

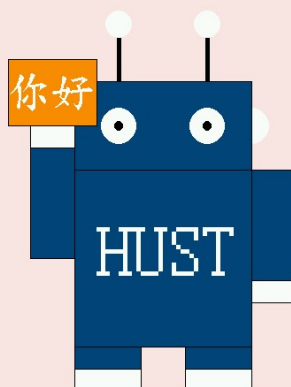
# 家居机器人模拟系统 需求分析报告

## ——C 语言课程作业

欢迎使用家居机器人模拟系统

按任意键继续

本程序由华中科技大学自动化学院  
一九零五班孟繁鹏，黄瀚文共同开发



**课题名称：**家居机器人模拟系统

**专业班级：**自动化 1905

**小组成员：**孟繁鹏 U201914689 黄瀚文 U201914680

**指导老师：**周纯杰、何顶新、彭刚、周凯波、桑农、左峥嵘、高常鑫、汪国有、陈忠。

**上交时间：**2020 年 9 月\*日

## 目录

1 前言	3
1.1 项目背景	3
1.2 项目内容	4
1.3 项目目标	4
2 项目概述	4
2.1 开发环境	4
2.2.1 硬件接口	4
2.2.1 软件接口	4
2.2 编写规范	5
2.2.1 工程目录规范	5
2.2.2 项目管理规范	5
2.2.3 命名规范	5
2.2.4 注释规范	5
2.2.5 版权规范	5
2.3 开源情况	6
3 需求分析	6
3.1 软件对象	6
3.2 软件维护要求	6
3.3 软件推广与使用	7
3.4 功能设计	7
3.4.1 登录注册功能	7
3.4.2 电量与充电功能	8
3.4.3 控制功能	8
3.4.4 清洁功能	8
3.5 模块设计	9
3.1 注册登陆逻辑	9
3.1.1 前端逻辑	10
3.2.2 后端逻辑	10
3.2 核心功能逻辑	10
3.2.1 充电模块	10
3.2.2 垃圾相关	11
3.2.3 除草	11
3.2.4 舒适度	11
3.2.5 房间的操作	11
3.2.6 远程遥控	12
3.2.7 巡逻	12
3.2.8 手机上的骚操作	12
4 界面设计	12
4.1 登录注册界面	12
4.2 核心程序界面	14
5 时间安排	14
6 参考资料	14

# 1 前言

## 1.1 项目背景

随着人工智能技术的迅速发展以及人民生活水平的提高，人工智能产业化以及智能家居在最近几年的得到了蓬勃发展。正如未来学家沃尔夫·伦森所说：“人类在经过农耕、工业、电气化等时代后，将进入关注梦想、精神和生活情趣的新社会。”智能家居就是这样一个关注生活情趣和生活质量的话题，智能家居以住宅为平台，利用综合布线技术、网络通信协议技术、安全防范技术、自动控制技术、视音频技术将家居有关的设施，集成构建高效的住宅设施与家庭日程事务的管理系统，提升家居安全性、便利性、舒适性、艺术性，并实现环保节能的居住环境。智能家居能够给人们生活带来很多的便捷跟体验，也引来很多企业争相在智能化市场分一杯羹。

而在整个智能家居设计中，出镜率最高的当属智能机器人。日本索尼在放弃机器人产业 12 年后，在 2016 年 6 月宣布重新涉足机器人业务。索尼社长平井一夫曾表示，“包括工厂自动化等业用途在内，将广泛开展机器人业务”。索尼日前发布消 “包括工厂自动化等业用途在内，将广泛开展机器人业务”。被中国美的集团收购德国机器人巨头库卡也十分关注机器人市场。国库卡集团总部研究中心负责人莱纳·比绍夫博士在接受采访时表明，库卡与美的合作重点领域是家用服务和医疗机器人。比绍夫博士说，在社会老龄化趋势下，库卡希望为工厂的老人、家庭提供协助机器人，实现如移动帮助老人行走的功能。在 2020 年的工博会上，总部设在瑞士的老牌机器人巨头企业 ABB 机器人将以未来医院、未来汽车、未来工厂为主题，分设三大展区，全方位展现机器人在各个场景、领域的自动化柔性解决方案。并且，工博会首日，ABB 机器人还将举行新品 IRB 1300 机器人的全球首发揭幕仪式。根据预测，机器人的应用量和普及度将会持续增长。随着扫地机的全球销量实现新突破，家庭服务机器人的全球销量将高达 122 亿美元，超过 2015 年市场规模的 5 倍。目前中国 国市场非常庞大，但是新兴产品的渗透率与日本、美国等家相比还非常低，目前的销售额也很小。因此中国家用机器人未来市场空间巨大，一旦相关产品取得新的突破，将获得巨大的利润和市场认可。

