# 智能停车场管理系统开发

## 摘要

## 目录

[智能停车场管理系统开发](#智能停车场管理系统开发)  
 [1 综述](#X3b97b7966b77ca7559f92d9f4dba85d0369ab7d)  
 [1.1 研究背景及其重要性](#X93528b5aa98e7f39f4aba86ac551445fa8477fc)  
 [1.1.1 社会背景](#Xa9c184af9dc397819eaea91194852d8febd385e)  
 [1.1.2 技术背景](#Xf2bd3e5d05459fb0cb884cf0918797d33a45604)  
 [1.1.3 重要性](#Xd5a0ffd26c637ccb21331bd550c6f5ac5303088)  
 [1.2 国内外的研究现状](#X2f85ef440d6d711dd1c9920b79d5d045d9d9102)  
 [1.2.1 车牌识别技术](#Xb7061edffdb33b7a9dc5de6fa7e10f891723535)  
 [1.2.2 车位检测技术](#X1dc62ac6d8525a2fee3695edde78331c1cf936d)  
 [1.2.3 停车场管理与用户软件](#X10ca434d5275dc7b13d61eb2192df9ef4a8635a)  
 [1.3 毕业设计的主要工作](#X9b6b6c44ab821eeee9a75389a0b3d4a34e028e1)  
 [2 相关理论与技术基础](#X4723f257c9eb3b86c20025f5c7344614d539d95)  
 [2.1 深度学习与数字图像处理基础](#X6ef6c68e31f55b66b0d868af0cbf89499cd1298)  
 [2.1.1 YOLOv5 目标检测算法](#X0e8d010e3330f8169085d6e43b97c90dd9b2e7f)  
 [2.1.2 OpenCV 计算机视觉库](#X6471f5ab4a5da3d62ae7b51d535e1d7013edad7)  
 [2.1.3 CRNN 文本识别网络](#X731e1ee6707ce81c86fb470b9f20ccc2b6e39db)  
 [2.2嵌入式系统基础](#X467b661d8024e6cc0cdc7b238c072c1bf44cde2)  
 [2.2.1 树莓派硬件平台及其操作系统](#Xe8e6e52c74ea74cd6fd2088d79a2ffd919fd7e0)  
 [（1） 硬件参数](#X95106c2f9db5550e79a4f66b9b7a1d7decf5e09)  
 [1. 处理器](#X3d29b0eb9131a623b8aef042d4c60823cec83bb)  
 [2. 数据接口](#Xd60472d02a234719f34463a7ffd5fe61f70d868)  
 [（2） 操作系统](#Xb0a83d09a945badc0f41aa8b8c9ced16ea8491c)  
 [2.2.2 STM32 微控制器硬件平台](#Xccc96c190ac7a9edeb5d3b89dc7158b064ec89c)  
 [2.2.3 MQTT 通信协议](#Xc415ad4db345828d60f794c5424cac7bf8506c9)  
 [2.3 管理系统与用户软件](#X5a20d791608f392a723fc6a01f44cc9c43b431c)  
 [2.3.1 Qt 应用框架](#X0a89c52a847a2b0a7f29d799aacd4f28f201003)  
 [2.3.2 微信小程序及其应用框架](#X361c05fc1821db11cdf0b7807530ad958c52d0a)  
 [2.3.3 Spring Boot 微服务框架](#Xfa4022168c450ad01d172b2e1502afb1b650512)  
 [3 需求分析](#X98c0785160ad286d692b4837fdd2ce35996e6f2)  
 [3.1可行性分析](#Xdfeec7d8550c491f6df72af713c0ba7c0642c7b)  
 [3.1.1 技术可行性](#X221c1b170e0cc3e54e729f5b8d11d2d3c8654b7)  
 [3.1.2. 经济可行性](#Xdcc7b55c1a069ef52a8b067b1a519c3dd4e8052)  
 [（1）成本分析](#Xb1def89513abc40d17d4e2946045c13c33511ad)  
 [（2）收益预测](#X5a78e054072c5d6eb2106adb6595200588542e3)  
 [（3）投资回报率](#Xe5b38ef95bd723ce1a76ef502501ae6435c9297)  
 [3.1.3 操作可行性](#X0df6400fcb3a134124fbe8f707b08d9aad0f298)  
 [（1）技术操作性分析](#X0cf5ca3b37a38f46288c2a086dbccb41bc559cc)  
 [（2）人力资源需求分析](#Xb39ce95eb431baecfbfc1a71e23960e237894fb)  
 [3.1.4 法律可行性](#X1bfe817a79b434d41e4ea1ae52589f0bfb68343)  
 [（1）合规性分析](#X97f0dcac306516db9322314015b60e2b6e20f7c)  
 [（2）知识产权保护](#Xcf926c40da8102753a80b0b60489f7e705daf9e)  
