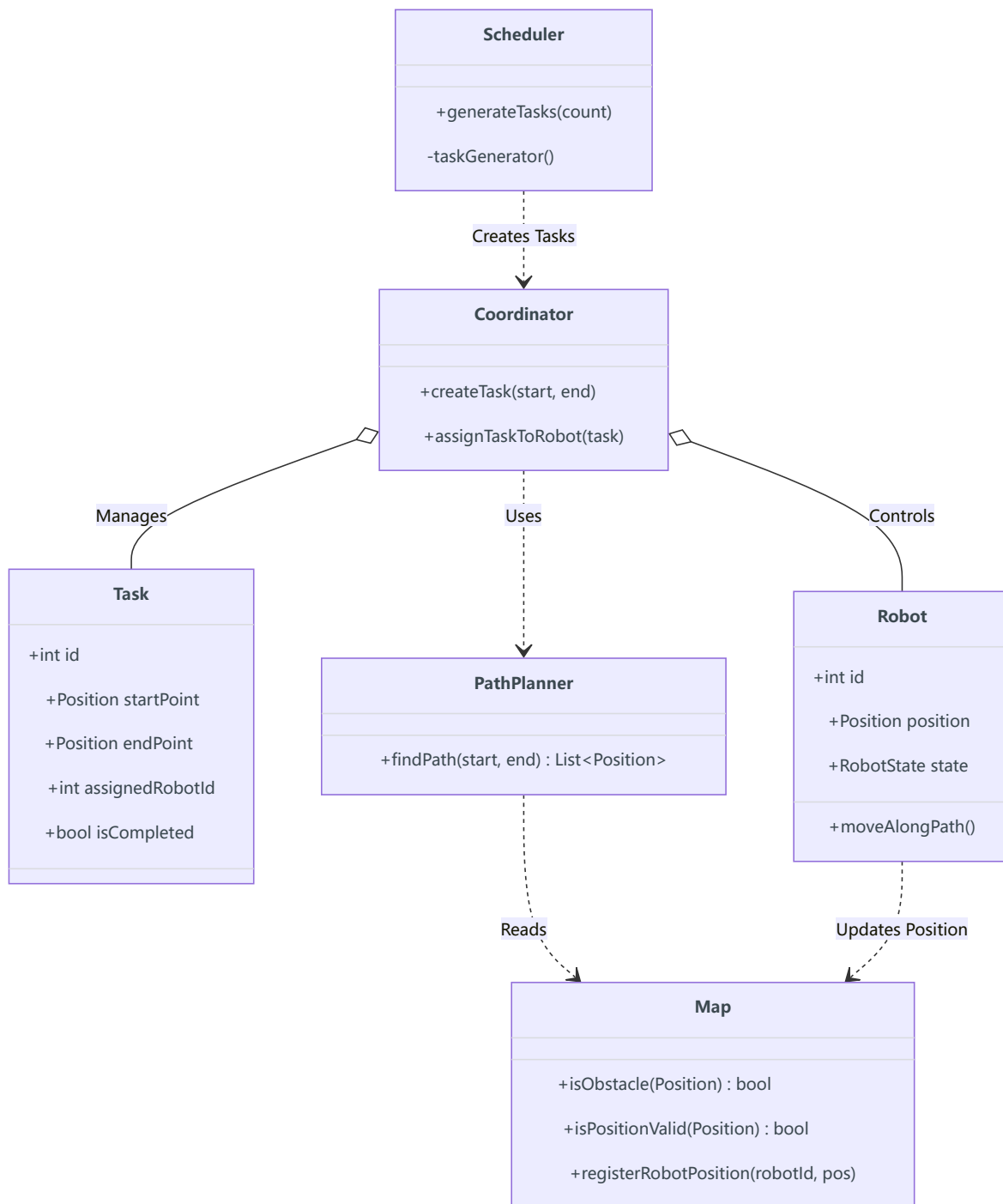
系统架构

项目采用了清晰的分层架构，将核心逻辑、后端处理、前端UI和数据存储分离，主要包括以下几个部分：

- 1. Core (核心层):** 定义了系统的基本对象模型。
 - `Robot` : 机器人对象，包含ID、位置、状态（空闲、执行任务等）。
 - `Task` : 任务对象，包含起始点和终点。
 - `Map` : 全局地图，一个巨大的二维网格（`10000x10000`），负责管理障碍物和机器人位置。
 - `Scheduler` : 任务调度器，负责按设定的频率生成新的随机任务。
- 2. Backend (后端):** 负责主要的业务逻辑和算法实现。
 - `Coordinator` : **系统总协调器**，是整个系统的“大脑”。它负责管理所有机器人和任务队列，将待处理的任务分配给最合适的空闲机器人，并调用路径规划器为机器人生成路径。
 - `PathPlanner` : **路径规划器**，实现了核心的寻路功能。
- 3. Frontend (前端):** 基于 `Qt5` 构建的图形用户界面。
 - `MainWindow` , `TaskPage` : 提供用户交互界面，用于设置机器人数量、任务总数和障碍物数量，并启动仿真。
 - `MonitorPage` : **实时监控与可视化界面**。通过 `QPainter` 将地图、机器人、障碍物和规划路径实时绘制出来，动态展示整个系统的运行状态。
- 4. Database (数据库):**
 - `DatabaseManager` : 使用 `SQLite` 对机器人和任务数据进行持久化存储，可以将仿真过程中的状态保存到数据库中。

Core (核心层) 概览

核心层定义了四个主要的类：`Robot`，`Task`，`Map`，和 `Scheduler`。它们之间的关系可以用下面的图来表示：



1. Map 类

Map 类定义了机器人赖以生存的二维世界。它不仅包含了静态的障碍物信息，还实时追踪所有机器人的动态位置。

职责:

- 管理一个巨大的二维网格 (10000x10000)。
- 存储和查询障碍物的位置。
- 注册、更新和注销机器人的实时位置。
- 提供位置有效性检查 (是否越界或为障碍物)。

关键实现细节:

- **空间网格:** 内部使用一个 `std::vector<std::vector<bool>> grid` 来表示地图, `true` 代表该坐标点是障碍物。
- **机器人位置追踪:** 使用 `std::unordered_map<int, Position> robotPosMap` 来快速查询指定 ID 的机器人的位置。

- **性能优化 - 空间分区 (Spatial Partitioning):** 地图非常大，为了在路径规划和碰撞检测时快速查找一个区域内的机器人，您巧妙地使用了空间分区技术。地图被划分为 `1250x1250` 个区块 (`BLOCK_SIZE = 8`)， `blockRobots` 记录了每个区块内有哪些机器人。这样在检测碰撞时，无需遍历所有机器人，只需检查当前区块和邻近区块内的机器人即可，极大地提高了性能。