机器人产业之所以成为智能化与自动化产业的核心，是因为机器人是智能化与自动化实现从规划算法到对环境产生影响，进行实际操作最直接的硬件载体，所以很多智能家居开发的核心也放在了智能机器人的设计制造，功能分析，控制系统，算法优化等方面的工作。目前已经有发达地区的家庭中开始出现智能机器人的身影，我们也有理由相信，随着技术的发展和人们生活水平的提高，智能家居机器人一定会像电视，电脑一样，普及到每一个普通的家庭中，为人们所用。

开发者正是本着抓住时代脉搏的想法，选择了这个题目，开发一套家居机器人模拟系统。由于环境和编译器版本的限制，本产品能够实现的功能有限，将重心放在了模拟和仿真。旨在为未来智能家居开发描绘一个可能发生的图景，进行多角度的模拟和仿真，并提出一些有创造性的新思路和新构想。

## 1.2 项目内容

本项目以家庭服务机器人为出发点，结合智能手的广泛使用实现远程操控服务机器人的功能。基于此，我们希望通过该产品将多项功能集成化，主要需要实现的功能包括：

1. 机器人自身功能：如：移动，充电等；
2. 控制功能：如：远程遥控，巡逻等；
3. 清洁功能：如：捡垃圾，倒垃圾，除草等；
4. 舒适度显示及调节功能：如：各房间空调温度，空气湿度，pm2.5 等；
5. 房间操作功能，如：开门关门，开窗关窗等；
6. 交互功能，主要实现人机交互，如：聊天等。

## 1.3 项目目标

该家具机器人模拟系统主要目标是实现以下功能：

1. 在欢迎界面点击之后，系统用户可以在最初界面实现登陆、注册、找回密码等操作。
2. 用户可以实现基本的家居机器人的功能模拟。并且可以观察其动态的效果模拟。
3. 使用高级算法进行距离计算和路径规划，并尝试进行优化以降低时间和空间成本。
4. 尝试开发此前并未提出过的家具机器人可能的功能，并进行模拟仿真。

# 2 项目概述

## 2.1 开发环境

### 2.2.1 硬件接口

处理器：Intel Pentium 166 MX 或以上

硬盘：空间 500MB 以上

屏幕适配器：SVGA 接口

系统运行内存：要求 32MB 以上

### 2.2.1 软件接口

操作系统：DOS WINDOWS 9X/ME/2000/XP/WINDOWS 7

开发软件工具：Borland C 3.0

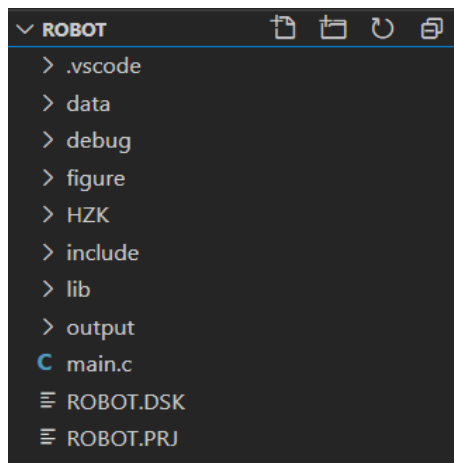
文本编辑工具：Visual Studio Code, Typora

项目管理工具：git 终端+github

数据库：txt 文件

## 2.2 编写规范

### 2.2.1 工程目录规范



工程目录如文件夹所示，头文件储存在 include 文件夹，头文件的源文件储存在 lib 文件夹，编译输出文件储存在 output 文件夹，用户数据储存在 data 文件夹，图片源文件储存在 figure 文件夹，调试过程中使用的输出文件储存在 data 文件夹。

