

**本科生毕业设计**

**基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人**

**学 院 信息工程学院**

**专 业 物联网工程**

**班 级 2017级本科1班**

**学 号 5006170044**

**学 生 姓 名 马豪勇**

**联 系 方 式 17665201525**

**指 导 教 师 张向群 职称：副教授**

2021年4月

**独 创 性 声 明**

本人郑重声明：所呈交的毕业论文（设计）是本人在指导老师指导下取得的研究成果。除了文中特别加以注释和致谢的地方外，论文（设计）中不包含其他人已经发表的研究成果。与本研究成果相关的所有人所做出的任何贡献均已在论文（设计）中作了明确的说明并表示了谢意。

签名：\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　\_\_\_\_\_\_\_\_年\_\_\_\_\_\_月\_\_\_\_\_\_日

**授权声明**

本人完全了解许昌学院有关保留、使用本科生毕业论文（设计）的规定，即：有权保留并向国家有关部门或机构送交毕业论文（设计）的复印件和磁盘，允许毕业论文（设计）被查阅和借阅。本人授权许昌学院可以将毕业论文（设计）的全部或部分内容编入有关数据库进行检索，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存、汇编论文（设计）。

本人论文（设计）中有原创性数据需要保密的部分为（如没有，请填写“无”）：

学生签名：

　　　　　年　　月　　日

指导教师签名：

　　　　　　　　　　　　　　　　　　　　 　 年　　月　　日

基于SLAM激光雷达的智能送餐机器人

摘 要

在我国餐饮业中，顾客点餐和送餐等服务是最繁琐的工作。随着我国劳动人口逐渐减少，老龄化逐渐加剧，餐厅服务员的工资，人力成本也在不断的增高，导致餐饮行业入不支出。在就餐高峰期，顾客秩序混乱无法保证就餐顺序，加之餐厅工作人员工作量加大，无法保证为顾客提供优质的服务质量。自新型冠状病毒爆发以来，为避免交叉感染，众多餐饮行业宣布暂停营业，餐饮市场损失严重。在餐饮市场正处于稳步增长的大背景下，为了进一步提升自动化餐饮服务质量和降低其服务费用的成本，同时也降低交叉感染的风险，可以把物联网技术引入到餐饮市场服务行业，本文设计了一款基于SLAM激光雷达的送餐机器人系统。

按照送餐机器人系统的设计要求，本文设计了智能点餐系统、室内环境检测装置以及智能送餐机器人。能够实现在无服务员情况下完成点餐送餐及支付整个流程，较为有效的提高了餐厅在人员较多情况下的服务效率。硬件系统方面，本文完成了基于Raspberry Pi 4B的室内环境监测的安装调试以及基于SLAM激光雷达的送餐机器人的安装调试；软件系统方面，完成了客人点餐APP设计以及商家管理平台的设计。根据机器人的功能性需求，整个系统采用目前比较热门的SLAM算法+激光雷达，完成了送餐机器人的控制系统的开发，实现机器人的各种基本动作，包括构建地图、定位、路径规划、导航、避障等，达到设计目标。

关键词： 点餐APP；商家管理平台；Raspberry Pi；激光雷达；SLAM算法

**Intelligent Food Delivery Robot Based on SLAM Lidar**

**ABSTRACT**

In China's catering industry, customer ordering and delivery services are the most tedious work. With the gradual reduction of China's labor population, aging gradually aggravate, restaurant waiter's wages, labor costs are also increasing, resulting in food and beverage industry does not pay. In the peak period, the order of customers is in disorder and the dining order cannot be guaranteed. In addition, the workload of restaurant staff is increased, so it is impossible to guarantee the quality of service for customers. Since the outbreak of novel coronavirus, in order to avoid cross-infection, a number of food and beverage industry announced the suspension of business, food and beverage market losses. In food and beverage market is under the background of steady growth, in order to further enhance the automation of catering service quality and reduce the cost of the service fee, but also reduce the risk of cross infection, can put the Internet of things technology is introduced into the food and beverage market service industry, this paper designed a model room robot system based on laser radar SLAM.

According to the design requirements of the food delivery robot system, this paper designed an intelligent food ordering system, indoor environment detection device and intelligent food delivery robot.It can complete the whole process of ordering food, delivering food and paying without waiters, which effectively improves the service efficiency of the restaurant when there are many people.In terms of hardware system, this paper completed the installation and debugging of indoor environment monitoring based on Raspberry Pi 4B and the installation and debugging of food delivery robot based on SLAM Lidar.

In terms of software system, I completed the design of APP for ordering meals and the design of business management platform.According to the functional requirements of the robot, the whole system adopts the current popular SLAM algorithm + lidar to complete the development of the control system of the food delivery robot and realize various basic actions of the robot, including map construction, positioning, path planning, navigation, obstacle avoidance, etc., to achieve the design goal.

**Key words：**Order the APP; Merchant Management Platform;Raspberry pie;Laser radar;SLAM algorithm

**目　录**

[1. 绪论 1](#_Toc70281489)

[1.1 研究背景及意义 1](#_Toc70281490)

[1.1.1 研究背景 1](#_Toc70281491)

[1.1.2 研究意义 1](#_Toc70281492)

[1.2 国内外研究现状 2](#_Toc70281493)

[1.2.1 国外现状 2](#_Toc70281494)

[1.2.2 国内现状 2](#_Toc70281495)

[1.3 关键技术难点的研究及解决方法 3](#_Toc70281496)

[1.4 送餐机器人发展趋势 3](#_Toc70281497)

[2. 系统需求分析 4](#_Toc70281498)

[2.1 硬件需求 4](#_Toc70281499)

[2.1.1 室内环境检测装置 4](#_Toc70281500)

[2.1.2 送餐机器人 4](#_Toc70281501)

[2.2 软件需求 5](#_Toc70281502)

[2.2.1 开发工具 5](#_Toc70281503)

[2.2.2 开发语言 5](#_Toc70281504)

[2.2.3 开发框架 6](#_Toc70281505)

[2.2.4 开发环境 6](#_Toc70281506)

[2.3 性能需求 6](#_Toc70281507)

[3. 硬件设 7](#_Toc70281508)

[3.1 室内环境检测装置设计 7](#_Toc70281509)

[3.1.1 装置组成 7](#_Toc70281510)

[3.1.2 核心控制模块 7](#_Toc70281511)

[3.1.3 网络传输模块 8](#_Toc70281512)

[3.1.4 RGB-LED灯模块 8](#_Toc70281513)

[3.1.5 烟雾报警传感器模块 9](#_Toc70281514)

[3.1.6 火焰报警传感器模块 9](#_Toc70281515)

[3.2 送餐机器人硬件设计 10](#_Toc70281516)

[4. 软件设计 13](#_Toc70281517)

[4.1 智能点餐系统设计 13](#_Toc70281518)

[4.1.1 系统功能及组成 13](#_Toc70281519)

[4.1.2 智能点餐系统的总体流程设计 14](#_Toc70281520)

[4.2 点餐APP的实现 15](#_Toc70281521)

[4.2.1 登录注册功能 16](#_Toc70281522)

[4.2.2 选座功能 18](#_Toc70281523)

[4.2.3 订餐管理功能 19](#_Toc70281524)

[4.2.4 呼叫服务员功能 20](#_Toc70281525)

[4.2.5 一键支付功能 21](#_Toc70281526)

[4.3 商家管理平台的实现 22](#_Toc70281527)

[4.3.1 登录注册功能 23](#_Toc70281528)

[4.3.2 查看当前订单功能 24](#_Toc70281529)

[4.3.3 查看历史订单功能 25](#_Toc70281530)

[4.3.4 智能分析功能 25](#_Toc70281531)

[4.3.5 查看室内环境状态功能 26](#_Toc70281532)

[4.4 服务器端设计 27](#_Toc70281533)

[4.4.1 点餐APP服务器设计 27](#_Toc70281534)

[4.4.2 室内环境检测装置服务器设计 28](#_Toc70281535)

[4.5 数据库设计 29](#_Toc70281536)

[4.5.1 数据库概念结构设计 29](#_Toc70281537)

[4.5.2 数据库逻辑结构设计 30](#_Toc70281538)

[5. 送餐机器人的整体设计 32](#_Toc70281539)

[5.1 激光雷达节点 32](#_Toc70281540)

[5.1.1 激光雷达介绍 32](#_Toc70281541)

[5.1.2 激光雷达消息格式 32](#_Toc70281542)

[5.1.3 消息类型详述 33](#_Toc70281543)

[5.2 送餐机器人开发环境配置 33](#_Toc70281544)

[5.2 STM32和ROS通信 34](#_Toc70281545)

[5.2.1 通信内容和原理 34](#_Toc70281546)

[5.2.2 STM32的串口通信 34](#_Toc70281547)

[5.3 Gmapping建图算法 35](#_Toc70281548)

[5.3.1 Gmapping介绍 35](#_Toc70281549)

[5.3.2 Gmapping功能包实现的前提 36](#_Toc70281550)

[5.4 送餐机器人局部路径规划算法 36](#_Toc70281551)

[5.4.1 DWA路径规划 36](#_Toc70281552)

[5.4.2 送餐机器人的运动模型 36](#_Toc70281553)

[5.4.3 速度采样 38](#_Toc70281554)

[5.4.4 评价函数 39](#_Toc70281555)

[6. 系统调试 40](#_Toc70281556)

[6.1 Gmapping建图 40](#_Toc70281557)

[6.1 DWA 导航 43](#_Toc70281558)

[参考文献 46](#_Toc70281559)

[附 录 47](#_Toc70281560)

[致 谢 48](#_Toc70281561)

# 1. 绪论

## **1.1 研究背景及意义**

### 1.1.1 研究背景

近年来，随着人们生活水平的提高，中国的餐饮行业发展迅速，在现在这个信息化的时代，消费者对信息化和智能化的需求和关注程度越来越高。目前，中国餐饮信息化的发展还处于起步阶段。餐饮企业对餐饮企业信息化存在误区以及对餐饮系统的认识不足等因素，使得餐饮信息化远远落后于其他行业。在用餐高峰期，服务员效率低、易出错、客人点菜速度慢等众多问题暴露出来，2020年，面对新型冠状病毒这场突如其来的危机，为防止病毒传播相关部门提出的众多的限制要求使得客源流量突然下降，许多餐饮企业纷纷倒闭止损。

中国老龄化社会的步伐加剧，这种发展状况在一定程度上促使了劳动力市场的新增，促使智能化机器人业务得到普遍的开展[1]。激光雷达机器人作为最新系列的智能机器人，通过自身激光雷达传感器对周围事物的探测，运用SLAM算法等优化算法，得出起点到终点之间的最优路径，提高工作效率。本文将借助激光雷达技术，设计一款基于SLAM激光雷达的送餐机器人系统，在“无人”情况下实现从点餐到送餐的全过程，非接触的送餐方式更能保证用餐安全，提高餐饮企业的工作效率。

### 1.1.2 研究意义

2020年，突如其来的疫情对各个行业影响很大。特别是餐饮行业，在本身的高人力成本、高材料成本的基础上又要面对资源短缺，房租上涨和人力成本不断增高。采用人工的送餐方式，在用餐高峰期时，会出现排队拥堵，服务员服务不及时等情况，以及无法保证送餐过程中人与人交叉感染的风险。