伪代码: `registerRobotPosition`

```

1  function registerRobotPosition(robotId, position):
2      // 1. 锁定互斥锁，保证线程安全
3      lock mutex
4
5      // 2. 更新机器人的位置映射
6      robotPosMap[robotId] = position
7
8      // 3. 计算机器人所在的大区块的索引
9      blockX = position.x / BLOCK_SIZE
10     blockY = position.y / BLOCK_SIZE
11
12     // 4. 将机器人ID添加到对应区块的列表中
13     if block is valid:
14         blockRobots[blockX][blockY].add(robotId)
15
16     // 5. 解锁
17     unlock mutex
18 end function

```

2. Robot 类

`Robot` 类是系统中的执行单元，代表一个独立的机器人。

职责:

- 保存自身的状态，如 ID、当前位置、速度和工作状态（空闲、执行任务）。
- 根据 `PathPlanner` 规划好的路径进行移动。
- 向 `Map` 报告自己的位置更新。

关键实现细节:

- **状态机 (State Machine):** `Robot` 拥有一个 `RobotState` 枚举类型，至少包含 `IDLE`（空闲）和 `WORKING`（执行任务）等状态。这个状态是任务分配 (`Coordinator`) 的核心依据。
- **路径跟随:** 每个机器人被分配任务后，会获得一个由 `Position` 组成的路径列表。在其 `update` 或 `move` 方法中，它会从路径列表中取出下一个点，更新自己的 `position` 属性，并通知 `Map` 自己的位置发生了变化。

伪代码: `moveAlongPath`

```

1  class Robot:
2      path: List<Position>
3      currentPosition: Position
4
5      function moveAlongPath():
6          // 1. 如果路径为空，说明已到达终点
7          if path is empty:
8              state = IDLE
9              current_task_id = -1
10             return
11
12         // 2. 取出路径上的下一个目标点
13         nextPosition = path.front()
14         path.pop_front()
15

```

```

16 // 3. (可选) 可以模拟更平滑的移动, 而不是瞬移
17 // 例如: 计算朝向 nextPosition 的一个单位步长
18 // currentPosition = currentPosition +
step_towards(nextPosition)
19
20 // 4. 这里简化为直接移动到下一个点
21 previousPosition = currentPosition
22 currentPosition = nextPosition
23
24 // 5. 通知地图位置已更新
25 map.unregisterRobotPosition(id, previousPosition)
26 map.registerRobotPosition(id, currentPosition)
27 end function

```

3. Task 类

Task 是一个简单的数据结构, 用于定义一个工作单元。

职责:

- 描述一个任务, 包含唯一的 `id`、`startPoint` (起点) 和 `endPoint` (终点)。
- 记录任务的状态, 例如是否被分配 (`assignedRobotId`) 和是否已完成 (`isCompleted`)。

伪代码: 构造函数

```

1 class Task:
2     id: int
3     startPoint: Position
4     endPoint: Position
5     assignedRobotId: int
6     isCompleted: bool
7     createTime: time
8
9     constructor Task(id, start, end):
10         this.id = id
11         this.startPoint = start
12         this.endPoint = end
13         this.assignedRobotId = -1 // -1 表示未分配
14         this.isCompleted = false
15         this.createTime = now()
16     end constructor

```

它的逻辑非常直接, 主要是作为 `Scheduler` 和 `Coordinator` 之间传递信息的载体。

4. Scheduler 类

Scheduler 扮演着“任务发布者”的角色, 它模拟了外部世界持续不断下发新任务的场景。

职责:

- 在一个独立的线程中运行, 以避免阻塞主线程 (UI线程)。
- 根据设定的总任务数 (`totalTasks`), 按一定的时间间隔 (例如每秒1个) 生成新的随机任务。
- 调用 `Coordinator` 的接口将新创建的任务加入到待处理队列中。

关键实现细节:

- **多线程:** `Scheduler` 的核心 `taskGenerator` 方法在一个独立的 `std::thread` 中运行。使用 `std::atomic<bool> running` 变量来控制线程的启停。
- **任务生成:** 它使用 C++ 的 `<random>` 库在 `Map` 的有效范围内生成随机的起点和终点, 并确保这些点不是障碍物。

伪代码: `taskGenerator`

```

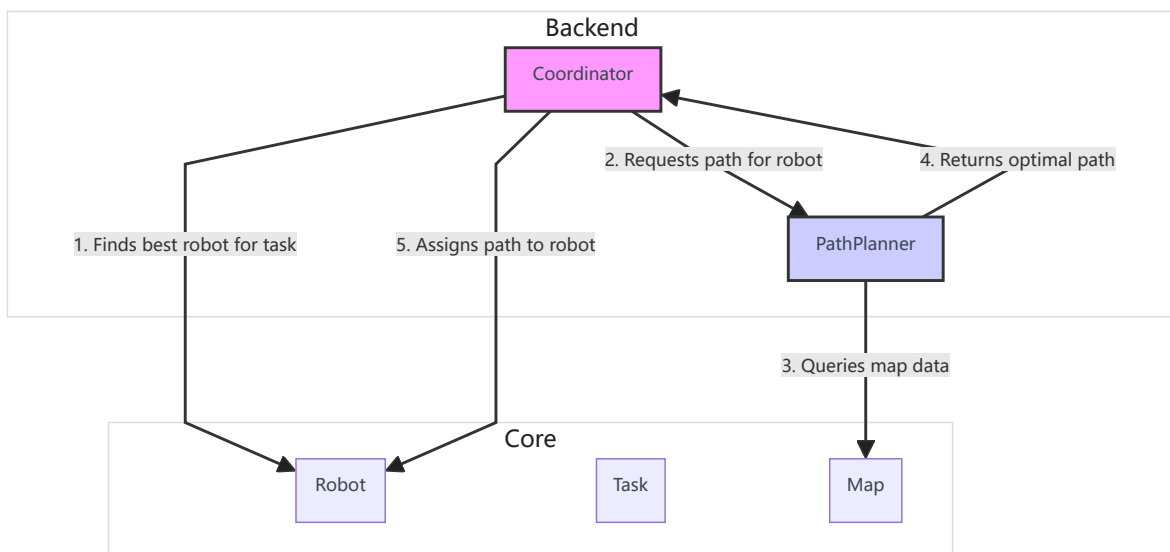
1 function taskGenerator():
2     while running and generatedTasks < totalTasks:
3         // 1. 生成随机的起点和终点
4         startPos = generate_random_position()
5         endPos = generate_random_position()
6
7         // 2. 验证坐标点的有效性
8         if map.isValidPosition(startPos) and
map.isValidPosition(endPos):
9             // 3. 如果有效, 则创建任务并通知协调器
10            coordinator.createTask(startPos, endPos)
11            generatedTasks++
12
13            // 4. 等待一段时间再生成下一个任务
14            sleep(1 second)
15        end while
16    end function