### 2.2.2 项目管理规范

本项目使用 git 管理，开发时需要注意以下规范：

- 每次开始工作前一定要提前 pull 更新本地库，以跟进工作进度。
- 每次 commit 必须标记清楚：日期，开发者，本次更新完成的工作，如下图：



### 2.2.3 命名规范

- 文件命名应用小写英文体现其具体功能。
- 变量命名，函数命名应用英文表达其确定含义。
- 文件 headers.h 中包括了所有需要调用的头文件，必要的颜色和变量的宏定义，每个文件直接调用该文件即可。

### 2.2.4 注释规范

- 函数功能应在函数原型后注明。
- 复杂算法和流程应给出相应的注释。

### 2.2.5 版权规范

- 每个文件的开头必须注明：文件名，创建时间，最后更新时间，开发者。如直接使用前人代码活部分改编前人代码应注明：“(Partly) Adapted by pervious version”。如下图：

```

/*
    main.c

    Initial version: 2020.7.12
    Lastest update: 2020.7.19
    Author: mfp & hhws
*/

```

• 添加新函数后应更新 log.md 文件，并标明开发者以及函数功能。未完成调试需注明。  
如下图：

login.c 开始界面逻辑文件 ---mfp&hhw编写

```

mfp:

void start_func(); 开始页面的逻辑

void input(int x1,int x2,int y1,int y2, char *s, int max_len, int fp, int bgcolor); 输入函数

hhw:

void login_func(); 登陆界面逻辑 *未完成, 需要调试

void user_register(); 注册界面逻辑 *未完成, 需要调试

void user_findback(); 找回界面逻辑 *未完成, 需要调试

void exit_pro(); 推出窗口逻辑 *未完成, 需要调试

```

## 2.3 开源情况

为了方便同学们进行交流讨论，借鉴学习。开发者选择将此代码开源，包括 SVGA 框架及其扩展，鼠标库汉字库等通用文件均可以借用，并注明引用来源。本项目在 github 上开源，开源地址：[https://github.com/mfp0610/HUATAIA\\_Cproject-robot/](https://github.com/mfp0610/HUATAIA_Cproject-robot/)

# 3 需求分析

## 3.1 软件对象

1. 家用机器人产品研发人员：主要可用于家用机器人产品的仿真和模拟，以调试产品。
2. 欲购买家用机器人的潜在消费者：主要可用于选购家用机器人时对性能进行相关的仿真与模拟，以供了解产品的性能，功能，进行选购。

## 3.2 软件维护要求

1. 具有良好的 C 语言（C99）编程技术，并能熟练使用 BC 环境。

2. 充分了解**面向过程**的程序设计思想，并熟悉底层编程工作。
3. 可以在使用低级环境，无法使用 STL 等高级集成 API 的情况下完成数据结构的构建与调试和算法的设计与调试。
4. 了解本软件的相关模块，并能够调试相关参数。

## 3.3 软件推广与使用

由于环境和语言的限制，本软件可以实现的功能有限，且推广性差，在如今常用的大多数操作系统（win10 / linux / macOS）中均无法使用。预计无法进行大面积推广，也无法实现在生产生活中的应用，相关功能和内容仅供参考。

## 3.4 功能设计

### 3.4.1 登录注册功能

用户进入登录页面后，如果曾注册过，可以直接输入账号和密码，并点击“登录”按钮进行；如果用户名不存在或与密码匹配，将显示对应的错误信息。

如果没有进行过注册，则可以点击“注册账户”按钮进行。按钮后，将跳转至注册页面用户输入账号，密码，手机号。账号密码可设置为 12 位以内的任意字符，手机号可以接收验证码，并作为密保用以找回密码。如果账号，密码，手机号格式均符合要求且该账号不曾被注册过，用户完成前三项输入后点击“发送”，可以收到验证码，输入验证码正确后，则注册成功。完成注册后，用户点击“返回”按钮即可返回登录界面。