本文提出的基于SLAM激光雷达的送餐机器人，基于非接触式、高效、精准、智能送餐机器人解决方案，积极帮助餐饮行业复工复产。通过送餐机器人，采用非接触的方式，可以减少人员的接触，保证用餐安全。送餐机器人已经成为许多餐馆的小明星，吸引了用餐者的注意。据报道，使用机器人作为服务员不仅可以吸引更多的顾客，也大大节省了餐厅的劳动力成本。越来越多的餐饮品牌将送餐的机械和非技术工作交给机器人，并利用它们宝贵的人力提供温暖和个性化的服务。送餐机器人不仅可以为餐饮企业增加新的卖点，提高品牌的附加值，还可以为增值服务带来巨大的空间，甚至导致餐饮模式的转变。

据武汉市餐饮行业协会会长刘国良介绍，机器人不仅降低了劳动力成本，提高了服务质量，还在营销中发挥了作用。引入送餐机器人等人工智能技术打造智能餐厅，让科技感成为品牌餐厅的加分点，也是未来餐饮行业的一大趋势。

## **1.2 国内外研究现状**

### 1.2.1 国外现状

据专家预测，2020年将是送餐机器人在海外大量涌现的一年。以无人驾驶和机器人技术的出现为代表的人工智能的蓬勃发展，为廉价劳动力的彻底解放提供了积极的信号。相对于国内而言，欧美等发达国家，人力成本高是市场的一大痛点，这也是送餐机器人在国外市场拥有广阔市场的原因。其次，国外送餐机器人发展水平低于国内，例如，美国的Bear Robotics、意大利的Tactile Robots、新加坡的Techmetics等公司的送餐机器人产品仍处于样机阶段，离真正的商业化落地还很遥远。其机器人使用场景有限、未进行量产、没有在实际商用中经过问题的检验、未更新迭代……在国内，以普渡科技为代表的新锐公司已经有了基本型产品，在国内市场已经广泛的普及，技术不断的创新，并走向海外市场。

### 1.2.2 国内现状

餐饮行业是我国较早开放的行业。经历30余年的发展和竞争，我国餐饮业发展已经进入了投资多元化、经营业多态化的新阶段[2]，行业发展势头强劲。随着人们生活水平的提高和信息化时代的到来，餐饮行业在竞争格局和餐饮消费行为都在发生巨大变化。越来越多的餐饮企业利用信息技术来提高管理水平。中国传统食品与现代信息管理的结合对于企业做大做强是非常重要的。

数据统计显示，自2015年1月以来，大陆地区已经超过15个城市出现了“机器人餐厅”。其中，5月和6月，就先后有10个城市出现“机器人餐厅”。中国机器人专家、工程院院士徐扬生教授说：“只要10年时间，机器人将在世界范围内，普及到每个人的日常生活之中。这将是一个巨大的市场，预计将比现在的汽车市场还要大。”

## **1.3 关键技术难点的研究及解决方法**

本文设计了一款基于SLAM激光雷达的送餐机器人系统，包含智能点餐系统、室内环境检测装置和送餐机器人，实现了无人情况下完成点餐，无接触式的送餐功能。本文主要研究的内容如下：

（1） 用餐高峰期时会存在订单数量过多，处理不及时的情况。对于用户过多、数据过多的情况可以通过多线程多用户的服务器解决。基于这一难点，本文采用Python socket通信，编写了服务器端和客户端，实现了多线程多用户同时发送数据给服务器，在同一时间能处理大量的订单数据。

（2） 送餐机器人在送餐过程中可能存在静止的障碍物或者是动态的障碍物，对于障碍物我们可以通过本地实时规划，先使用雷达传感器扫描，创建地图，在根据地图进行定位和导航，采用本地实时规划算法，根据附近的障碍物实时更新进行躲避路线规划。

## **1.4 送餐机器人发展趋势**

从目前国内的研究现状来看，送餐机器人具有很好的发展空间。随着移动互联网、人工智能技术的快速发展，科技餐厅盛行及送餐机器人、领位机器人的涌入，随着消费升级、智能化的进程，中国餐饮市场进入了一个新的发展阶段，也迎来了新的机遇和挑战。用送餐机器人优化人力，提升服务效率，以及引流聚客，我认为这个是一个趋势。

# 2. 系统需求分析

## **2.1 硬件需求**

### 2.1.1 室内环境检测装置

核心控制模块是整个硬件系统的核心部分，承载着驱动传感器、接收数据信息、处理信息的中央任务。经过对系统的流程以及实现功能的分析，选用Raspberry Pi 4B作为核心控制模块，并选用以下硬件实现：

（1） Raspberry Pi 4B主板，为该系统的核心控制模块，用于接收传感器数据信息，处理信息，信息转发和接收。

（2） 远红外火焰传感器，检测外界红外光的强弱。

（3） MQ-2烟雾传感器，检测外界烟雾浓度强弱。

（4） RGB-LED灯，模拟室内灯光。

（5） 无源蜂鸣器，模拟警报器。

### 2.1.2 送餐机器人

在选择机器人平台时需要考虑的主要因素包括易用性，根据需求，我们选用HiBot机器人平台。送餐机器人的主控核心部分采用Raspberry Pi 4B，并选用以下硬件实现：

（1） Raspberry Pi 4B主控核心模块，基于ARM的微型电脑主板，支持Python，C等编程语言。

（2） RPLIDAR A1激光雷达 测距传感器，很容易应用到SLAM算法中并且很容易实现较高的测量精度。

（3） 基于STM32F405的底盘驱动板 在该驱动板上设置了丰富的接口，比如，激光雷达接口，树莓派通信接口，GPIO功能口，充电管理模块等。

（4） 直流有刷电机。

（5） 增量式编码器。

（6） MPU6050 姿态传感器。

## **2.2 软件需求**

### 2.2.1 开发工具

（1） Android Studio

Android Studio是一个基于IntelliJ IDEA的Android开发环境。Android Studio为开发和调试提供了集成的Android开发工具[3]。Android Studio提供了基于模板的向导来生成通用的Android应用程序设计和组件。强大的布局编辑器，让您拖放UI控件和预览其效果。

（2） PyCharm

PyCharm是一个Python IDE，它提供了一套完整的工具，帮助用户在用Python语言开发时提高生产力，如调试、语法高亮、项目管理、代码跳转、智能提示、完成、单元测试、版本控制等。

（3） VMware Workstation

VMware Workstation是一款功能强大的桌面虚拟计算机软件，为用户提供开发、测试和部署在同一台式机上同时运行不同操作系统的新应用程序的最佳解决方案[4]。VMware Workstation可以模拟一个完整的网络环境，也可以模拟一个可移植的虚拟机。具有更好的灵活性和先进的技术。

（4） Navicat

Navicat是一种方便快捷的数据库管理工具，在开发人员的需求中，满足数据库管理，用直观的图形化界面，方便我们进行数据库的操作。完全满足本设计开发要求。

### 2.2.2 开发语言

（1） 用户点餐APP主要使用Java语言，Java语言使用可跨平台，开发资源分享，面向对象的设计使项目更安全。

（2） 商家管理平台系统和送餐机器人主要使用Python语言开发的。Python是一种解释型语言，具有可移植性强、可扩展性多并且有丰富的库。Python提供了许多接口和库，方便我们进行扩展。

（3） 数据库选用SQLite，SQLite是一个进程内库，它实现了一个自给自足的、无服务器的、零配置的事务性SQL数据库引擎[5]。我们不需要配置它，直接访问。

### 2.2.3 开发框架

框架开发具有效率高、系统安全性高的优点。系统服务器与客人手机里的点餐APP和室内环境检测装置之间的数据交互使用Python socket框架进行开发，Python提供了两个基本的socket模块。一个是socket，它提供了标准的BSD Socket API；另一个是socketServer，它提供了服务器中心类，可以简化网络服务器的开发[6]。此论文设计了服务器开发，其基础实现结构为以下文件：

（1） appserver.py 接收点餐APP发来的数据流，解析并存入sqlite数据库。

（2） piserver.py 接收室内环境检测装置中各种传感器检测的数据。

### 2.2.4 开发环境

点餐APP的开发使用的是android studio开发，需要配置android studio运行所需的环境，JDK版本选择jdk 11.0.11版本。商家管理平台的开发使用的是Python Flask框架，需要配置Python运行所需的环境，选择PyCharm软件。送餐机器人的开发使用的是Ros系统,需要在Linux的环境下安装Ros系统。室内环境检测装置的数据通信模块与服务器程序进行通信，服务器在后台运行才能进行正常的数据交互。

## **2.3 性能需求**

智能点餐系统需要在餐厅营业期间保持后台运行状态，商家管理员可以登录到商家管理平台上查看客人的订餐情况，并做出一系列操作。综合实用性以及管理员的体验，对本系统做出以下性能需求：

（1） 点餐APP操作方便，使用简单，后期可维护强，满足大部分用户的需求。

（2） 系统稳定运行，用餐高峰期时间，系统接收大量订单，处理大量数据，需要系统保持稳定性，冗量要求少。

（3） 数据传输安全可靠，准确，不容易丢失，响应速度高。

（4） 扩展性和灵活性好，为系统的成长和日后的升级打下基础。

# 3. 硬件设计

## **3.1 室内环境检测装置设计**

### 3.1.1 装置组成

本装置的主控的核心部分使用Raspberry Pi 4B主板，其上搭载核心控制模块，网络传输模块，供电模块，外接RGB\_LED灯、烟雾传感器、火焰传感器、蜂鸣器作为环境采集模块，各个模块协同运行，完成室内环境检测工作。总体框架图如图3-1所示

RGB-LED灯

烟雾传感器模块

火焰传感器模块

数据处理模块

供电模块

报警模块

WIFI模块

商家管理平台

图3-1 室内环境检测装置总体框架图

### 3.1.2 核心控制模块

核心控制模块作为整个室内环境检测装置的核心部件，具有数据传输与处理、资源管理4B、运行控制系统等核心功能。选择树莓派4B主板作为系统的核心控制硬件板，因为它几乎具备了传统PC机的所有基本功能，并且具有丰富的GPIO接口，支持I2C协议、SPI协议和串行通信协议等主流信息传输协议。它可以在承载各种外部设备的同时保证基本硬件的正常运行，采用时分复用模块解决控制器I/O资源分配问题。详细功能分布如图3-2所示。