```

好的, 我们来深入剖析您项目中最核心的部分——**Backend (后端)**。后端是整个机器人调度系统的“大脑”和“决策中心”, 负责将 **Core** 层定义的数据模型驱动起来, 执行复杂的业务逻辑和算法。

Backend (后端)

后端由两个关键组件构成: **PathPlanner** (路径规划器) 和 **Coordinator** (总协调器)。它们一个负责“怎么走”(微观路径), 一个负责“谁去走”和“什么时间走”(宏观调度)。
它们之间的协作关系如下:



1. PathPlanner - 路径规划器

PathPlanner 的职责非常专一且关键: 在给定起点、终点和地图信息的情况下, 计算出一条最优 (通常是最短) 且无碰撞的路径。

算法核心: A* 寻路算法

- 评估函数: $f(n) = g(n) + h(n)$
 - $g(n)$: 从起点到当前节点 n 的实际代价。在网格图中, 这通常就是移动的步数。

- $h(n)$: 从当前节点 n 到终点的**估算代价** (启发函数)。您使用了**欧几里得距离** (两点直线距离), 这是一个非常好的选择, 因为它能保证找到最短路径 (因为估算值不会超过实际最短距离, 是“可接受的”启发函数)。

实现细节与伪代码

`PathPlanner` 的核心是 `findPath` 方法。下面是其详细的伪代码实现, 揭示了算法的每一步:

```
1  function findPath(startPos, endPos, map):
2      // 1. 初始化数据结构
3      // openSet: 优先队列, 存储待探索的节点, 按 f(n) 值从小到大排序
4      openSet = new PriorityQueue()
5      openSet.add(startPos, 0)
6
7      // cameFrom: 哈希表, 记录路径, key 是节点, value 是它的父节点
8      cameFrom = new HashMap()
9
10     // gScore: 哈希表, 存储从起点到各节点的 g(n) 值
11     gScore = new HashMap()
12     gScore[startPos] = 0
13
14     // fScore: 哈希表, 存储各节点的 f(n) 值
15     fScore = new HashMap()
16     fScore[startPos] = heuristic(startPos, endPos)
17
18     // 2. 主循环: 只要还有待探索的节点
19     while openSet is not empty:
20         // 2.1. 从 openSet 中取出 f(n) 值最小的节点
21         current = openSet.pop_smallest()
22
23         // 2.2. 如果到达终点, 回溯路径并返回
24         if current == endPos:
25             return reconstructPath(cameFrom, current)
26
27         // 2.3. 遍历当前节点的邻居 (上、下、左、右、以及对角线等8个方向)
28         for each neighbor in getNeighbors(current):
29             // 2.3.1. 检查邻居是否有效: 不能是障碍物或越界
30             if map.isobstacle(neighbor) or not
31             map.isValidPosition(neighbor):
32                 continue // 跳过无效邻居
33
34             // 2.3.2. 计算从起点经过 current 到达 neighbor 的 g(n) 值
35             tentative_gScore = gScore[current] + distance(current,
36             neighbor)
37
38             // 2.3.3. 如果这条路径更优
39             if tentative_gScore < gScore.getDefault(neighbor,
40             infinity):
41                 // 更新路径信息
42                 cameFrom[neighbor] = current
43                 gScore[neighbor] = tentative_gScore
44                 fScore[neighbor] = tentative_gScore +
45                 heuristic(neighbor, endPos)
46
47                 // 如果 neighbor 不在 openSet 中, 则加入
48                 if not openSet.contains(neighbor):
49                     openSet.add(neighbor, fScore[neighbor])
50
51     // 3. 如果 openSet 为空仍未找到终点, 说明路径不存在
52     return empty_path // 返回空路径
```

```

49 end function
50
51 function reconstructPath(cameFrom, current):
52     path = new List()
53     path.add_front(current)
54     while current in cameFrom:
55         current = cameFrom[current]
56         path.add_front(current)
57     return path
58 end function

```

动态避障 (Collision Avoidance): 更高级的 `PathPlanner` 还会考虑动态障碍物（即其他机器人）。在 2.3.1 检查邻居有效性时，除了检查静态障碍物，还会预测在机器人到达 `neighbor` 的时间点 `t`，该位置是否已被其他机器人预定。这通常需要 `Coordinator` 提供所有机器人的未来路径信息。

2. `Coordinator` - 系统总协调器

`Coordinator` 是整个系统的中枢神经。它不执行具体的寻路计算，但它**决策、调度和监控**所有事件的发生。

核心职责

1. 状态管理:

- 维护所有机器人列表 (`std::vector<Robot>`) 和任务列表 (如 `pendingTasks` , `completedTasks`)。

2. 任务分配 (Task Assignment):

- 当 `Scheduler` 创建一个新任务时，`Coordinator` 会收到通知。
- 它会遍历所有处于 `IDLE` (空闲) 状态的机器人。
- 计算每个空闲机器人当前位置到任务**起始点**的距离。
- 选择**距离最近**的那个机器人，将任务分配给它。这个“就近原则”是提高系统效率的关键策略。

3. 路径请求与执行:

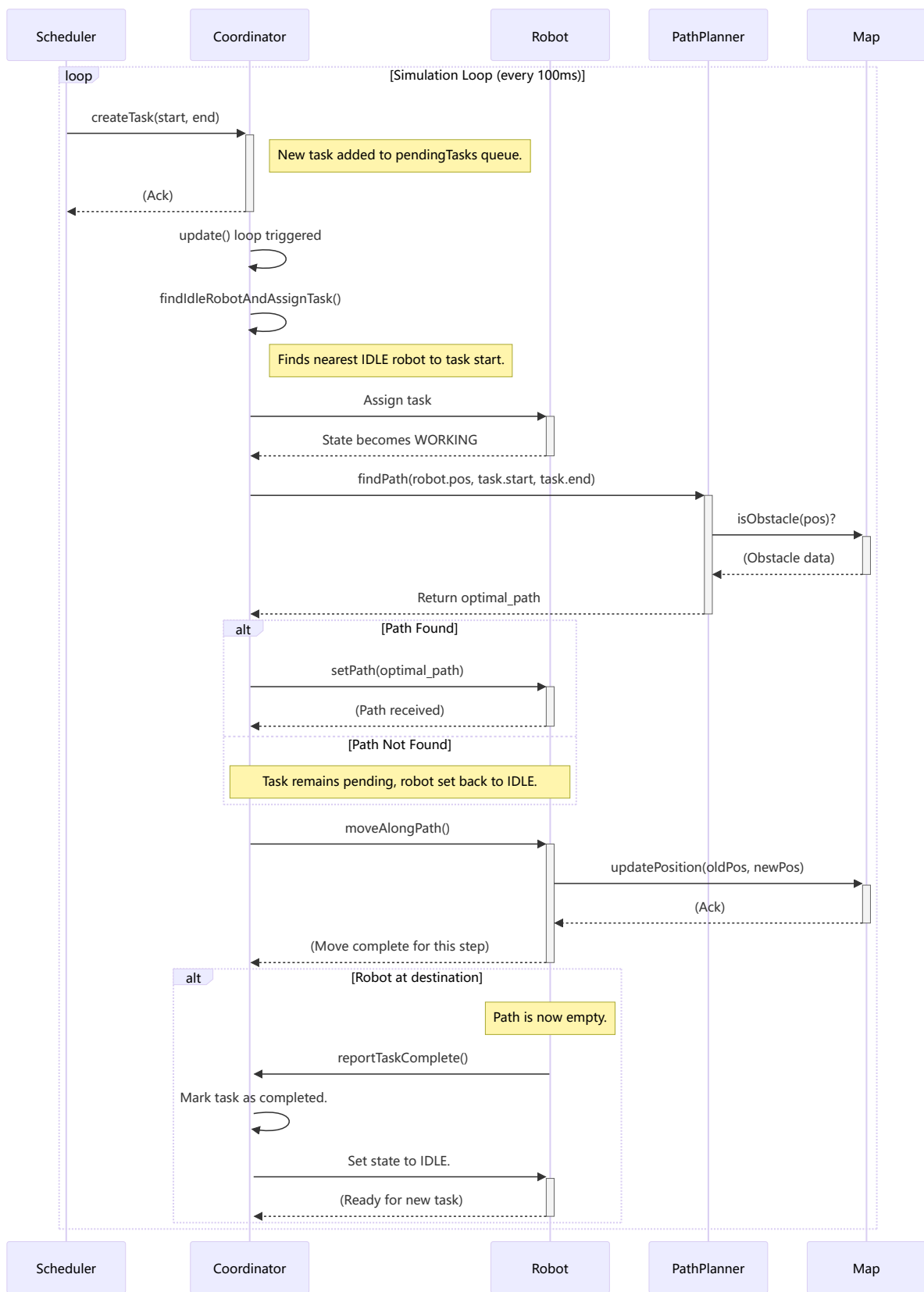
- 任务分配后，`Coordinator` 会立即为该机器人调用 `PathPlanner::findPath`，请求一条从机器人当前位置到任务起点，再到任务终点的完整路径。
- 获取到路径后，将路径设置给机器人，并将其状态更新为 `WORKING`。

4. 仿真循环 (Update Loop):

- `Coordinator` 包含一个主更新循环 (`update` 方法)，由一个定时器 (如 `QTimer`) 以固定的时间间隔 (例如 100 毫秒) 触发。
- 在每次 `update` 中，它会遍历所有机器人：
 - 如果机器人状态为 `WORKING`，则命令其沿着路径移动一步 (`robot->moveAlongPath()`)。
 - 检查机器人是否已完成路径移动。如果完成，则更新机器人和任务的状态 (例如，将机器人设为 `IDLE`，任务设为 `completed`)。
- 每次 `update` 循环的最后，它会重新尝试为等待队列中的任务分配机器人。

任务分配与执行的序列图

下面这个序列图清晰地展示了一个任务从创建到完成的全过程：



3. 路径规划算法实现过程 (PathPlanner)

目标

在给定的 Map 上，找到从机器人当前位置到任务终点（或起点）的，绕过所有障碍物的最短路径。

核心数据结构

在 `PathPlanner::findPath` 函数内部, A* 算法依赖于以下几个关键的数据结构:

1. `open_set` (开放列表): 一个优先队列 (`std::priority_queue`)。它存储了所有已被发现但尚未被完全探索的节点。节点按照它们的 `f_score` 值进行排序, `f_score` 最小的节点会被优先处理。这确保了算法总是沿着最有希望的方向进行探索。
2. `came_from` (来源图): 一个哈希表 (`std::unordered_map<Position, Position>`)。它记录了到达每个节点的最佳路径上的前一个节点。例如 `came_from[B] = A` 意味着从 A 到 B 是最优路径的一部分。这个数据结构是最终回溯生成路径的关键。
3. `g_score` (移动代价): 一个哈希表 (`std::unordered_map<Position, double>`)。它存储了从起点到图中每个节点的已知最短路径的实际代价 (距离)。
4. `f_score` (预估总代价): 一个哈希表 (`std::unordered_map<Position, double>`)。它存储了每个节点的预估总代价, 即 `f_score[n] = g_score[n] + h(n)`, 其中 `h(n)` 是从节点 `n` 到终点的启发式估算距离 (您代码中为欧几里得距离)。

算法执行步骤 (伪代码)

下面是 `findPath` 函数的详细执行流程:

```
1  function findPath(start, end, map):
2      // 1. 初始化
3      open_set = new PriorityQueue()
4      open_set.push(start, 0) // 将起点放入开放列表, 优先级为0
5
6      came_from = new Map()
7
8      g_score = new Map()
9      g_score.set(start, 0) // 起点的g_score为0
10
11     f_score = new Map()
12     f_score.set(start, heuristic(start, end)) // 起点的f_score为启发函数估
    值
13
14     // 2. 主循环: 只要开放列表不为空
15     while open_set is not empty:
16         // 2.1. 从开放列表中取出 f_score 最低的节点
17         current = open_set.pop()
18
19         // 2.2. 检查是否到达终点
20         if current == end:
21             // 到达终点, 通过 came_from 回溯路径并返回
22             return reconstruct_path(came_from, current)
23
24         // 2.3. 探索当前节点的邻居 (8个方向: 上下左右及对角线)
25         for each neighbor in get_neighbors(current):
26             // 2.3.1. 障碍物检查
27             // 这是算法与地图交互的关键点
28             if map.isobstacle(neighbor) == true:
29                 continue // 如果邻居是障碍物, 则跳过
30
31             // 2.3.2. 计算经由 current 到达 neighbor 的 g_score
32             // distance() 会计算两点间的距离 (直线为1, 对角线为约1.414)
33             tentative_g_score = g_score.get(current) + distance(current,
neighbor)
34
35             // 2.3.3. 发现更优路径
36             // 如果新路径的 g_score < 已知的 g_score (或未知)
```

```

37         if tentative_g_score < g_score.getDefault(neighbor,
infinity):
38             // 这条路更近！记录下来！
39             came_from.set(neighbor, current)
40             g_score.set(neighbor, tentative_g_score)
41             f_score.set(neighbor, tentative_g_score +
heuristic(neighbor, end))
42
43             // 2.3.4. 将邻居加入开放列表（如果它不在里面的话）
44             if open_set.contains(neighbor) == false:
45                 open_set.push(neighbor, f_score.get(neighbor))
46
47             // 3. 循环结束仍未找到终点，说明路径不存在
48             return empty_path

