# 技术报告

## 任务大致流程

1、在网上找软件安装教程，按照教程安装IDEA,

1. 破解IDEA，破解之后又在网上找软件教程，对照着教程把软件设置好

3、安装JDK，保证Java程序能够正常运行

4、学习IDEA怎么使用

5、从GitHub上面下载代码

6、学习怎么用IDEA打开写好的Java工程

7、运行代码。通过GitHub提供的论文摘要以及示例中最后的运行结果，可以知道，这个工程的核心算法是DAPR算法，目的是解决多机器人的运动路径，它将地形划分为多个相等的区域，每个区域对应于一个特定的机器人，从而确保完整的覆盖范围，但是最后每个机器人行走的路径长度会有很小差异。运行过程中，需要将整个区域进行划分，即筑起“围墙”，然后再在每个区域设置机器人的位置，最后点击运行代码，代码就可以根据前面的设置来规划机器人的路径。

## 过程中遇到的困难

1、视频教程中是以2018版本来讲解IDEA的使用，而我用的是2020版本的，这里面发生了不少细节变动，所以有些功能需要自己摸索与上网搜索

2、安装JDK的过程中没有注意别人安装的一些细节，安装位置设置有问题，最后在网上多次搜索帖子才发现原因。

3、在破解软件长期使用权限的过程中，出现过破解码失效的情况，就是开始破解了，第二次打开软件之后发现又提示我只有三十天的试用期。后来通过网上的帖子，发现还可以采用学生验证的方式获取免费使用权限，但是由于毕业原因，自己的学生身份审核不通过，只好作罢。之后又去寻找了其他破解包，也是按照之前老师给的那个破解教程来破解，发现可以了。