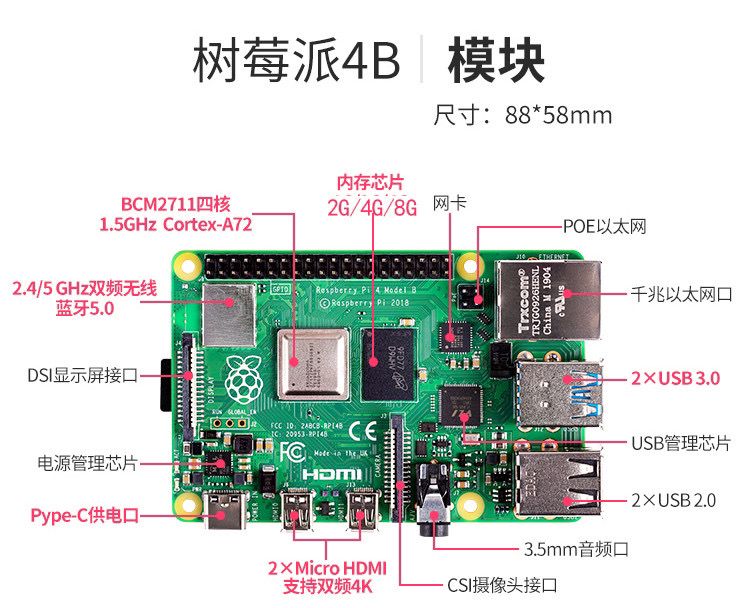


图3-2 详细功能分布图

### 3.1.3 网络传输模块

Raspberry Pi 4B主板本身带有WIFI模块,通过python socket编程可完成树莓派与商家管理平台的互传工作。可实现本地数据上传至商家服务端。

### 3.1.4 RGB-LED灯模块

RGB-LED模块可以发出各种颜色的光。三个LED被封装到半透明塑料外壳中，并带有四个引脚。红色，绿色和蓝色三原色可以按照亮度混合并组合各种颜色。实物如图3-3所示。在该装置初始化时，会循环检测LED灯引脚的高低电平信号，并将信号发送给商家管理平台，在商家管理平台的管理界面上可以控制LED灯的开关，方便快捷。

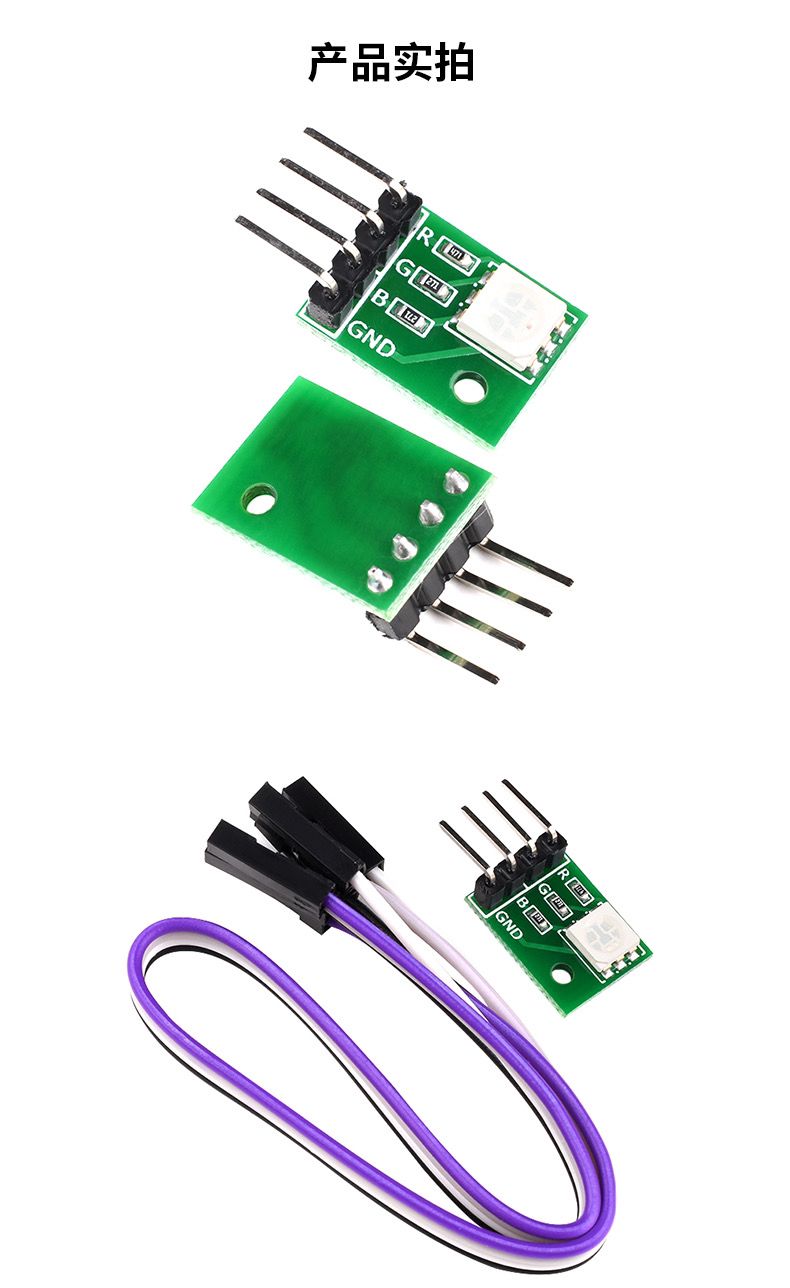


图3-3 RGB-LED灯实物图

### 3.1.5 烟雾报警传感器模块

MQ-2气体传感器所使用的齐敏材料是在清洁空气中导电率较低的二氧化锡（SnO2）。当传感器所处环境存在可燃气体时，传感器的电导率随空气中可燃气体浓度的增大而增大。使用简单的电路即可将电导率的变化转换为与该气体浓度相对应的输出信号。具有高灵敏度、寿命长、成本低、快速响应的特点。实物图如图3-4所示。上电后轮询读取引脚口的输入高低电平状态，当没有检测到烟雾时，DO输出高电平，灯灭；当检测到烟雾时，DO输出低电平，灯亮，同时蜂鸣器发出警报。



图3-4 烟雾传感器实物图

### 3.1.6 火焰报警传感器模块

火焰传感器可以检测火焰或者波长在760纳米～1100纳米范围的光源，打火机测试火焰距离为80厘米，对火焰越大，测试距离越远，它的探测角度60度左右，对火焰光谱特别灵敏。通过对电位器调节灵敏度，工作电压为3.3V～5V，输出形式为D0数字开光量输出，实物图如图3-5所示。将火焰传感器模块的引脚DO连接到Raspberry Pi 4B的GPIO，通过检测引脚的高低电平状态判断是否存在火焰。当检测到火焰的同时，蜂鸣器会发出警报。

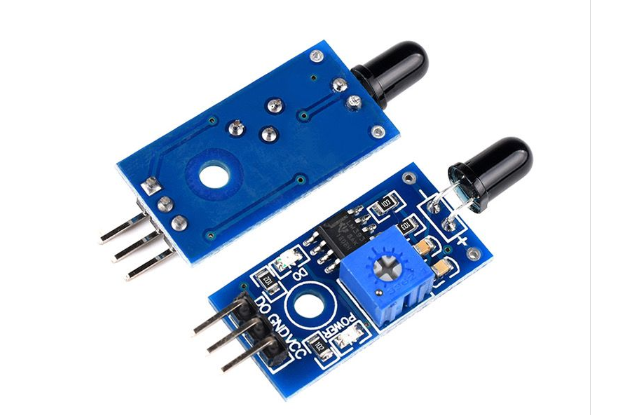


图3-5 火焰传感器实物图

## **3.2 送餐机器人硬件设计**

HiBot具有高精度的定位性能，定位性能主要衡量机器人仅根据自身的运动对自身位置进行估计的能力。机器人的定位精度非常高，我们也可以采用相应的算法对其定位性能优化提升。

### 3.2.1 HiBot底盘驱动板

HiBot底盘驱动板采用STM32F405底盘控制器，自适应实时加速器能够完全释放Cortex-M4内核的性能；当CPU工作于所有允许的频率（≤168MHz）时，在闪存中运行的程序，可以达到相当于零等待周期的性能。STM32F4系列微控制器集成了单周期DSP指令和FPU（浮点单元），提升了计算能力，可以进行一些复杂的计算和控制[7]。

如图3-6所示，送餐机器人底盘驱动电路中各个功能模块。

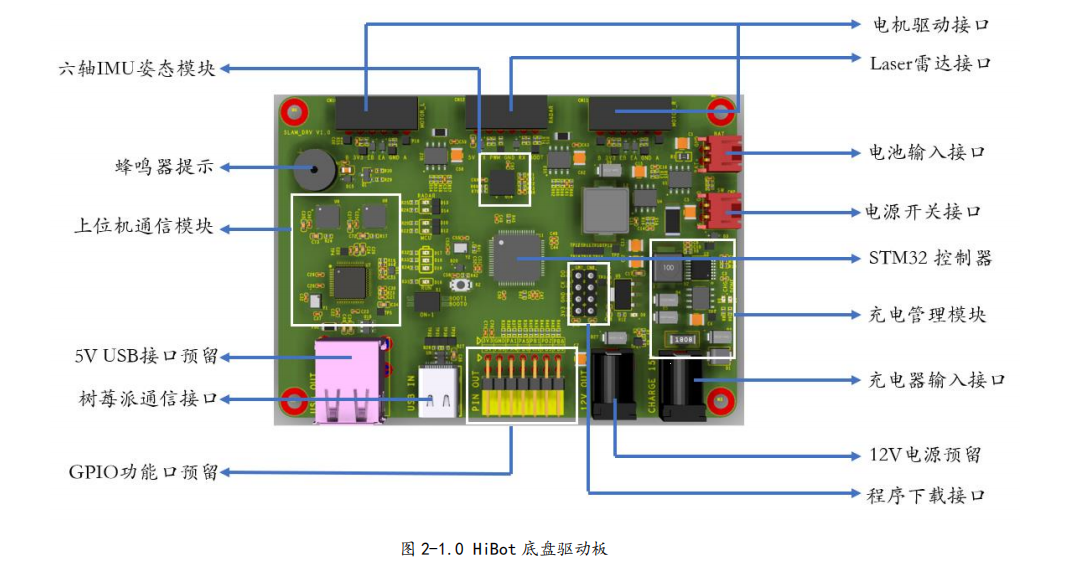


图3-6 电盘驱动板

### 3.2.2 RPLIDAR A1激光雷达

激光测距法用于距离测量。该方法易于实现较高的测量精度，易于应用于SLAM。采用RPLIDAR A1完全满足功能需求，详细性能如表3-1所示：

**表3-1 激光雷达详细性能**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 项目 | 单位 | 最小值 | 典型值 | 最大值 | 备注 |
| 测距范围 | 米 | 待定 | 0.15-12 | 待定 | 基于白色  高反光物体测得 |
| 扫描范围 | 度 | 不适用 | 0-360 | 不适用 |  |
| 测距分辨率 | 毫米 | 不适用 | <0.5 | 不适用 | 测量物体在1.5米  以内 |
| 角度分辨率 | 度 | 不适用 | ≤1 | 不适用 | 5.5hz扫描时 |
| 单次测距时间 | 毫秒 | 不适用 | 0.5 | 不适用 |  |
| 测量频率 | 赫兹 | 2000 | ≥4000 | 8000 |  |
| 扫描频率 | 赫兹 | 5 | 5.5 | 10 | 扫描一周的频率 |