 [（3）合同与协议遵从](#Xcd6a7ed6f10c88d30c2fc43ef5231b4fc1ec33c)  
 [（4）监管合规性](#X13d164092b3e3561264efb8fd3b7140d59ceb62)  
 [3.2 功能需求](#X13299e88a484917bbadb695145643914b30b45e)  
 [3.2.1 普通用户功能用例](#X5439e5dd9b932eaf9dda2696c81877dc304558e)  
 [3.2.2 管理员功能用例](#Xb5bdd54952e9067002b7283f5ff0a549ca5ac9d)  
 [3.3 性能需求](#X8806691e2d1a9d2c858a7fda8360f2e8682a0bf)  
 [3.3.1 车牌识别准确率](#X8ae184f8a45563111ac013e2a6f398bf17a6a94)  
 [3.3.2 嵌入式系统稳定性](#Xbb8643ca339cc56cac4f819041f7668d43036af)   
 [3.3.3 用户与管理软件流畅度](#Xa8c0da714e98e68e971af1900d6fbc34570de05)   
 [4 系统设计与实现](#X6ccc3a8d93eeb2f33fd3ffc17a203ee38186000)  
 [4.1 开发环境](#X6c26dcbe3279779006bef225b791436be0d1a22)  
 [4.1.1 深度学习开发环境](#X002f5e4b9df91348d6dd3b2e851ba5d39c410bf)  
 [（1）硬件环境](#Xcf86b45158fac4d14ed007fb7250f54a836035b)  
 [（2）软件环境](#X50aba694c166ebf6017e85c2c22a3a2e9e2314b)  
 [1. PyCharm](#X2b8b185f6ecd3d3624fefcec6ffa2f3e10e8582)  
 [2. Python 3.11](#X46aae72fa4bd7a03e91352530ff906ce6347bdb)  
 [3. OpenCV](#X50d0e896d47d6058860d0cacdd8493f27031d29)  
 [4. CUDA](#X0e9bed88617a8f0398cfecf7d83463b10d4dfd8)  
 [4.1.2 嵌入式系统开发环境](#Xbe21cffc02133b088e7e115aacc6e6592181465)  
 [1. Keil uVision5](#X89e2d67c5d38cf08d04d6cf41e6275eacdc056d)  
 [2. STM32Cube IDE](#X1a90fe928e194759d859cc593ee5f2f695d1feb)  
 [3. GPIO Zero模块](#X65f295f1869c906d50d1907b0e9784a5c49ef71)   
 [4. Linux远程桌面开发工具](#Xac048e1f92f65a1df62b193b94d0affee8d08c2)  
 [4.1.3 用户与管理软件开发环境](#Xe277d53b140b16aff9ea831ac32156e08f32316)   
 [（1）前端开发](#X7038214e613f205919e042ab1b54e687471168e)  
 [1. 使用Qt Creator进行C++语言开发](#Xb5a81db30b58a4b87a5811d5997c60531a9b1fb)  
 [2. 使用WEB框架开发微信小程序](#X2743bcd683d08c6e0a381211be18f6dfd38be94)  
 [（2）后端开发](#X149d469890b3f5f66923afc64e6b21e915e6488)  
 [1. 使用Idea开发Spring Boot框架](#X7cf654b81de88596663eba8f2022bcffc768a97)  
 [2. 使用MYSQL数据库和navicat软件管理数据库](#Xeff36e48105d49e7b1a9017b9b14b25d8ea7a0f)  
 [3. 使用Postman工具测试后端接口](#X5eb33ed67a28b3b5b0efd2079691dd8cf78eb90)  
 [4.2 总体设计](#Xb19d986513ff19b56e354c62dc28ae206660914)  
 [4.2.1 系统结构](#X0a207edfbecd040f5d09089625af6713394ce57)  
 [4.2.2 数据库设计](#X665f387e674dc2e1b80f0b5a07e07f2284d6351)  
 [1. 实体联系（E-R）](#Xb1743d0e98cca7d16eb9db78ef354e3e916606b)  
 [2.数据库](#Xc5d49b619666c6fab402d4bcf6a178fbc10ece2)  
 [1. 用户（user表）](#X13fd7ef8463b7107a970eda88ba3cc8630ae2de)  
 [2. 车辆（vehicle表）](#Xe76821f9250e4feb64fa6761b087b4e0f04d07b)  
 [3. 停车场（parkinglot表）](#Xcf0e28fa33617416576d2bd88734002f9697540)  
 [4. 停车位（carpark表）](#Xb3223f8c14b81fd50c101de2e70b959bc176fb5)  
 [5. 停车记录（parkingrecord表）](#Xb71a28411f8fcc8ab62bd437ecf9edb7a894822)  