```

这个过程就像是在地图上泛起的一圈圈涟漪，但它不是盲目扩散，而是**智能地朝向终点方向扩散**，从而保证了效率和最优性。

4. 任务调度算法实现过程 (Coordinator)

Coordinator 的算法决定了整个系统的宏观运行效率。它的核心是**任务分配策略**和**状态驱动的仿真循环**。

目标

将待处理的任务 (**pendingTasks**) 高效、合理地分配给空闲的 (**IDLE**) 机器人。

核心数据结构

- **robots** : 一个 **std::vector** , 存储系统中所有的机器人对象。
- **pendingTasks** : 一个 **std::deque** 或 **std::vector** , 作为待处理任务的队列。

算法执行步骤

Coordinator 的调度逻辑主要在其周期性调用的 **update()** 方法中体现。

Part 1: 任务分配 (Assigning Tasks)

```

1  procedure assignTasks():
2      // 1. 如果没有待处理任务，直接返回
3      if pendingTasks is empty:
4          return
5
6      // 2. 遍历所有待处理的任务
7      for each task in pendingTasks:
8          best_robot = null
9          min_distance = infinity
10
11         // 3. 寻找最适合执行该任务的机器人
12         // 遍历系统中所有的机器人
13         for each robot in all_robots:
14             // 3.1. 条件筛选：只考虑空闲的机器人
15             if robot.getState() == IDLE:
16                 // 3.2. 评估策略：计算机器人到任务起点的距离
17                 distance_to_task = distance(robot.getPosition(),
task.getStartPoint())
18
19                 // 3.3. "就近原则"：如果当前机器人更近，则选它
20                 if distance_to_task < min_distance:
21                     min_distance = distance_to_task

```

```

22         best_robot = robot
23
24     // 4. 分配任务
25     // 如果找到了合适的机器人
26     if best_robot is not null:
27         // 4.1. 调用路径规划器获取路径
28         path_to_start =
PathPlanner.findPath(best_robot.getPosition(), task.getStartPoint())
29         path_from_start_to_end =
PathPlanner.findPath(task.getStartPoint(), task.getEndPoint())
30
31         // 如果两条路径都成功找到
32         if path_to_start is valid and path_from_start_to_end is
valid:
33             // 合并路径
34             full_path = combine(path_to_start,
path_from_start_to_end)
35
36             // 4.2. 正式分配
37             best_robot.setTask(task, full_path)
38             best_robot.setState(WORKING) // 状态变更为“工作中”
39
40             task.setAssigned(best_robot.getId())
41             remove task from pendingTasks // 将任务从待处理队列中移除

```

这个“就近分配”策略非常关键，它确保了机器人不会“舍近求远”，从而最小化了机器人从空闲位置到任务起点的空驶距离，提升了整个系统的效率。

Part 2: 仿真推进 (Advancing Simulation)

在 `update()` 方法的另一部分，`Coordinator` 负责驱动所有正在工作的机器人。

```

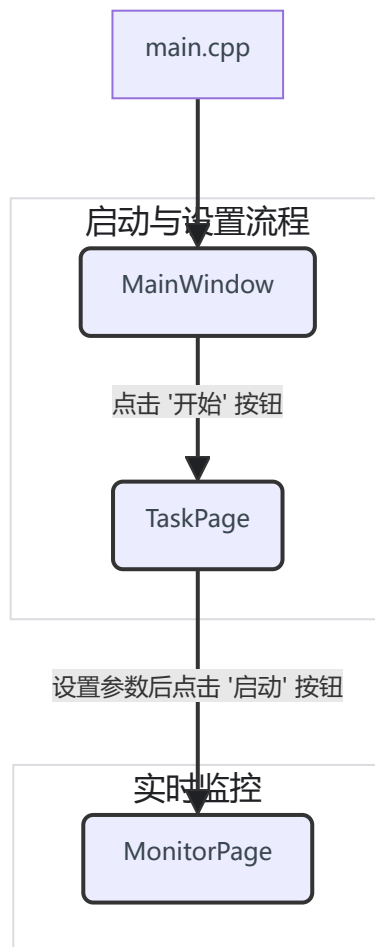
1  procedure advanceRobots():
2      // 遍历所有机器人
3      for each robot in all_robots:
4          // 只关心正在执行任务的机器人
5          if robot.getState() == WORKING:
6              // 命令机器人沿着其内部路径移动一步
7              robot.moveAlongPath()
8
9              // 检查任务是否完成
10             if robot.isPathComplete():
11                 // 任务完成，重置机器人状态
12                 robot.setState(IDLE)
13
14                 // 标记任务已完成
15                 task = robot.getCurrentTask()
16                 task.setCompleted(true)

```

这个循环确保了仿真的动态性，每调用一次 `update`，所有工作中的机器人就向前移动一步，直到它们到达各自的目的地。

Frontend (前端)

前端主要由三个窗口/页面类构成，它们共同完成从参数设置到实时监控的完整流程。



1. `MainWindow` 和 `TaskPage` - 仿真参数设置

这两个类构成了仿真的“启动器”，负责收集用户输入的初始参数。

`MainWindow` 类

- **角色:** 程序入口窗口。
- **功能:** 通常它比较简单，包含一个欢迎界面和一个“开始设置”按钮。当用户点击按钮时，它会隐藏或关闭自身，并创建和显示 `TaskPage` 实例，将程序流程引导至下一步。