### 3.2.3 核心控制模块

HiBot机器人核心控制模块采用Raspberry Pi 4B主板。详细参数如图3-7所示。

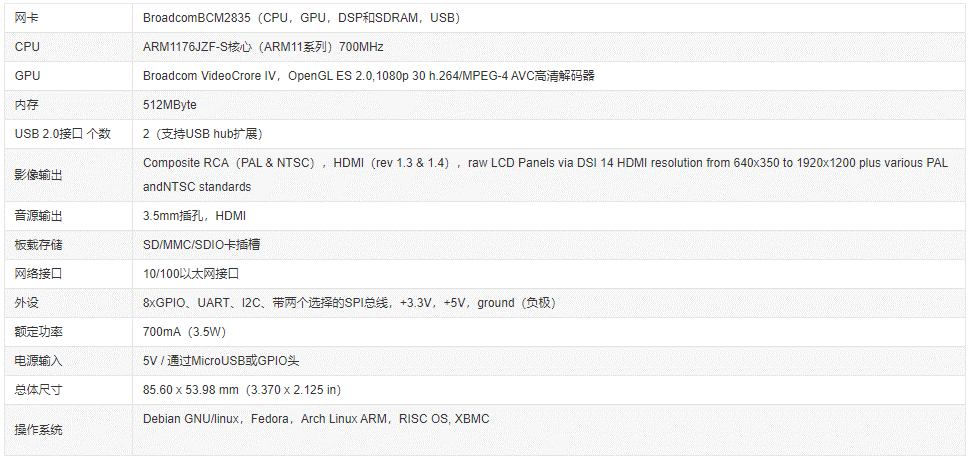


图3-7 树莓派详细参数

### 3.2.4 运动模组

HiBot配备直流有刷电机，有刷直流电机是直流电机的一种，在使用时需要配备电机驱动器，驱动器主要对电机的电流速度做高精度的控制。HiBot使用增量式编码器，如图3-8所示，对于机器人从开始运动时刻累计里程，累计的里程我们可以转化为统一的单位，如m/s、rad/s等单位使用。增量型就是每转过单位的角度就发出一个脉冲信号(也有发正余弦信号，然后对其进行细分，斩波出频率更高的脉冲)，通常为A相、B相、Z相输出，A相、B相为相互延迟1/4周期的脉冲输出，根据延迟关系可以区别正反转，而且通过取A相、B相的上升和下降沿可以进行2或4倍频；Z相为单圈脉冲，即每圈发出一个脉冲[8]。

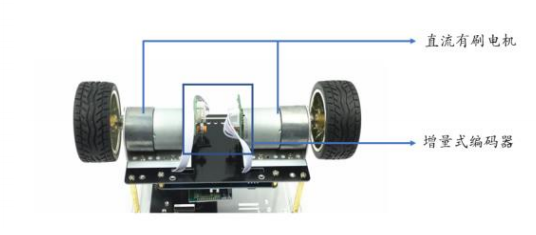


图3-8 运动模组

### 3.2.5 IMU姿态传感器

在HiBot上我们所采用的是MPU6050，芯片内部包含三个单轴的加速度计和三个单轴的陀螺仪，对于原始的加速度和角速度可以通过I2C总线读取，然后使用AHRS算法对系统的姿态进行融合，可以得到比较高精度的姿态数据。

# 4. 软件设计

## **4.1 智能点餐系统设计**

### 4.1.1 系统功能及组成

智能点餐系统由点餐APP和商家管理平台系统组成。智能点餐系统采用多方式就餐，主要为移动终端的网上订餐方式。客人可以在所使用的移动设备终端智能手机上下载点餐APP软件，连接餐厅的WIFI，进行网上选餐订餐，商家管理员登录商家管理平台可以实时的接收客人的订单详情，并及时的处理。鉴于以上情况题，针对性设计了如下的智能点餐系统。

该智能点餐系统主要包括五大功能模块，分别为：点餐APP、商家管理平台、TCP服务器、无线传输、智能分析。如图4-1显示，

智能点餐系统

点餐APP

商家管理平台

TCP服务器

无线传输

智能分析

图4-1 智能点餐系统构架图

下面将分别对每一个功能模块进行详细的介绍。

（1） 点餐APP：在智能点餐系统中，客人所使用的点餐工具就是智能手机，在连接餐厅无线路由器的网络后，客人可以通过智能手机下载点餐APP客户端进行登录、注册、点餐、呼叫服务员以及支付等操作，该APP界面设计简单明了，方便了客人的使用，节省了时间。

（2） 商家管理平台：在智能点餐系统中，商家管理员可以通过登录商家管理平台实时的查看客人的点餐信息，比如座位号、人数、菜名、点餐时间等信息。同时，还可以通过该平台，查看室内环境监测装置反馈的信息。方便商家管理员进行管理。

（3） TCP服务器：在智能点餐系统中，点餐APP、室内环境检测装置与商家管理平台之间的交互都是通过TCP服务器作为中介来完成交互的。

（4） 无线传输：点餐APP、室内环境检测装置和TCP服务器之间的通信是通过无线传输技术来完成的。

（5） 智能分析：餐厅的未来发展趋势取决于客人的点餐行为，因此，分析客人的点餐行为也至关重要。我们将客人的点餐信息存储到SQLite数据库里，然后将数据进行分析比对，得出有哪些菜品是最受欢迎的，哪些菜品的销量不好，从而提出改进方案。通过分析出的这些数据信息，餐厅领导可以做出科学的决策[9]。

点餐APP客户端采用TCP局域网通信协议，通过连接餐厅的无线路由器，将数据发送到商家管理平台的服务器终端。SQLite数据库服务器用于储存信息，并可由管理人员在服务端登录管理平台查看订单信息、智能分析结果以及一系列操作。本系统的物理架构图如图4-2所示。

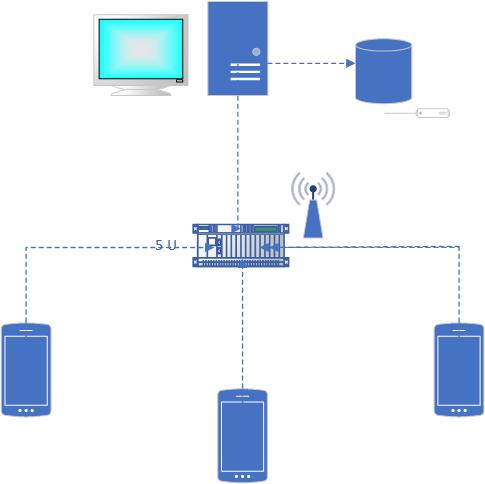


图4-2 物理构架图

### 4.1.2 智能点餐系统的总体流程设计

根据以上图例对点餐流程进行梳理。

1.客人在手机上下载点餐APP，注册登录。

2.客人填写座位号，用餐人数，点餐，并确定餐单。

3.商家管理平台接收客人的订单。

4.送餐机器人开始送餐。

5.客人用餐结束，付款结账，结束。

总体流程图如图4-3所示：

登录

填座位号

用餐人数

点餐

登录

首页

查看当前订单

厨师做菜

送餐机器人送餐

用餐结束

支付结账

点餐APP

商家管理平台

图4-3 总体流程图

## **4.2 点餐APP的实现**

智能点餐系统的点餐 APP 包含以下功能：登陆注册、选座、订餐管理、呼叫服务员以及一键支付等功能，如图4-4所示。

点餐APP

登录注册功能

选座功能

订餐功能

呼叫服务员功能

一键支付功能

图4-4 点餐APP功能图

### 4.2.1 登录注册功能

（1） 登录注册功能描述

客人打开点餐APP软件，首先出现登录界面，点击右上角注册按钮，即可进入注册界面，在注册界面，需要填写用户名，密码，确认密码以及验证码等信息，填写内容的格式准确无误即注册成功。返回登录界面，填写刚注册的账号和密码，填写准确无误即登录成功，进入点餐APP首页。

（2） 登录注册功能界面设计

点餐APP的登录注册界面设计简单明了，易于操作。客人输入自己的账号和密码后，点击注册事件后，系统就会把数据提交到数据库里。返回登录界面，填写账号密码信息，验证无误，即可进入点餐首页。

点餐APP注册界面如图4-5所示



图4-5 点餐APP注册界面

点餐APP登陆界面如图4-6所示



图4-6 点餐APP登录界面

### 4.2.2 选座功能

（1） 选座功能描述

客人登录成功后跳转到选座功能界面，需要填写客人所坐的座位号以及用餐人数的信息。目的是方便商家管理员了解客人的用餐信息，为接下来的送餐做准备。

（2） 选座功能界面设计

点餐APP的选座功能界面设计比较简单明了，易于操作。客人输入座位号和人数信息后，点击确认按钮后，系统就会把数据暂时存到本地，等待选菜完毕一起发送给商家管理平台。

点餐APP的选座界面如图4-7所示



图4-7 点餐APP选座界面

### 4.2.3 订餐管理功能

（1） 订餐管理功能描述

客人通过填写自己所在的座位号以及用餐人数后进入订餐首页，在订餐首页，点击右下角的加号，选择选餐选项，进入选餐界面。选餐完成后点击提交，即将选座信息，用餐人数信息，选餐信息一同发往商家管理平台，等待上菜。

（2） 订餐管理功能界面设计

点餐APP的订餐管理功能界面设计新颖。客人点击右下角的加号，会出现三个选项，选择选餐选项，跳转到选餐界面，选餐完成后会跳转到订单界面，在订单界面上会显示选餐详情，如果选餐少了，点击添菜按钮，即可在原有的基础上添加新的菜品。

点餐APP的订餐管理界面如图4-8，图4-9所示



图4-8 点餐APP订餐界面



图4-9 点餐APP订餐界面

### 4.2.4 呼叫服务员功能

（1） 呼叫服务员功能描述

客人在订餐首页界面点击右下角的加号，选择呼叫服务员选项，即可实现呼叫服务员。

（2） 呼叫服务员功能界面设计

点餐APP的呼叫服务员界面非常简单明了，实现一键呼叫服务员，无需繁琐的操作。

点餐APP呼叫服务员界面如图4-10所示



图4-10 点餐APP呼叫服务员界面

### 4.2.5 一键支付功能

（1） 一键支付功能描述

客人在订餐首页界面会显示订餐详情，以及总价格。点击右下角的加号，选择一键支付选项，即可实现自动跳转到支付宝里，完成支付，实现一键支付功能。

（2） 一键支付功能界面设计

点餐APP的一键支付功能界面非常简单明了，实现一键支付，无需繁琐的操作。

点餐APP一键支付界面如图4-11所示



图4-11 点餐APP支付界面

## **4.3 商家管理平台的实现**

商家管理平台采用Python 的Flask框架构建的，Flask是一个使用Python编写的轻量级Web应用框架。主要面向需求简单，项目周期短的小应用。Flask的特点为可定制性，通过扩展增加其功能。两个核心应用是Werkzeug和模板引擎Jinja,其工作模式如图4-12所示

