



家居机器人模拟系统 需求分析报告

——C 语言课程设计作业



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	项目标	既述	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	分析	6
	3.1	注册登陆界面	6
	3.2	核心界面	6
	3.3	未完成功能	7
4	时间到	安排	7
5	参考社		7

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

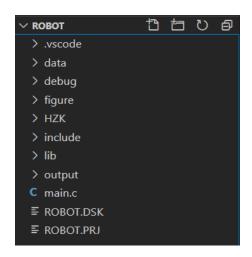
文本编辑工具: Visual Studio Code, Typora

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 qit 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 backcolor); 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,并请注明引用来源。本项目在 github 上开源,开源地址: https://github.com/mfp0610/HUATAIA_Cproject-robot/

3 需求分析

3.1 注册登陆界面

前端开发:

后端逻辑:

3.2 核心界面

3.3 未完成功能

4 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;
第一 问	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

5 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、何项新等.,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/