如果忘记了已注册账号的密码，则可以点击“找回密码”按钮进行找回或修改。点击“找回密码”按钮后，将跳转至身份验证界面，用户输入账号和密码进行身份验证，以上信息如输入错误，则会提示错误；如输入正确，将显示用户密码。如用户想要修改密码，即可点击修改密码进入相应界面，并进行修改。

用户在登录界面输入账号密码，登录成功后则跳转至主界面。

用户在登陆界面点击退出程序，即可直接退出软件。

当前工作情况：

（已完成）

登陆界面，注册界面，找回界面，用户信息文件的存储读取。整个登录注册界面主体已经完成，个别细节功能有待完善。

（待完成）

1. 输出提示内容：注册成功的提示位置，账号密码位数的提示；（孟繁鹏负责）
2. 登陆时提示账号未注册功能；（黄瀚文负责）
3. 注册时提示账号已被注册功能；（黄瀚文负责）
3. “修改密码”功能；（黄瀚文负责）
4. “关于我们”界面；（孟繁鹏负责）
5. 按钮变化细节；（孟繁鹏负责）

### 3.4.2 电量与充电功能

电量耗损：每走七步电量减少 1%，执行一次操作电量减少 1%。

电量增加：

1. 手动充电：点击充电选项，会自动前往充电桩，并进行充电，
2. 自动充电：机器人电量少 10%时会触发自动充电选项，触发后会强制停止当前任务并在完成充电后继续之前任务。

当前工作情况：（未开始）

### 3.4.3 控制功能

远程遥控，巡逻

当前工作情况：（未开始）

### 3.4.4 清洁功能

用户可以 点击控制 面板 上的“打扫卫生”功能按钮，向机器人发起的命令 。

当用户发起该命令时，机器人将移 动向当前房间地面上出现的垃圾，并将 垃圾清除。当机器人完成一个房间的理后，将移向下两室内房间都打扫完毕后，机器人会将垃圾汇集到的小桶里。成命令器人回到原来的位置。

#### 3) 倒垃圾功能

当垃圾桶的容纳数量达到上限，或用户通过 控制面板 发送 “倒垃圾 ”命 令时，机器人将执行倒垃圾命。

当用户发起该命令时， 机器人将移向房间中的 小垃圾桶，垃圾集中，运送到房子 门口 的大垃圾桶处，丢入。完成倒功能 后，机器人回到原来的位置。

#### 4) 开关窗户功能

控制面板 上会显示当前门窗开关情况，用户可以选择打或闭。

接收到 用户的 该命令后，机器人会执行相应的移动到位置并使 门或窗打开关闭。 门或窗打开关闭。

#### 5) 空调节功能

控制面板的 “空调 ”按钮采用标准增减。房间的温度 可以调节， 初始温度 26 度，可分别增 减温度，状态随之波动改变。

#### 6) 状态显示功能

总共可显示状态：电量，温度 ，垃圾桶 内的垃圾 数量 ，地面整洁度 。电量 是以图像 动态显示，温度 均在波动区间内态刷新，垃圾桶 内垃圾 数量以 数字 显示 ，地面整洁度随时间慢改变 。且这些 状态均通过文件存储保证每次进入 模拟软件时都能保持 上一次退出状态。

#### 7) 搬运物品功能

用户点击 搬运物品 按钮后，将进入 搬运物品 功能。用户先选定 索要搬运的 物品 ，当 控制面板 上出现“已选定”三个字时，表明目标 物品 已经选好了。接 着用户可以点



击目的地，若该位置无其他实物则机器人会先移动到已选定物品处，搬走物品并移动到目的地，放下物品离开。若选定目的地在房间外，则将做出提示“物品不能搬出房间外”。不能搬出房间外”。