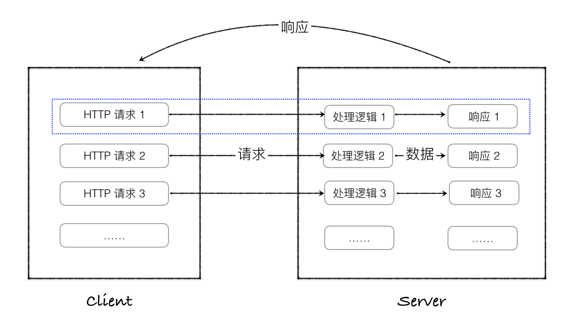


图4-12 Flask工作模式

商家管理平台有五大功能模块，登录注册功能，查看当前订单功能，查看历史订单功能，智能分析，查看室内环境状态功能。如图4-13所示。下面将详细介绍这五大功能。

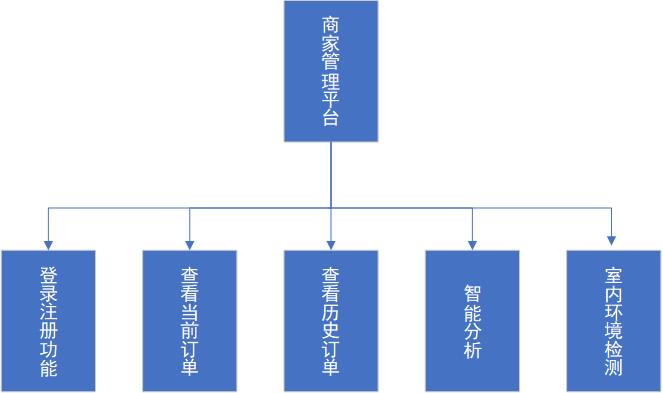


图4-13 商家管理平台功能图

### 4.3.1 登录注册功能

（1） 登录注册功能描述

商家管理员通过在商家管理平台的注册界面上注册账号成功后，在登录界面输入已经注册的账号，即可进入商家管理平台主界面。

（2） 登录注册功能界面设计

商家管理平台的登录注册界面设计非常的简单明了，易于操作。商家管理员在注册界面按照要求完成注册后，在登录界面输入账号和密码，点击登录事件后，系统首先获取输入框里的内容，之后在数据库内进行查找，如果匹配成功即可进入商家管理平台首页。

商家管理平台注册界面如图4-14所示

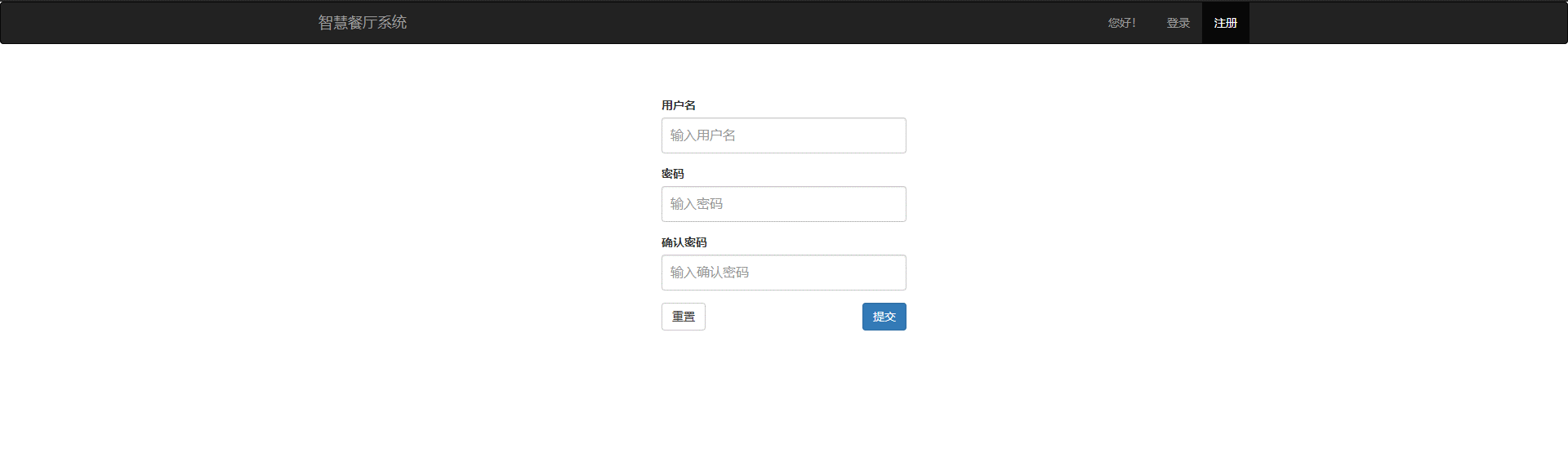


图4-14 商家管理平台注册界面

商家管理平台登录界面如图4-15所示

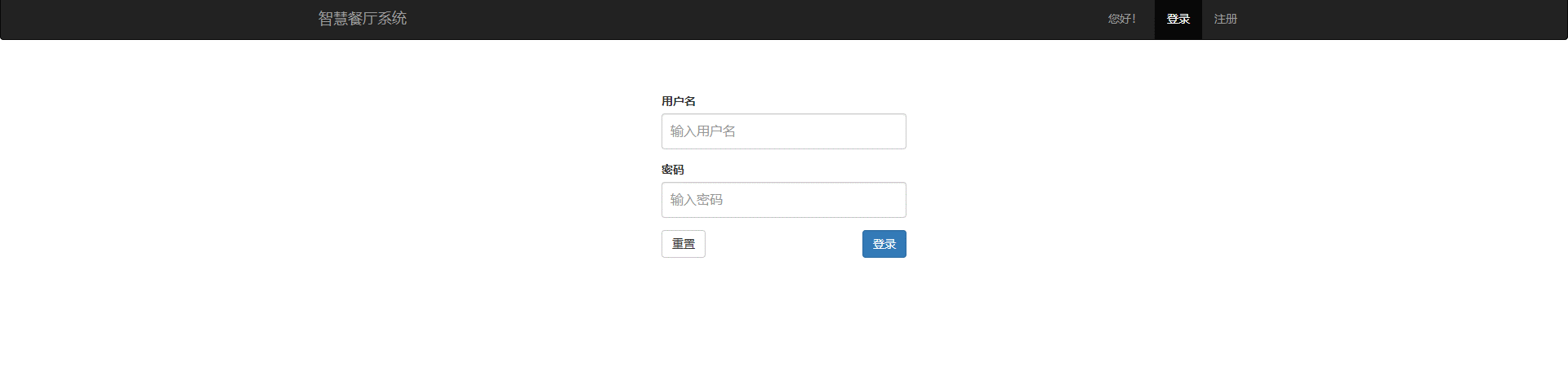


图4-15 商家管理平台登录界面

### 4.3.2 查看当前订单功能

（1） 查看当前订单功能描述

商家管理员登录成功后进入商家管理平台主界，点击左侧的查看当前订单按钮，即可实时的显示当前订单详情。订单详情主要包含桌号，人数，菜品，总价，订单时间，服务等信息。

（2） 查看当前订单功能界面设计

商家管理平台的查看当前订单功能界面设计简单明了，商家管理员可以清楚的查看当前订单详情。

商家管理平台查看当前订单界面如图4-16所示



图4-16 商家管理平台查看当前订单界面

### 4.3.3 查看历史订单功能

（1） 查看历史订单功能描述

商家管理员登录成功后进入商家管理平台主界，点击左侧的查看历史订单按钮，即可显示历史订单详情。订单详情主要包含编号，桌号，人数，菜品，总价，订单时间等信息。

（2） 查看历史订单功能界面设计

商家管理平台的查看当前订单功能界面设计简单明了，商家管理员可以清楚的查看历史订单详情。

商家管理平台查看历史订单界面如图4-17所示



图4-17 商家管理平台查看历史订单界面

### 4.3.4 智能分析功能

（1） 智能分析功能描述

商家管理员登录成功后进入商家管理平台主界面，点击左侧的统计按钮，即可实时的显示对餐厅人数，点餐信息等的统计。方便商家管理员分析比对，做出科学的决策。

（2） 智能分析功能界面设计

商家管理平台的智能分析界面设计非常的简单明了。商家管理员在商家管理平台主界面点击统计按钮，即可动态地显示对餐厅人数，点餐信息等的统计分析。

商家管理智能分析界面如图4-18所示

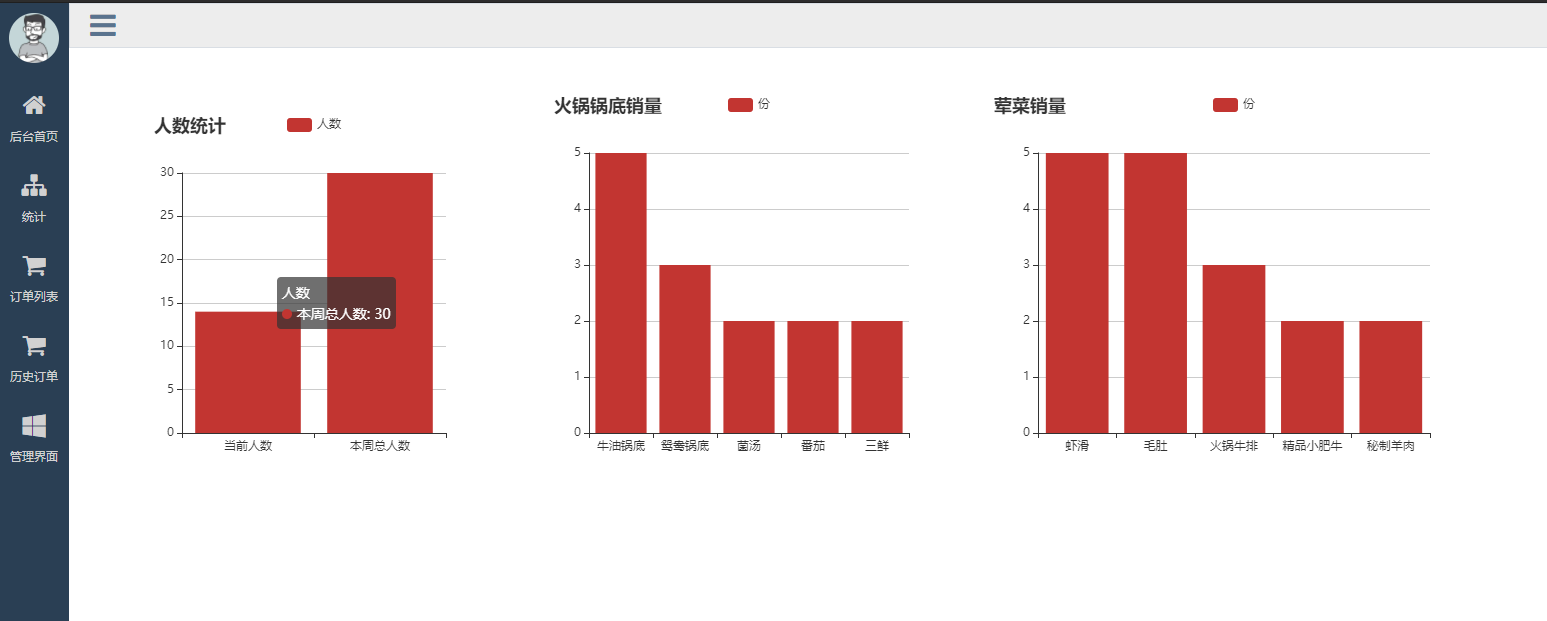


图4-18 商家管理平台智能分析界面

### 4.3.5 查看室内环境状态功能

（1） 查看室内环境状态功能描述

商家管理员登录成功后进入商家管理平台主界面，点击左侧管理界面的按钮，即可实时的显示对餐厅环境检测的状态，商家管理员可以更方便的查看餐厅的环境，可以在界面上远程控制灯的开关，如果发生火灾险情，会及时的发现并处理。