`TaskPage` 类

- **角色:** 核心参数配置页面。
- **UI 布局:**
 - 使用 `QFormLayout` 或 `QGridLayout` 来整齐地排列标签和输入框。
 - **机器人数量:** `QSpinBox` 或 `QLineEdit` 用于输入初始机器人数量。
 - **任务总数:** `QSpinBox` 或 `QLineEdit` 用于设置仿真需要生成的总任务数。
 - **障碍物数量:** `QSpinBox` 或 `QLineEdit` 用于在地图上随机生成障碍物的数量。
 - **启动按钮:** 一个 `QPushButton` (“启动仿真”)。
- **核心逻辑:** 当用户填写完所有参数并点击“启动仿真”按钮时，会触发一个槽函数 (Slot)，例如 `onStartClicked()`。这个函数是连接设置与仿真的桥梁。

`onStartClicked()`

```
1 function onStartClicked():
2     // 1. 读取用户输入的参数
```

```

3    num_robots = robot_spinbox.value()
4    num_tasks = task_spinbox.value()
5    num_obstacles = obstacle_spinbox.value()
6
7    // 2. 初始化后端和核心层组件
8    // 这是一个关键步骤，根据用户输入实例化系统
9    map = new Map()
10   map.generateRandomObstacles(num_obstacles)
11
12   coordinator = new Coordinator(map)
13   coordinator.createInitialRobots(num_robots)
14
15   scheduler = new Scheduler(coordinator, map)
16   scheduler.generateTasks(num_tasks) // 告诉调度器总共要生成多少任务
17
18   // 3. 创建并显示监控页面
19   // 将初始化好的核心组件指针传递给 MonitorPage
20   monitor_page = new MonitorPage(map, coordinator, num_tasks)
21   monitor_page.show()
22
23   // 4. 启动后端逻辑
24   scheduler.start() // 启动任务生成线程
25   coordinator.start() // 启动主更新循环
26
27   // 5. 关闭当前设置页面
28   this.close()

```

通过这个流程，前端成功地将用户的配置转化为了一个正在运行的后端仿真实例。

2. MonitorPage - 实时监控与可视化界面

核心技术： QPainter 和 paintEvent

Qt 中所有的自定义绘制都发生在 `paintEvent` 这个虚函数中。当窗口需要重绘时（例如，窗口大小改变、被其他窗口遮挡后重新显示，或被手动触发），这个函数就会被调用。`MonitorPage` 正是利用了这一点来实现动态刷新。

动态刷新的实现原理

1. **QTimer** : 在 `MonitorPage` 的构造函数中，您创建了一个 `QTimer` 对象 (`updateTimer`)。
2. **设置定时器**: 设置定时器的超时时间，例如 `100` 毫秒。这意味着 `QTimer` 每秒会发出 `10` 次 `timeout()` 信号。
3. **连接信号与槽**: 将 `updateTimer->timeout()` 信号连接到一个自定义的槽函数，例如 `updateDisplay()`。
4. **手动触发重绘**: 在 `updateDisplay()` 槽函数中，只有一行核心代码: `this->update()`。这个函数不会立即调用 `paintEvent`，而是向 Qt 的事件循环发送一个“重绘请求”。Qt 会在适当的时机（通常是事件循环的下一次迭代）高效地调用 `paintEvent`。

这个机制构成了整个监控页面的动画循环: `QTimer timeout()` -> `updateDisplay()` -> `update()` -> `paintEvent()`

paintEvent 绘制流程

当 `paintEvent` 被调用时，它会像一个画家一样，一层一层地在画布（`QWidget`）上进行绘制。

`paintEvent` 伪代码：

```
1 function paintEvent(event):
2     // 1. 创建 QPainter 对象，指定在本窗口上绘制
3     painter = new QPainter(this)
4
5     // 2. (可选) 开启抗锯齿，使图形更平滑
6     painter.setRenderHint(QPainter::Antialiasing)
7
8     // 3. 进行坐标变换
9     // 为了将巨大的地图坐标(10000x10000)适配到较小的窗口像素坐标(如 800x800)
10    // 需要进行缩放和平移
11    painter.scale(SCALE_FACTOR, SCALE_FACTOR) // 例如缩小到 5%
12    // painter.translate(...) // 可选，用于平移视图
13
14    // 4. 按层级绘制不同元素
15    drawGrid(painter)           // 绘制背景网格
16    drawObstacles(painter)      // 绘制障碍物
17    drawTasks(painter)         // 绘制任务的起点和终点
18    drawRobotPaths(painter)     // 绘制每个机器人正在执行的路径
19    drawRobots(painter)        // 绘制机器人本身（通常在最上层）
20
21    // 5. 绘制 UI 信息（这部分通常在坐标变换之外，使用原始窗口坐标）
22    // ...绘制状态栏、进度条等...
```

各绘制函数的细节：

- `drawObstacles(painter)` :
 - 调用 `map->getObstacles()` 获取所有障碍物的位置列表。
 - 遍历列表，为每个障碍物位置 `pos` 调用 `painter.fillRect(pos.x, pos.y, OBSTACLE_SIZE, OBSTACLE_SIZE, Qt::gray)`。
- `drawRobotPaths(painter)` :
 - 遍历 `coordinator->getRobots()`。
 - 如果机器人状态为 `WORKING`，则获取其路径 `robot->getPath()`。
 - 设置画笔 `painter.setPen(QPen(Qt::green, 1))`。
 - 使用 `painter.drawPolyline()` 或遍历路径点并使用 `painter.drawLine()` 绘制出整条路径。
- `drawRobots(painter)` :
 - 调用 `coordinator->getRobotPositions()` 获取所有机器人的 ID 和实时位置。
 - 遍历列表，根据机器人状态设置不同颜色（例如，空闲为蓝色，工作为红色）。
 - 在机器人位置 `pos` 调用 `painter.fillRect(pos.x, pos.y, ROBOT_SIZE, ROBOT_SIZE, color)`。
 - (可选) 可以在机器人旁边绘制其 ID: `painter.drawText(pos.x, pos.y, QString::number(robot_id))`。

用户交互

`MonitorPage` 还提供了一些控制仿真的 UI 元素：

- **暂停/继续按钮**：点击时，会调用 `coordinator->pause()` 或 `coordinator->resume()`，同时也会停止或启动 `updateTimer`，从而冻结或恢复整个仿真画面。