#### 8) 遥控功能

可在控制面板上对机器人进行上下左右四个方向的遥控，点击控制面板的方向键后，机器人会相应移动当机器人遇到不可移动的位置时，则会显示“被挡住了哦”。

#### 9) 定向巡逻功能

点击定向巡逻功能后，机器人进入。用户在选择并点击目的地后，若该目的地可以移动，机器人将自寻路并沿着自动寻找的路径向目的地移动。

#### 10) 随机巡逻功能

点击随机巡逻功能后，机器人将进入模式。每步随机生成上下左右四个方向之一，随后机器人向该方进行移动。

#### 12) 聊天功能

当用户点击控制面板上的“聊天”命令时，可以进入聊天界面。用户可以通过控制面板上的输入框与机器人进行对话，机器人在收到用户的话后会给出反应。

同时，用户还可以通过聊天功能对机器人进行控制给发送相应的指令，机器人能接收并执行控制面板上所有在到指令后会中断聊天功能并执行相应的命令。

#### 13) 烹饪功能

当用户点击控制面板上的烹饪功能后，用户先选择所要制作的菜品菜品之后向机器人发出指令，接受到烹饪指令后会自动寻路，移动向厨房进行菜品的制作，当完毕后机器人将会自动寻路将菜品端上饭桌，之后离开。