（2） 查看室内环境状态功能界面设计

商家管理平台的查看室内环境状态界面设计的十分简单明了，商家管理员可以清楚的查看火焰传感器，烟雾传感器的状态，以及对灯的控制，易于操作。

商家管理平台查看室内环境状态界面如图4-19所示



图4-19 查看室内环境状态界面

## **4.4 服务器端设计**

### 4.4.1 点餐APP服务器设计

商家管理平台需要处理点餐 APP 客户端发送过来的各种访问请求，包括了订单信息提交、是否呼叫服务员、订单结算支付等各业务流程的业务逻辑。因此需要建立一个 TCP 服务器端来一直接收客户端的数据传送。由于就餐高峰期，客人人流量大，所以服务器采用多线程的方式接收客户端发送的数据。服务器与客户端通信示意图如图4-20所示：

Socket()

Bind()

Listen()

accept()

等待连接

read()

write()

处理请求

服务器

客户端

Socket()

connect()

write()

connect()

图4-20 通信流程图

点餐APP TCP服务器核心代码：

piserver.py

tcp\_server\_socket = socket.socket(socket.AF\_INET, socket.SOCK\_STREAM)

tcp\_server\_socket.setsockopt(socket.SOL\_SOCKET, socket.SO\_REUSEADDR, True)

tcp\_server\_socket.bind((get\_host\_ip(), 8080))

tcp\_server\_socket.listen(10)

while True:

print('新用户[%s]连接' % str(ip\_port))

new\_tcp\_socket, ip\_port = tcp\_server\_socket.accept()

thread\_msg = threading.Thread(target=recv\_msg, args=(new\_tcp\_socket, ip\_port))

thread\_msg.setDaemon(True)

thread\_msg.start()

piserver.py

### 4.4.2 室内环境检测装置服务器设计

商家管理平台同时需要处理物联网模块发送的数据，并实时的显示在网页上。商家管理平台为服务器端，室内环境检测装置为客户端，客户端不断检测室内环境，收集数据，一定时间间隔将数据发送到服务器端，服务器端接收到数据后，存入到数据库里，并实时的更新在网页上，供商家管理员及时的查看。

室内环境检测装置TCP服务器核心代码：

piserver.py

tcp\_server\_socket = socket.socket(socket.AF\_INET, socket.SOCK\_STREAM)

tcp\_server\_socket.setsockopt(socket.SOL\_SOCKET, socket.SO\_REUSEADDR, True)

tcp\_server\_socket.bind((get\_host\_ip(), 8080))

tcp\_server\_socket.listen(10)

while True:

new\_tcp\_socket, ip\_port = tcp\_server\_socket.accept()

thread\_msg = threading.Thread(target=recv\_msg, args=(new\_tcp\_socket, ip\_port))

thread\_msg1 = threading.Thread(target=send\_msg\_led1, )

thread\_msg.setDaemon(True)

thread\_msg1.setDaemon(True)

thread\_msg.start()

thread\_msg1.start()

piserver.py

## **4.5 数据库设计**

### 4.5.1 数据库概念结构设计

对于系统要实现数据的存储、访问等数据库操作，必须首先进行数据的连接。在软件设计中，数据是最核心的组成部分。在本设计中，主要有客人实体和座位实体。UserId 用来唯一标记客人，对当前系统唯一。客人的账号属性，密码属性，不可为空也不能重复。为座位实体进行编号 seatId 作为主码，拥有人数属性、点餐信息属性、总价属性、订单日期属性、是否呼叫服务员标记属性。是否呼叫服务员标记是用来标记当前客人是否有呼叫服务。

客人实体和座位实体分别如图4-21、如图4-22所示。

客人

图4-21 客人实体图

座位

图-22 座位实体图

### 4.5.2 数据库逻辑结构设计

客人信息表如表4-1所示。

**表4-1 客人信息表（User）**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 客人编号 | 账号名称 | 密码 |
| userId(char) | UserName(char) | password (char) |
| 1 | 小刘 | 0324383 |
| 2 | 小杨 | 5201525 |

座位信息表如4-2所示。

**表4-2 座位信息表（Seat）**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 座位编号 | 人数 | 点餐信息 | 总价 | 订单日期 | 标志 |
| seatId(char) | Num(int) | orders(char) | Prices(int) | date(TimeStamp) | flag(char) |
| 01 | 5 | 鸳鸯火锅\*1  虾滑\*1  毛肚\*1  火锅牛排\*1  土豆\*1 | 206.00 | 2021-03-25 20:34:45 | 无 |
| 02 | 6 | 牛油火锅\*1  毛肚\*1  土豆\*1  娃娃菜\*1  金针菇\*1  藕片\*1 | 166.00 | 2021-03-25 20:36:50 | 呼叫服务员 |

# 5. 送餐机器人的整体设计

## **5.1 激光雷达节点**

### 5.1.1 激光雷达介绍

在送餐机器人送餐的过程中，激光雷达是很重要的传感器，它需要随时反馈周围行人或障碍物的信息，在机器人地图构建、定位和导航的算法中起到重要作用。在Raspberry Pi固件中编写和编译ROS的激光雷达节点。在 HiBot 平台上提供的激光雷达配置如5-1所示：

**表5-1 激光雷达配置表**

|  |  |
| --- | --- |
| Items | Specification |
| Supply Voltage | 5VDC±5% |
| Power consumption | Less than 700mA |
| Measuring distance | 120～3,500mm |
| Distance accuracy | 120～499mm:±15mm  500～3,500mm:±5% |
| Distance precision | 120～499mm:±10mm  500～3,500mm:±3.5% |
| Angular resolution | Step angle:approx,1°(360°/360steps) |
| Safety | Lsser safety class 1 |
| Scan speed | 300±10rpm |
| Interface | 3.3V USART(230,400bps) |
| Weight | About 125g |

### 5.1.2 激光雷达消息格式

在 ROS 开发中传感器数据都要被封装为相应格式的消息。雷达的消息格式如图5-1所示：

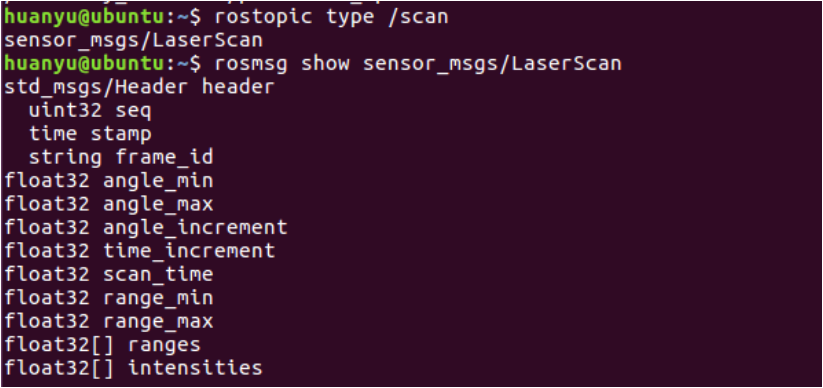


图5-1 消息格式表

### 5.1.3 消息类型详述

Header :是一个结构体，包含 seq、stamp、frame\_id。

seq 扫描顺序增加的 id 序列。

stamp 激光数据的时间戳。

frame-id 是扫描数据的名字。

angle\_min：开始扫描的角度。

angle\_max：结束扫描的角度。

angle\_increment：每次扫描增加的角度。

time\_increment： 测量的时间间隔。

scan\_time ：扫描的时间间隔。

range\_min：测距的最小值。

range\_max：测距的最大值。

ranges：测量的距离数据，数组长度和雷达分辨率相关。

intensities：与设备有关，输出测距强度数据。

## **5.2 送餐机器人开发环境配置**

由于ROS的分布式开发方式，我们也需要在Ubuntu主机上安装和树莓派相同版本的 ROS。送餐机器人上电后，等待树莓派启动，启动后我们就可以查看到树莓派开放出来的WIFI。用Ubuntu主机连接开放的WIFI。确保 WIFI 已经正常连接，需要配置Ubuntu主机和树莓派之间的ROS网络配置。提供的树莓派固件已经配置和安装了ssh，Ubuntu主机可以通过ssh远程开发机器人了，首先Ubuntu主机需要安装ssh客户端。输入树莓派用户的登陆密码后，ssh远程已经成功连接了。树莓派的固件中已经安装和配置了nfs服务器，在Ubuntu主机上我们只需要安装nfs客户端。

## **5.2 STM32和ROS通信**

### 5.2.1 通信内容和原理

底盘驱动板和ROS的通信是基于串口通信的，我们要将机器人的底层里程计、电池状态、IMU姿态信息等数据提交到ROS系统当中。在定义STM32和ROS之间的通信协议时，需要考虑传输的速度、大小、数据内容等问题，然后进行统一的封装，最后调用串口发送函数将封装好的数据按照字节序发送出去。在数据通信协议的定义上，使用一个union类型来定义两个相同大小的域，一个是数据收发的缓存区数据buffer，另一个是数据域结构体。当两个域的大小相同时（同时约定内存对齐为1个字节），这时只需要通过串口去操作收发缓存数据，即可完成数据的透传过程。

### 5.2.2 STM32的串口通信

串行通信是数据传输的一种形式，数据在通信介质中逐位传输。在传输过程中，每一位数据占用固定的时间。串行接口是串行通信设备的接口。其功能是将外部设备与CPU相连，通过串行传输实现信息的收发。

STM32中串口异步通信需要定义的参数有:起始位、数据位、奇偶位、停止位、波特率设置。UART串行通信的数据包以帧为单位，常用的帧结构为:1位起始位+8位数据位+1位奇偶校验位(可选)+1位停止位。如下图5-2所示：对于两个进行通信的端口，这些参数必须匹配。

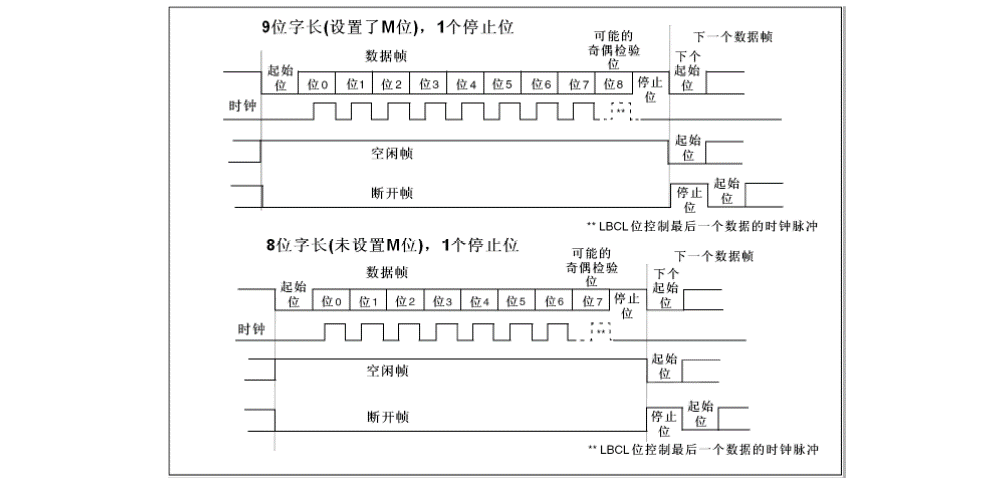


图5-2 通信参数图

串行通信的概念很简单。串行端口按位发送和接收字节。尽管在字节上比并行通信慢，串行端口可以在一条线上发送数据，在另一条线上接收数据[10]。它很简单，可以用来进行长距离通信。通信采用GND、发送、接收三行来完成。由于串行通信是异步的，端口可以在一行上发送数据，在另一行上接收数据。