 [4.3 详细设计](#Xcc05e114d681f968e3b9bece75976ca8bef08aa)  
 [4.3.1 硬件设计](#X8a51024c9cb83de178d99a90ce1ae1ba8b540e7)  
 [（1）硬件配置](#X22a4d47ac4d205c48484afc7acd29a2defb7035)  
 [（2）硬件连接](#Xd61bed5b5c995c7f3219c9cdfda1181f6b25504)  
 [1. 摄像头连接](#Xe58408ecfa675dbe660eab2cd12b620b40ff4e7)  
 [2. 距离传感器连接](#X9f7861fb1e0c36411248d5dc198517c5c084a7e)  
 [3.ESP8266网络通信模块连接](#Xe19cadb966ae7d8aa6722d5d532d727b0289c28)  
 [4.3.2 接口设计](#X1caa979d1aaed877899a2e6353855fe49061a52)  
 [（1）内部接口](#Xa2ebbd65cf2d2cfbd73ddc3e86a566a2ab38e76)  
 [1. 停车位状态发布](#Xc49989b8324bfc0e2069f112ad4a3c15b54d7eb)  
 [（2）外部接口](#Xae4b7288bce8a7a442b1b475099667b2cd66c5a)   
 [1.登录请求](#X2a144550d8473717ebd2d20da29127c0baabace)  
 [2. 查询所有停车场的容量](#Xd6700105ca8e6eea7f9b802fed41062e8aa87ac)  
 [3. 查询指定停车场的信息](#Xf989de0a15ccbdd844d1b6bc30954b128f1b43b)  
 [4. 车辆在停车场的地理位置](#X13c6c2f84a41ad16be29b02fa6974d000a9184d)  
 [5. 查询车辆的历史停放记录](#X954d85c02bc8cf7d4c525b444e0fa17a04e7b49)  
 [6. 查询停车场当前停放车辆](#X92f7c4f3547130893c51d57f1d1cfdc01263de7)  
 [7. 查询车辆当前停放信息](#Xd04722a8ab14d399655bf41366e4728adc68972)  
 [8. 支付停车费用](#X770d7088b31e3a0c5b54f1bce5a641a531372fe)  
 [9. 车位租赁充值](#X77b766c7433fbee83c126a0b9a5cd2d4316e4f3)  
 [10. 手动入库](#X899b24b656a3b4bb01cfa29b0a4bb8fa343cc34)  
 [11. 手动出库](#X2b12eabbb393107eaaf97bee2624f93d060f490)  
 [4.3.3 算法设计](#X78bf8810f6b7bc6f453214976d82b9288e3330e)  
 [（1）出入场算法设计](#X1aaae46802d1f2bd2c7195d3a34bae11ca4bb85)  
 [1. 车牌识别流程](#X12cfd99a056bf6851822fd947cd1b8928ab51be)  
 [2. 二维码支付算法](#Xfa741ba97b3ab541aeb2eb84e5ffe39891340d6)  
 [（2）车位状态检查算法](#X0a215fdacbd277d8c2dcc7da2d0d838f1345266)  
 [（3）深度学习数据增强](#X12198d67e882c772fbbaec8958a54e016e4e28e)  
 [4.3.4 界面实现](#Xb580ad46483525ef970659796d92b4a73b6edf0)  
 [（1）管理系统页面设计](#X05109daeb917ec9c7a6d16dbe67bd3d4e447b33)  
 [1.登录页面](#Xeb01ebdc0761bff8957b80590eae6c2777d3303)  
 [2.主界面](#X77c691d8b8ec53eb261deb64fbf380aa1d2270f)  
 [（2）小程序用户界面设计](#Xb64a048950838e7ef98d399fae591490c953fd3)  
 [5 系统测试](#X937cfada6689471411d7c1bceb0f61e4127f16b)  
 [5.1 单元测试](#Xecf590ced710ed0fa3c078bfc75b556f707be3e)  
 [5.1.1 黑盒测试](#X5aeec4065ab49fa6cde0d11c1f5d9f1e2000a05)  
 [5.1.2 白盒测试](#Xec486b2a7224511debc17bfa20f1d31fff2a598)  
 [5.2 集成测试](#X09d4dffe74bd8a799dcee1b524c786b2cc145c4)  
 [6. 结论](#X4882f1fcd46c26a22ee0b8172c9e24e80395cb7)  
 [6.1 总结](#X4bd8c866f32bf1b1dbb7eb57ce70c9a380624cc)  
 [6.2 不足与改进](#X6108f2cb66e8017e05bbd113b1d6b20068c902c)  
 [谢辞](#谢辞)  
 [参考文献](#参考文献)  
 [附录 A 源程序清单](#附录-a-源程序清单)  
 [附录 B 用户使用说明书](#附录-b-用户使用说明书)