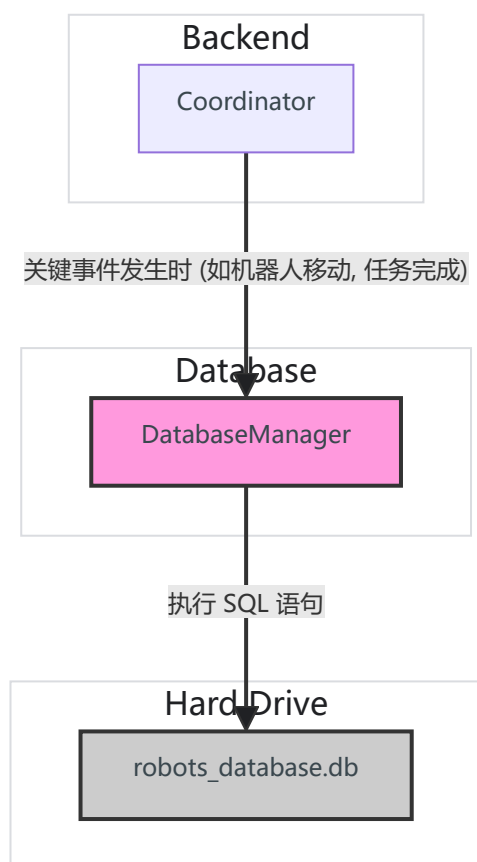
- **速度滑块**: 改变其值会调用一个槽函数, 该函数会调整 `updateTimer` 的间隔 (例如, 值越大, 间隔越短, 画面刷新越快), 从而实现仿真速度的调节。
- **状态显示**: 页面上还有多个 `QLabel`, 在 `updateDisplay()` 中, 它们会从 `Coordinator` 获取最新的数据 (如待处理任务数、已完成任务数) 并更新文本, 为用户提供实时的统计信息。

Database (数据库) 概览

核心技术:

- **SQLite**: 一个轻量级的、基于文件的、无服务器的、自包含的 SQL 数据库引擎。它非常适合嵌入到桌面应用程序中, 因为它不需要独立的数据库服务器进程, 所有数据都存储在一个单一的文件 (例如 `robots_database.db`) 中, 易于部署和管理。
- **SQLite C API**: 您通过 C++ 代码直接调用 SQLite 官方提供的 C 语言接口 (如 `sqlite3_open`, `sqlite3_exec`, `sqlite3_close` 等) 来与数据库进行交互。

在系统中的角色: `DatabaseManager` 就像是系统的“日志记录员”或“档案管理员”。它与核心业务逻辑 (`Coordinator`) 松散地耦合, 在关键事件发生时被调用, 以记录状态变化。



`DatabaseManager` 类的详细解析

1. 职责

- **初始化与连接**: 负责打开 (或创建) 一个 SQLite 数据库文件, 并建立与该文件的连接。
- **表结构管理**: 在数据库首次创建时, 自动执行 SQL DDL (Data Definition Language) 语句来创建所需的表结构 (如 `robots` 表和 `tasks` 表)。
- **数据操作 (CRUD)**: 提供一系列的公共接口方法, 用于对数据库进行增 (Create)、删 (Delete)、改 (Update)、查 (Read) 操作。例如 `insertRobot`, `updateRobotPosition`, `insertTask` 等。
- **封装 SQL**: 将底层的、基于字符串的 SQL 查询语句封装成语义清晰的 C++ 方法, 使得后端业务逻辑无需关心具体的 SQL 语法。
- **连接管理**: 确保在程序结束时能安全地关闭数据库连接, 释放资源。

2. 表结构设计 (`createTables`)

在您的 `DatabaseManager.cpp` 中, `createTables` 方法定义了数据库的核心模式 (Schema)。

robots 表: 这张表用于存储每个机器人的静态信息和最新的动态状态。

```
1 CREATE TABLE IF NOT EXISTS robots (  
2     id INTEGER PRIMARY KEY,           -- 机器人唯一ID  
3     type TEXT NOT NULL,               -- 机器人类型 (虽然当前可能只有一种)  
4     position_x INTEGER NOT NULL,      -- 当前X坐标  
5     position_y INTEGER NOT NULL,      -- 当前Y坐标  
6     state INTEGER NOT NULL,           -- 当前状态 (如 0: IDLE, 1: WORKING)  
7     current_task_id INTEGER DEFAULT -1 -- 当前执行的任务ID, -1表示无任务  
8 );
```

tasks 表: 这张表用于记录所有被创建的任务, 无论是待处理、进行中还是已完成。

```
1 CREATE TABLE IF NOT EXISTS tasks (  
2     id INTEGER PRIMARY KEY,           -- 任务唯一ID  
3     start_x INTEGER NOT NULL,         -- 任务起点X坐标  
4     start_y INTEGER NOT NULL,         -- 任务起点Y坐标  
5     end_x INTEGER NOT NULL,           -- 任务终点X坐标  
6     end_y INTEGER NOT NULL,           -- 任务终点Y坐标  
7     assigned_robot_id INTEGER DEFAULT -1, -- 被分配给哪个机器人, -1表示未分配  
8     is_completed BOOLEAN DEFAULT 0,    -- 是否完成 (0: 否, 1: 是)  
9     created_time TEXT NOT NULL         -- 任务创建时间戳  
10 );
```

`CREATE TABLE IF NOT EXISTS` 是一个很好的实践, 它确保了即使重复调用 `createTables` 方法也不会导致程序因表已存在而崩溃。

3. 核心方法实现 (伪代码)

初始化 (`initialize`):

```
1 function initialize(database_path):  
2     // 1. 尝试打开数据库文件, 如果文件不存在则自动创建  
3     result = sqlite3_open(database_path, &db_handle)  
4  
5     // 2. 检查连接是否成功  
6     if result is not OK:  
7         print_error("无法打开数据库: " + sqlite3_errmsg(db_handle))  
8         return false  
9  
10    // 3. 连接成功后, 立即创建表结构  
11    createTables()  
12  
13    return true
```

执行通用查询 (`executeQuery`): 这是一个非常重要的辅助方法, 它封装了 `sqlite3_exec` 的调用, 用于执行不返回结果集的 SQL 语句 (如 `INSERT`, `UPDATE`, `CREATE`)。


```

1 function executeQuery(sql_string):
2     error_message = null
3     result = sqlite3_exec(db_handle, sql_string, callback=null,
4                           callback_arg=null, &error_message)
5
6     if result is not OK:
7         print_error("SQL 执行失败: " + error_message)
8         sqlite3_free(error_message) // 必须释放错误信息占用的内存
9         return false
10    return true

```

插入机器人 (insertRobot): 这个方法展示了如何将一个 C++ 对象 (Robot) 的数据转化成一条 INSERT SQL 语句。

```

1 function insertRobot(robot_object):
2     // 1. 从 C++ 对象中提取数据
3     id = robot_object.getId()
4     type_str = Robot::typeToString(robot_object.getType())
5     pos_x = robot_object.getPosition().x
6     // ... 其他属性
7
8     // 2. 动态构建 SQL 字符串
9     // 注意: 在实际生产代码中, 为了防止SQL注入, 应使用预处理语句 (prepared
10    statements)
11    // 但对于内部可信数据, 字符串拼接是简单直接的方法。
12    sql = "INSERT INTO robots (id, type, position_x, ...) VALUES (" +
13          id + ", '" + type_str + "', " + pos_x + ", ...);"
14
15    // 3. 调用通用执行方法
16    return executeQuery(sql)