在底盘驱动板中，初始化了 USART1 的串口接收和发送，用于透传数据到树莓派的ROS 系统当中，在源码的 Huanyu\_usart.c 文件中可以看到串口的初始化配置。

## **5.3 Gmapping建图算法**

### 5.3.1 Gmapping介绍

在地图构建方面，包括机器人定位和地图构建。

首先，要建立地图，需要知道机器人的准确位置和姿态，需要给定的地图作为参考，进行准确定位。让我们从地图创建开始，其中的确切位置和姿态(坐标和方向)是已知的。给定机器人的位置，利用激光雷达扫描环境特征，即障碍物的距离。通过机器人的坐标、方向和障碍物的距离可以计算出障碍物的坐标。采用Bresenham线段扫描算法将障碍物所在的网格标记为Occupy。在机器人所在的网格和障碍物所在的网格之间画一条直线。这条直线无论走到哪里都是自由的。当然，每个网格不是简单的0或1，网格的占用率可以表示为一个概率。如果在A激光束和B激光束的扫描下，确定某一网格为占用，则该网格被占用的概率会增加。否则，它会减少。通过这种方式，机器人的环境可以在二维栅格地图上表示。

### 5.3.2 Gmapping功能包实现的前提

（1）提供了两个tf。首先是base\_footprint与laser之间的TF，即机器人底盘与激光雷达之间的转换。我们在huanyu\_robot\_start的开头提供了这个。使用静态TF转换启动文件。一个是base\_footprint和odom\_combined之间的TF，它是底盘和里程表原点之间的坐标转换[11]。ODOM\_combined可以被认为是里程表开始的坐标系。

（2）/scan:激光雷达数据，类型为sensor\_msgs/LaserScan。

## **5.4 送餐机器人局部路径规划算法**

### 5.4.1 DWA路径规划

送餐机器人局部路径规划方法有很多，在ROS中主要采用的是动态窗口法。动态窗口法主要是在速度空间中通过采样多组速度，并模拟机器人在这些速度下一定时间内的轨迹。在得到多组轨迹以后，对这些轨迹进行评价，选取最优轨迹对应的速度来驱动机器人运动[12]。动态窗口法的优点在于根据送餐机器人本身的情况将速度限制在一个可行的范围内。

### 5.4.2 送餐机器人的运动模型

在动态窗口算法中，要模拟机器人的轨迹，需要知道机器人的运动模型[13]。送餐机器人送餐的轨迹是一段的圆弧或者直线，一对就代表—个圆弧轨迹。

推导如下：假设送餐机器人只能前进、后退和旋转。计算送餐机器人运动轨迹时，由于两个相邻时刻内运动距离非常短，我们可以把它的运动轨迹看成直线，即送餐机器人移动了（），要想得到在坐标系移动的位移和，将该段位移投影到坐标系的X轴和Y轴即可得出，如图5-3所示。

(5-1)

(5-2)

如果想推算一段时间内的轨迹，只需要将这段时间位移增量累计求和就可以了：

(5-3)

(5-4)

(5-5)

如果机器人是全方位的，它的速度是y，如何计算轨迹？机器人坐标系的速度在y轴上。根据该模型，只需将机器人在机器人坐标系y轴上的行走距离投影到世界坐标系:

(5-6)

(5-7)

此时的轨迹推演只需要将 y 轴的移动的距离叠加在之前计算的公式上即可：

(5-8)

(5-9)

(5-10)

在 HiBot 的启动节点包中，Huanyu\_robot.cpp 中计算 odom 的轨迹推演过程就是以上公式的代码化。

Huanyu\_robot.cpp

this->dt = (current\_time - last\_time).toSec()

double delta\_x = (vx \* cos(th) - vy \* sin(th)) \* dt;

double delta\_y = (vx \* sin(th) + vy \* cos(th)) \* dt;

x += delta\_x;

y += delta\_y;

th += delta\_th;

Huanyu\_robot.cpp

上面的计算中，假设相邻时间段内机器人的轨迹是直线，这是不准确的, 更精确的做法是用圆弧来代替。正如论文原文中推导的那样，依然假设不是全向运动机器人，它做圆弧运动的半径为：

(5-11)

当旋转速度 w 不等于 0 时，机器人坐标为：

(5-12) (5-13)

还有其他一些推到算法如下：

(5-14)

(5-15)

(5-16)

### 5.4.3 速度采样

送餐机器人的轨迹运动模型产生后，根据速度就可以推算出轨迹。因此只需采样很多速度，然后分别推算轨迹，然后评价产生轨迹的好坏即可。在速度的二维空间中，存在无穷多组速度。但是根据送餐机器人本身的限制和环境限制可以将采样速度控制在一定范围内[14]：

送餐机器人受自身最大速度最小速度的限制：

(5-17)

送餐机器人受电机性能的影响：

由于电机转矩有限，存在最大加减速极限。因此，在送餐机器人轨迹正向仿真的SIM\_PERIOD内存在一个动态窗口，窗口中的速度为送餐机器人实际能够达到的速度：

(5-18)

基于送餐机器人的安全考虑:

为了能够在撞到障碍物前停下来，在最大减速的条件下有一个速度范围:

(5-19)

其中dist(v,w)为速度(v,w)对应轨迹上离障碍物最近的距离，如下图5-3弧线所示：

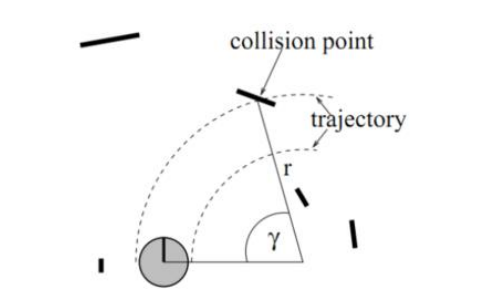


图5-3 弧线图

这一条件在抽样开始时没有得到。在模拟完送餐机器人的轨迹后，我们需要找到障碍物的位置，计算出机器人与障碍物之间的距离，然后看当前的采样速度是否可以在撞到障碍物之前停止。如果它能停下来，那么正确的速度是可以接受的。如果停不下来，就放下速度对。

### 5.4.4 评价函数

在采样的速度组中，由若干组轨迹是可行的，因此采用评价函数的方式对每条轨迹进行评价。采用的评价函数如下：

(5-20)

（1）方位角评价函数：

Heading(v,w)是用来评价机器人在当前设定的采样速度下，达到模拟轨迹末端时的朝向和目标之间的角度差距。

（2） 空隙

dist(v,w)代表机器人在当前轨迹上与最近障碍物之间的距离，如果这条轨迹上没有障碍物，那就将其设为常数。

（3） 速度

用来评价当前轨迹的速度大小。

（4） 平滑处理

(5-21)

(5-22)

(5-23)

其中，n 为采样的所有轨迹，i 为待评价的当前轨迹。

# 6. 系统调试

## **6.1 Gmapping建图**

gmapping 建图是使用我们机器人上的激光雷达数据来创建环境的栅格地图，下面我们将使用已配置好的算法功能包来创建环境地图：

在建图前，先做以下准备：

首先，将机器人放置在四周 50cm 没有障碍物的地方（否则将影响后面地图在导航的使用）；

然后，打开机器人电源启动机器人；

然后，确认 ubuntu 开发环境已成功连接到机器人发出的 AP；

并确认已配置好 ROS 分布式组网；

并使用 ifconfig 查看开发环境的 IP 是不是和~/.bashrc 文件中的 ROS\_HOSTNAME 变量的 IP 一样，若不是，则修改 ROS\_HOSTNAME 变量的 IP，并 source ~/.bashrc 使之生效；

下面开始创建地图。

（1） 启动机器人底盘节点

在 ubuntu 开发环境中使用 Ctrl+Alt+T 快捷键打开终端，然后通过 ssh 远程连接机器人，执行：

ssh [huike@192.168.12.1](mailto:huike@192.168.12.1)

远程连接机器人后，则需要更新系统的时钟，命令如下：

sudo date -s "2021-1-9 16:15:30" （修改为当前的日期和时间）

其中，2021-1-9 16:15:30 为当前的日期和时间，请将其修改为你现在的日期和时间。

然后，我们再使用前面的 date 命令，查看当前系统的时间是否设置成功，命令如下：

date

然后，输入启动机器人底盘控制器节点命令：

roslaunch huanyu\_robot\_start Huanyu\_robot\_start.launch

接下图6-1所示，我们将看到机器人底盘控制器节点启动过程中的日志信息，机器人的雷达传感器、IMU 传感器和里程计等也都一起启动。



图6-1 启动底盘节点成功图

（2） 启动 gmapping 建图节点

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，同样通过 ssh 远程连接机器人，然后启动 gmapping 建图节点，命令如下：

roslaunch huanyu\_robot\_start gmapping\_slam.launch

接下来我们将看到建图节点启动过程的日志，出现“Registering First Scan”，则说明开始建图了，第一帧地图创建成功，如下图6-2中红框标记。

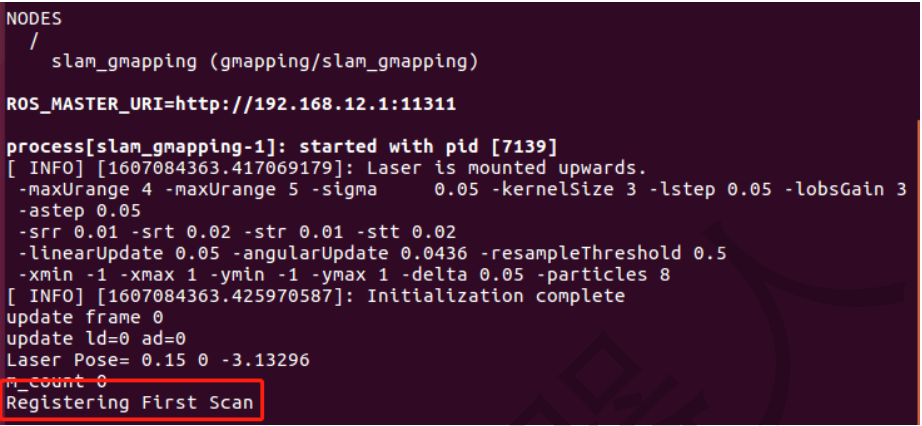


图6-2 建图节点

（3） 打开 Rviz

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，然后输入下面命令来打开 Rviz：

rviz

然后在打开的 Rviz 软件中，添加显示类型 RobotModel、LaserScan 和PoseWithCovariance ，并将 LaserScan 的 Topic 话题选择为/scan，PoseWithCovariance 的 Topic 话题选择为 /robot\_pose\_ekf/odom\_combined，以及 Covariance 右边的复选框不勾选，则下面我们将看到界面中出现了机器人的模型、机器人的方向箭头和激光雷达数据：