## 1 综述

### 1.1 研究背景及其重要性

#### 1.1.1 社会背景

自改革开放以来，我国汽车产业的飞速发展，特别是国产新能源汽车的崛起，使得汽车不再是遥不可及的进口奢侈品，而是转变为经济适用、质量上乘的国产高端商品。随着人们收入水平的稳定提升和生活品质的持续改进，越来越多的家庭有能力购买汽车，汽车已经深入到了普通家庭。汽车的普及率持续攀升，这意味着城市中的汽车数量在不断增长，从而带来了停车需求的增加。这一变化反映了我国社会经济的快速发展和人民生活水平的提高，以及人民群众对美好生活的向往。

表格 1.1 2014年至2022年停车位数量与汽车保有量数据（单位：万）

| **年份** | **2014** | **2015** | **2016** | **2017** | **2018** | **2019** | **2020** | **2021** | **2022** | 2023 |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **停车位数量** | 6598 | 6935 | 7890 | 8920 | 10150 | 11500 | 12900 | 14500 | 16885 | 暂无 |
| **全国汽车保有量** | 15400 | 17200 | 19400 | 21700 | 24000 | 26000 | 28100 | 30200 | 31900 | 33618 |
| **缺口** | 8802 | 10265 | 11510 | 12780 | 13850 | 14500 | 15200 | 15700 | 15015 | 暂无 |

根据国家统计局网站和公安部的数据，截至2023年底，全国民用汽车保有量达到了33618万辆。这一数字显示了汽车在中国日益增长的普及程度。在2023年全年，全国新注册的汽车数量为2456万辆，这表明汽车市场仍然保持着相当的活跃度。与上一年相比，机动车保有量增加了1714万辆，而新注册数增长了133万辆。因此，汽车保有量同比增长了5.38%，增长额同比增长了5.73%。这一增长趋势反映了中国汽车市场的持续发展和消费者对汽车的持续需求。