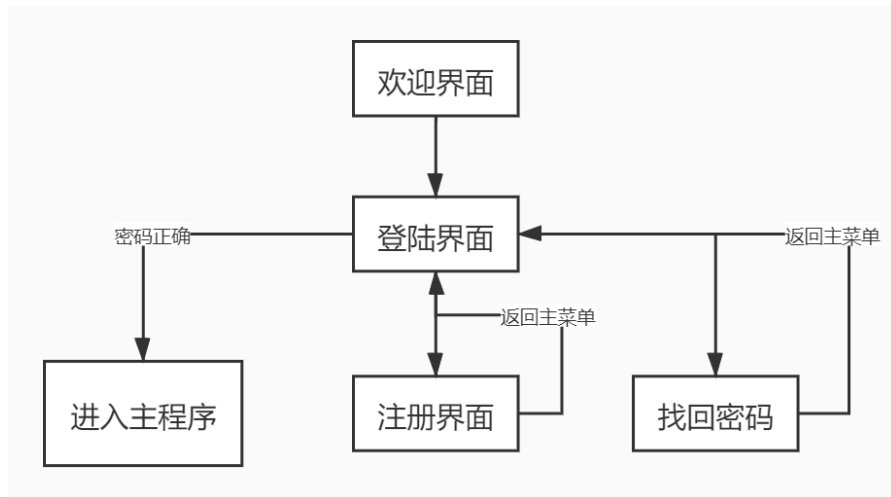
### 2.6 模块功能设计

#### 1) 登

## 3.5 模块设计

### 3.1 注册登陆逻辑

- 登录注册界面由孟繁鹏和黄韩文共同开发，采取前端-后端分工模式。孟繁鹏主要负责前端开发，黄瀚文主要负责后端开发。登录注册界面整体逻辑如下：

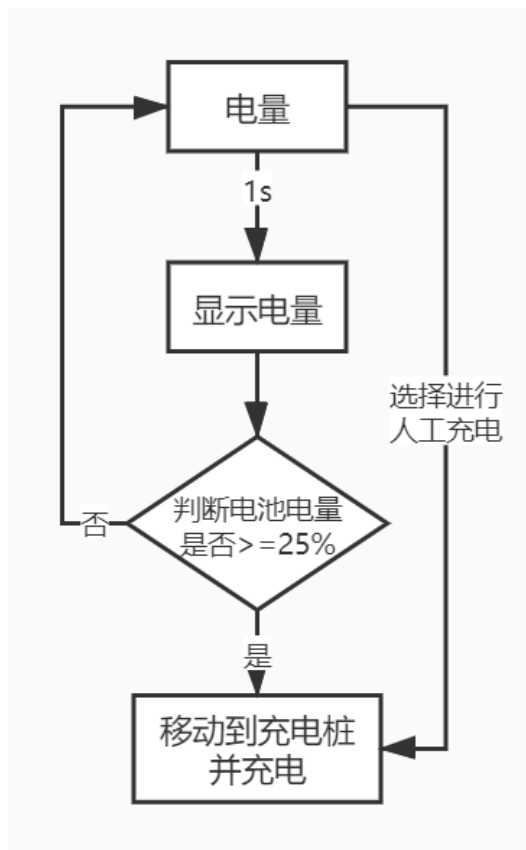


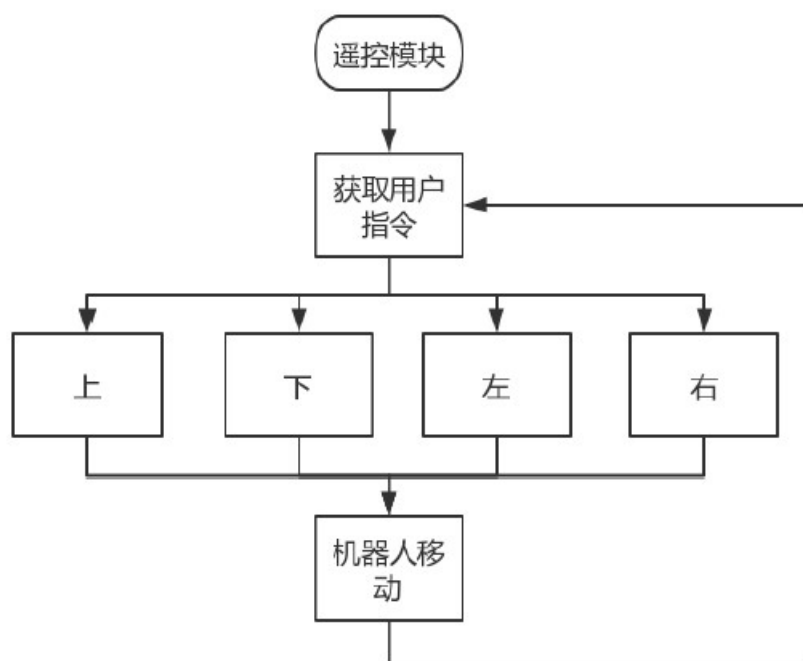
### 3.1.1 前端逻辑

### 3.2.2 后端逻辑

## 3.2 核心功能逻辑

### 3.2.1 充电模块





电量低自动充电，人工操作充电

### 3.2.2 垃圾相关

放置垃圾，打扫垃圾，倒垃圾

### 3.2.3 除草

（本功能是否添加取决于最后是否加入庭院部分）

### 3.2.4 舒适度

调节房间

各房间空调温度，空气湿度，pm2.5 等数据

一位学长搞成了低温变蓝，高温变红，可以参考

### 3.2.5 房间的操作

开门关门，开窗关窗

### 3.2.6 远程遥控

遥控机器人进行移动

### 3.2.7 巡逻

定向巡逻，自由巡逻

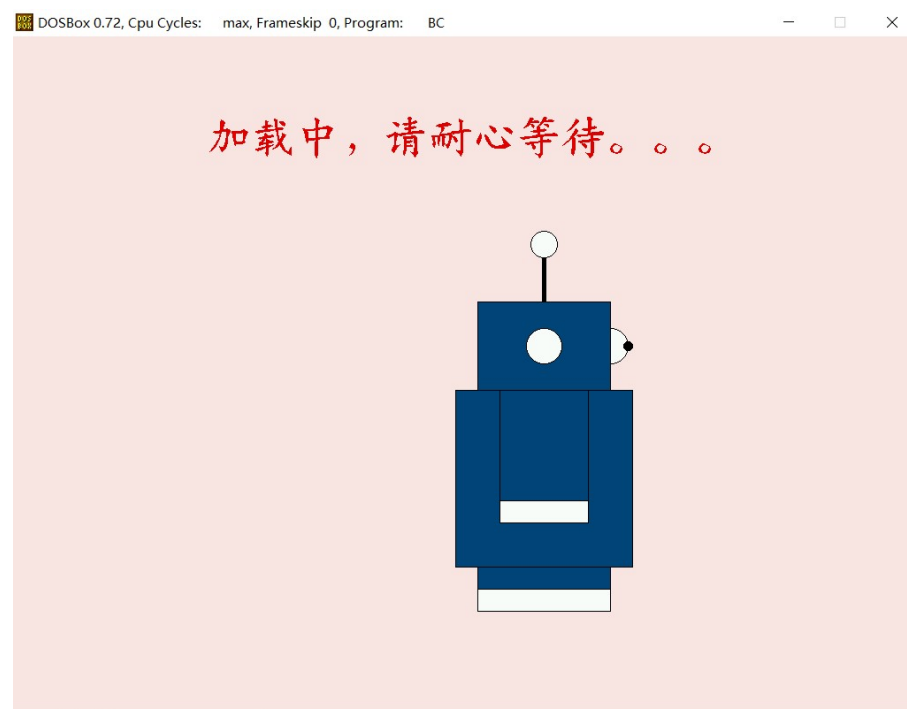