（4） 使用 arbotix\_gui 移动机器人建图

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，然后输入 arbotix\_gui 命令来打开程序ArbotiX Controller GUI：

arbotix\_gui

接下来我们就会看到打开的 ArbotiX Controller GUI 界面如下图6-3所示。

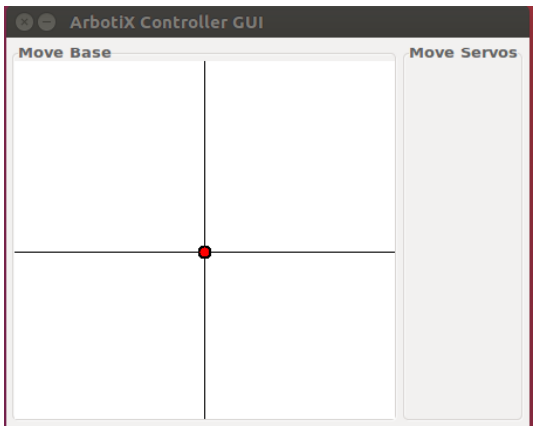


图6-3 arbotix\_gui

然后通过鼠标左键拖动界面中的红点来控制机器人移动，来扫描整个待建图的区域，如下图6-4所示，一个小房间内的地图示例。

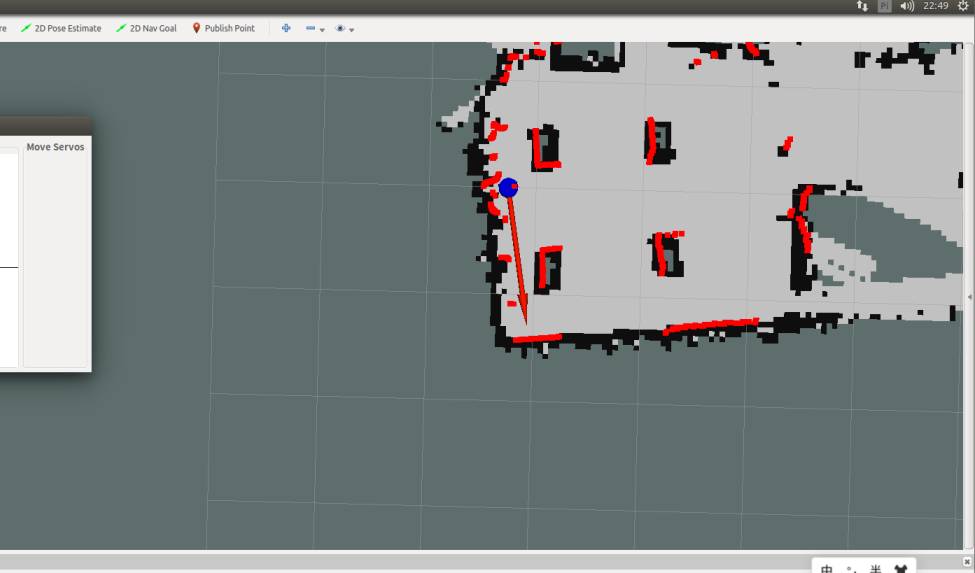


图6-4 扫描图

待我们扫描完整个待建图区域后，下一步我们将开始保存地图。

（5） 保存地图

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，然后通过 ssh 远程连接机器人，然后首先 cd 进入到保存地图的目录下，命令如下：

cd robot\_ws/src/huanyu\_robot\_start/map

此时我们通过 ls 命令可以看到此目录下已有地图，则需要使用 rm 将其删除，命令如下：

ls

rm map.\*

现在我们将保存地图到当前目录下，命令如下：

rosrun map\_server map\_saver -f map

到此，环境地图已经创建完毕，我们可以将前面启动的节点和软件关掉。

## **6.1 DWA 导航**

在导航前，先做以下准备：

首先，将机器人放置在地图原点，且方向与建图时的一样，否则导航前需要初始化机器人的位姿；

然后，打开机器人电源启动机器人；

然后，确认 ubuntu 开发环境已成功连接到机器人发出的 AP；

并确认已配置好 ROS 分布式组网；

并使用 ifconfig 查看开发环境的 IP 是不是和~/.bashrc 文件中的 ROS\_HOSTNAME 变量的 IP 一样，若不是，则修改 ROS\_HOSTNAME 变量的 IP，并 source ~/.bashrc 使之生效。

下面开始送餐机器人导航。

（1） 启动机器人底盘节点

在 ubuntu 开发环境中使用 Ctrl+Alt+T 快捷键打开终端，然后通过 ssh 远程连接机器人，执行：

ssh [huike@192.168.12.1](mailto:huike@192.168.12.1)

远程连接机器人后，则需要更新系统的时钟，命令如下：

sudo date -s "2021-1-9 16:15:30" （修改为当前的日期和时间）

然后，输入启动机器人底盘控制器节点命令：

roslaunch huanyu\_robot\_start Huanyu\_robot\_start.launch

接下图6-5所示，我们将看到机器人底盘控制器节点启动过程中的日志信息，机器人的雷达传感器、IMU 传感器和里程计等也都一起启动。



图6-5 启动底盘节点图

（2） 启动 DWA 导航节点

启动导航节点前，要确保机器人的底盘节点已启动。

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，同样通过 ssh 远程连接机器人，然后启动导航节点，命令如下：

roslaunch huanyu\_robot\_start navigation\_slam.launch

接下来我们将看到导航节点启动过程的日志，当看到‚odom received‛，则说明导航节点启动成功，如下图6-6中红框标注。

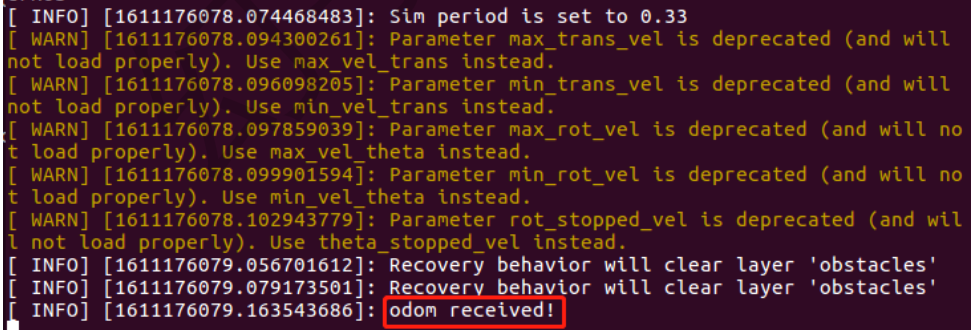


图6-6 启动导航节点

（3） 打开 Rviz

使用 Ctrl+Alt+T 快捷键再新打开一个终端，然后输入下面命令来打开 Rviz：

rviz

然后在打开的Rviz软件中，设置全局 Fixed Frame为map，添加显示类型RobotModel、LaserScan 和 PoseArray，并将 LaserScan 的 Topic 话题选择为/scan，MarkerArray 的 Topic话题选择为/move\_base/TebLocalPlannerROS/teb\_poses (用于显示机器人局部规划路径中的机器人位姿)，设置其显示颜色为绿色，则下面我们将看到界面中出现了机器人的模型和激光雷达数据。

（4） 测试 DWA 导航

在前面已启动机器人底盘节点和导航节点后，下面我们来测试机器人的导航效果，发布机器人的导航目标：

在 Rviz 界面中使用鼠标左键点击界面上方工具栏中的按钮，然后出现绿色箭头，然后再将鼠标左键点击到地图中你想要机器人去的地方，并且旋转箭头来设置机器人到达目标点后的方向，然后松开鼠标，则设置机器人的导航点完成。

# 参考文献

1. 沃佳龙. 基于Arduino平台的送餐机器人控制系统设计与实现[D].南昌大学,2018.
2. 赵玫,王建华.行业无形资产差异分析[J].物流工程与管理,2017,39(03):144-147.
3. 谢景明. Android移动开发项目式教程[M]. 人民邮电出版社, 2015.
4. 陈明. 数据科学与大数据技术导论实验[C]. 北京：北京师范大学出版社 , 2018.07.
5. 邓杰海, 全智龙, 周红娟. 基于C#与SQLite的银行财政非税收入管理软件的研发[J]. 电脑知识与技术, 2017, 13(010):74-75.
6. 杨连贺;董禹龙;房超;毕璐琪;梁润宇;杨阳;彭进香. 全国高等院校应用型创新规划教材·计算机系列 Python程序设计实用教程[C]. 北京：清华大学出版社 , 2018.06.
7. 史永胜, 胡双, 许梦芸,等. 一种查表与插值法在微控制器中的实现[J]. 陕西科技大学学报:自然科学版, 2015, 000(002):148-153.
8. 全国大学生电子设计竞赛组委会. 第十一届全国大学生电子设计竞赛获奖作品选编. 2013. 本科组[M]. 北京理工大学出版社有限责任公司, 2015.
9. 邱建全. 基于移动互联智慧学生餐厅的设计与应用[D].华侨大学,2015.
10. 袁东明, 史晓东, 陈凌霄. 现代数字电路与逻辑设计实验教程[M]. 北京邮电大学出版社, 2011.
11. 邹诗楠, 陈泽义, 王晓瀛,等. 基于ROS的AGV定位导航系统制作[J]. 电子元器件与信息技术, 2020, 004(001):P.59-61.
12. 张永妮. 智能机器人避障路径规划算法研究[J]. 中小企业管理与科技(上旬刊), 2016.
13. 中国国防工业企业协会. 2018年地面无人系统大会论文集[C]. 北京：科学技术文献出版社, 2018.12.
14. 刘彪, 柏林, 周科. 警用巡逻机器人导航系统设计及关键技术研究[J]. 中国安全防范技术与应用, 2018(3).

# 附 录

# 致 谢

四年的大学学习生活即将结束，在老师，朋友的支持与指导下，我收获颇多，但对于我的人生来说仅仅是一个逗号，我将应对新的征程。

经历了三个多月的努力，我最后完成了论文的写作。本研究及论文是在我的指导老师张向群的耐心指导下完成的。从选题到查阅资料，硬件的实现，论文提纲的确定，前期论文的修改，后期格式的调整指导老师都给我了悉心的指导。在此谨向张向群老师致以诚挚的谢意和崇高的敬意。

不积跬步何以至千里，本论文设计能够顺利的完成，离不开各位任课老师的认真负责，是我能够很好的掌握和运用专业知识，并在设计中体现出来。正是有了你们的悉心帮忙和支持，使我的毕业论文工作顺利完成，在此向许昌学院物联网工程专业的全体老师表示由衷的谢意。感谢你们的辛勤栽培！