然而，全国汽车拥有量的逐年增加也带来了严重的停车难题。然而，尽管汽车数量和停车场数量都在增长，但停车位的供应仍然无法满足停车的需求。根据2022年的数据全国汽车与停车位的比例为1:0.53，我国的停车位缺口高达15015万个，根据国家发改委公布的数据，其中在大城市和中小城市这一比例相差也很大，大城市小汽车与停车位的比例约为1:0.8，中小城市约为1:0.5，而发达国家则约为1:1.3，一般1辆私人小汽车需要1.1到1.3个停车泊位，其中1个泊位对应基本停车需求、0.1到0.3个泊位对应出行停车需求。因为这些原因，驾驶员常常难以找到合适的停车位，使得停车变得异常困难。

此外，当人们在公共场所完成购物、聚会等活动后，由于遗忘了停车位信息，往往难以找到自己的车辆，甚至在找到车辆后也难以找到出口。传统的停车场管理模式依赖人工操作，效率低下、易出错，无法满足大型停车场的管理需求。作为城市交通管理的关键组成部分，停车场当前面临着一系列的问题和挑战。

#### 1.1.2 技术背景

随着移动互联网的广泛应用以及大数据、物联网、云服务等先进技术的深入应用，智慧停车逐渐成为新型城市的标配，传统停车场也在向智慧化、数字化方向转变。智慧停车系统有助于改善局部交通微循环、减缓交通拥堵，提供更优质的停车服务，为城市智慧交通和智慧城市的建设提供助力。

#### 1.1.3 重要性

随着我国汽车产业的飞速发展和汽车保有量的逐年增加，停车问题已经成为了影响城市交通、环境和居民生活质量的重要因素。传统的停车场管理模式已经无法满足当前的停车需求，而智慧停车作为一种新型的停车解决方案，能够有效地解决停车难题，提高停车效率，减少交通拥堵，提升城市交通管理水平，对于推动我国城市的智慧化建设具有重要的意义。因此，对智慧停车的研究具有重要的理论和实践价值。这不仅可以推动我国城市的智慧化建设，也可以为全球其他城市提供参考和借鉴，推动全球城市的智慧化发展。这是一项具有深远影响和广泛应用前景的研究。

### 1.2 国内外的研究现状

智能停车场管理系统的研究涵盖了多个关键领域，包括车辆进出停车场的流程、车主寻找车位的过程，以及停车场管理和用户应用的体验。在这些领域中，车牌识别技术和车位监测技术是至关重要的。

#### 1.2.1 车牌识别技术

车牌识别技术在学术研究中的发展主要集中在两个方向：深度学习和模板匹配。在深度学习方面，技术包括**YOLOv5**、**CRNN**、**CRNNU2-net**和**LPRnet**等。而在模板匹配方面，主要使用**MATLAB**和**OpenCV**。

车牌识别技术的通用流程包括图像采集与预处理、车牌定位以及车牌字符的分割与识别。

在模板匹配技术中，研究者如卢嫚和陈子言选择使用OpenCV，而李宏伟则选择了MATLAB。这两种技术在处理车牌图像时的方法类似，即首先对图像进行颜色识别、灰度化和二值化以定位车牌区域，然后进行字符分割，最后利用预先建立的车牌识别模板库进行字符匹配。模板匹配是传统的技术，是基于车牌的直观特征，如字符、颜色、文本、边缘和连接部件。这些方法容易受到环境因素的影响，如光照、遮挡、角度、污损等，导致检测的准确率和鲁棒性不高。

在深度学习方向，研究者如许渡和吴宏伟采用了YOLOv5目标检测算法来定位车牌。许渡直接使用CRNN文本识别网络进行字符识别，而吴宏达则使用了U2-net和LPRnet。U2-net的作用是对车牌图像进行透视变换以实现校正，而LPRnet则用于字符识别。深度学习技术可以通过卷积神经网络模型，从像素级别提取车牌的深层特征，将车牌检测转化为目标检测的二分类问题。相较于模板匹配技术，识别准确率高，但是计算量大、对设备的性能高。