### 3.2.8 手机上的骚操作

这个是大可为的地方，也许可以引进一些高级的东西实现 ai 聊天，我来想办法

## 4 界面设计

### 4.1 登录注册界面

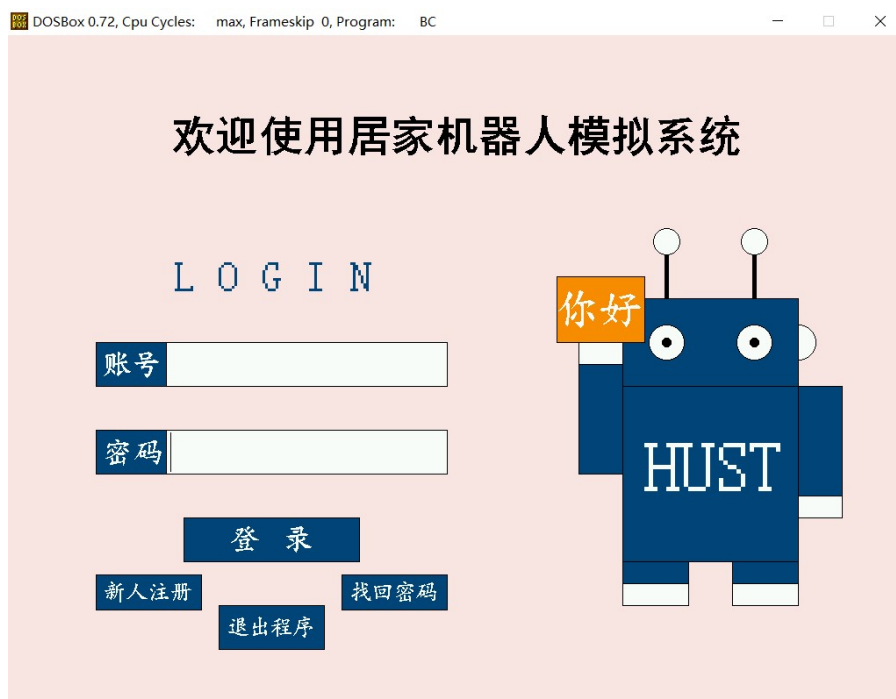
#### 1. 加载界面：



#### 欢迎界面：



登陆界面:



密码正确:

## 4.2 核心程序界面

# 5 时间安排

时间	任务
第一周	复习开学考试
第二周	分析需求与功能，完成报告； 搭建工程，配置环境，完成注册登陆界面
第三周	开始绘制核心界面，并构建基础功能
第四周	完善功能，并开始优化算法
第五周	基本完成所有功能，优化算法，并完善交互界面内容
第六周	继续优化算法，并优化一些细节
第七周	调试程序，整理报告，准备验收

# 6 参考资料

1. 王士元，C 高级实用程序设计.，北京：清华大学出版社.，1996 年
2. 周纯杰、何顶新等.，程序设计与应用（用 C/C++ 编程），北京：机械工业出版社，2008 年
3. 算法导论
4. 算法竞赛入门经典

其他参考资料和网站

1. github: <https://github.com/>
2. csdn 论坛: <https://www.csdn.net/>
3. stack overflow 论坛: <https://stackoverflow.com/>