```

更新机器人位置 (updateRobotPosition): 当 Coordinator 在 update 循环中移动了一个机器人后, 就会调用这个方法。这是最高频的数据库操作之一。

```

1 function updateRobotPosition(robotId, new_position):
2     // 动态构建 UPDATE SQL 语句
3     sql = "UPDATE robots SET " +
4           "position_x = " + new_position.x + ", " +
5           "position_y = " + new_position.y + " " +
6           "WHERE id = " + robotId + ";"
7
8     return executeQuery(sql)

```

集成到系统中

DatabaseManager 在 Coordinator 中被实例化, 并在关键的业务逻辑点被调用:

1. 仿真开始时:

- Coordinator::createInitialRobots(): 每创建一个 Robot 对象, 就立即调用 dbManager->insertRobot() 将其初始状态存入数据库。

2. 仿真进行中:

- Coordinator::update() -> robot->moveAlongPath(): 在机器人位置更新后, 调用 dbManager->updateRobotPosition() 。

- `Coordinator::assignTask()` : 当一个任务被分配给机器人时, 调用 `dbManager->updateTaskAssignment(taskId, robotId)` 和 `dbManager->updateRobotState(robotId, WORKING)` 。

3. 任务完成时:

- 当机器人到达终点时, 调用 `dbManager->updateTaskCompleted(taskId)` 和 `dbManager->updateRobotState(robotId, IDLE)` 。

可优化的方向

1. 后端与算法优化

这是最能提升系统核心价值的部分。

• 动态碰撞规避 (Dynamic Collision Avoidance)

- **问题:** 当前的A*算法主要规避静态障碍物。当两个机器人路径交叉时, 它们可能会在同一时间到达同一点而发生碰撞。
- **优化方向:** 引入时间维度, 将路径规划从二维空间(x, y)升级到三维时空。
 1. **预留路径:** 当 `Coordinator` 为一个机器人规划好路径后, 将该路径的 (位置, 时间) 序列注册到一个“时空预留表”中。
 2. **时空A*:** `PathPlanner` 在寻找路径时, 不仅要检查 `map.isObstacle(neighbor)`, 还要查询“时空预留表”, 检查 `isReserved(neighbor, time_to_reach)`。如果邻近节点在机器人即将到达的时间已被其他机器人预定, 则视其为临时障碍物, 从而在规划阶段就主动绕开。
- **效果:** 这是实现真正意义上多机器人协同工作的关键, 能从根本上避免机器人运行时的冲突和等待。

• 更高级的任务调度策略 (Advanced Scheduling)

- **问题:** “就近分配”是一个优秀的贪心策略, 但在某些复杂场景下可能不是全局最优。
- **优化方向:**
 1. **任务拍卖 (Task Auctioning):** 当有多个任务和多个空闲机器人时, `Coordinator` 可以发起一次“拍卖”。每个机器人根据自身到任务起点、再到终点的总成本 (距离、预计耗时等) 进行“竞标”, `Coordinator` 选择总成本最低的“机器人-任务”组合。
 2. **任务链 (Task Chaining):** 考虑任务的终点。一个空闲机器人虽然离A任务起点远, 但它可能正好在B任务的起点附近。如果它能连续执行A和B, 总体的空驶时间可能会更少。

• 路径平滑处理 (Path Smoothing)

- **问题:** A*在网格地图上生成的路径通常是锯齿状的, 看起来不自然。
- **优化方向:** 在 `PathPlanner` 返回路径后, 增加一个后处理步骤。使用 **B样条 (B-spline)** 或 **贝塞尔曲线 (Bézier curves)** 算法, 以A*的路径点作为控制点, 生成一条平滑、曲率连续的曲线路径。机器人在移动时沿这条曲线运动, 视觉效果会大幅提升。

2. 性能与并发优化

• 并发路径规划 (Concurrent Path Planning)

- **问题:** 如果同一时间有大量任务需要分配, `Coordinator` 会连续多次调用 `findPath`, 由于A*计算量较大, 可能会造成短暂的阻塞。
- **优化方向:** 使用**线程池**来处理路径规划请求。`Coordinator` 将规划任务 (起点、终点) 提交给线程池, 然后可以继续处理其他逻辑。当路径计算完成后, 通过回调或 `std::future` 将路径返回给 `Coordinator`, 再分配给机器人。

• 数据库操作优化 (Database Optimization)

- **问题:** `updateRobotPosition` 是一个高频操作, 每次移动都写入数据库会产生巨大的I/O开销。
- **优化方向:**
 1. **批量写入/缓存 (Batch Writing/Caching):** 在 `DatabaseManager` 中增加一个缓存区, 将短时间内多个 `UPDATE` 或 `INSERT` 语句合并成一个**事务 (Transaction)**, 再一次性提交给数据库。例如, 每隔1-2秒或当缓存的SQL语句达到一定数量时, 才真正执行数据库写入。

2. **使用预处理语句 (Prepared Statements):** 为了防止SQL注入并提高重复执行SQL的效率, 应将动态拼接SQL字符串的方式, 改为使用 `sqlite3_prepare_v2` 和 `sqlite3_bind_*` 系列函数的预处理语句。

3. 健壮性与可扩展性优化

- **死锁检测与恢复 (Deadlock Detection & Resolution)**

- **问题:** 即使有动态避障, 在狭窄通道等极端情况下, 机器人也可能陷入“互相谦让”或“对峙”的死锁状态。
- **优化方向:** `Coordinator` 可以增加一个监控机制, 如果一个 `WORKING` 状态的机器人连续N个更新周期位置都没有变化, 则判定其可能陷入死锁。此时, 可以强制其中一个机器人 (例如ID较低的) 重新规划一条成本更高的绕行路径, 打破僵局。

- **配置化 (Configuration)**

- **问题:** 地图大小 (10000x10000)、区块大小 (8) 等魔法数字 (Magic Numbers) 硬编码在代码中。
- **优化方向:** 将这些参数提取到配置文件 (如 `.ini`, `.json`, `.yaml`) 中, 程序启动时读取。这样在不重新编译的情况下, 就能轻松调整仿真世界的各种参数, 极大提高了灵活性。