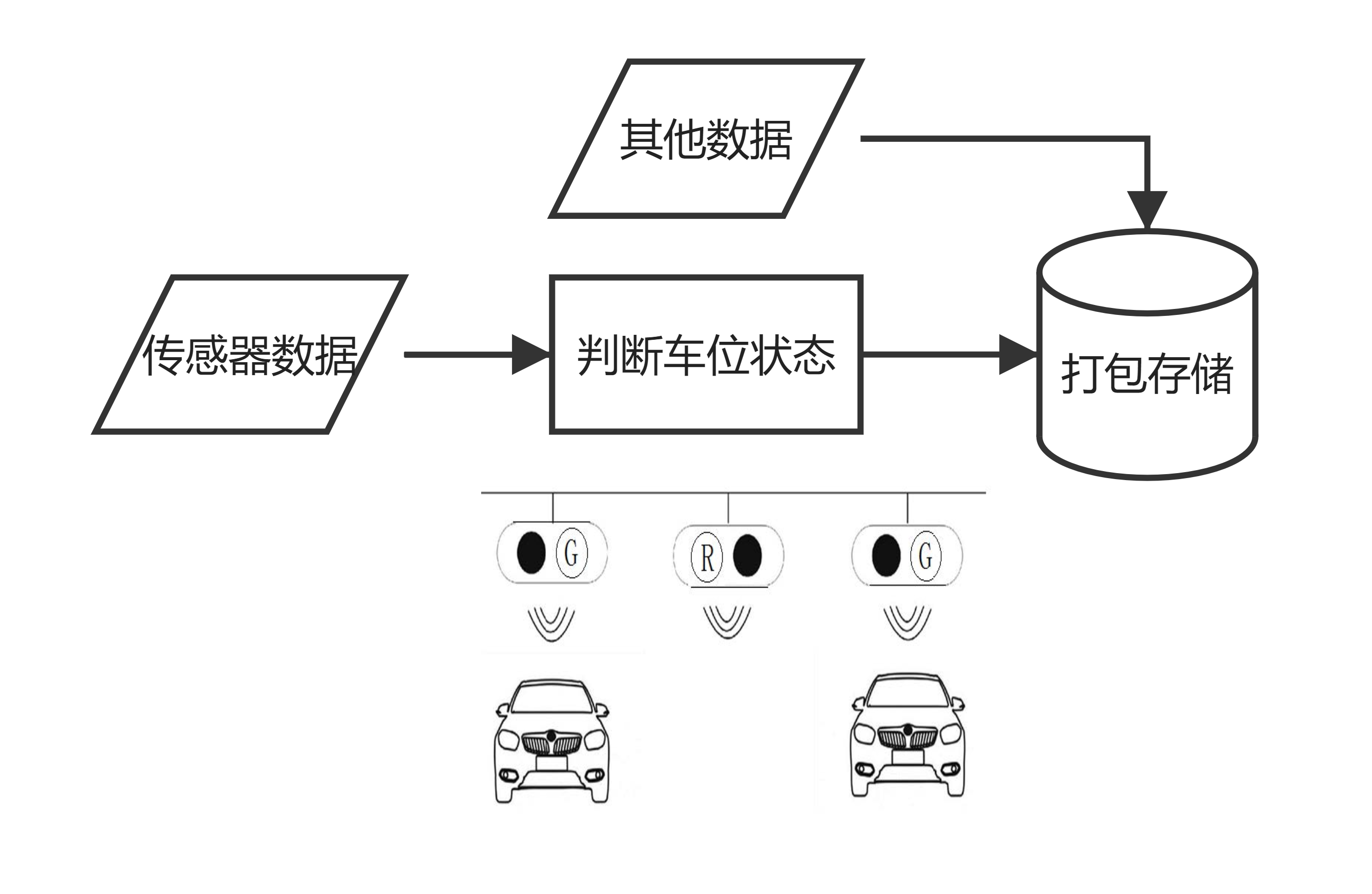
这些不同的方法和技术各有优劣，研究者们会根据实际需求和场景选择合适的技术方案。

根据张恒宇、汪李超、尤泳茹等人的研究，他们选择使用树莓派（Raspberry Pi）平台作为移动端部署研究的硬件基础。他们在树莓派上连接摄像头，分别搭载MobileNet、YOLOv5、OpenCV来实现目标检测，这说明树莓派硬件平台的算力足够支撑车牌识别的工作。这些研究表明，无论是深度学习还是模板匹配，都可以在树莓派这样的硬件平台上实现高效的车牌识别。

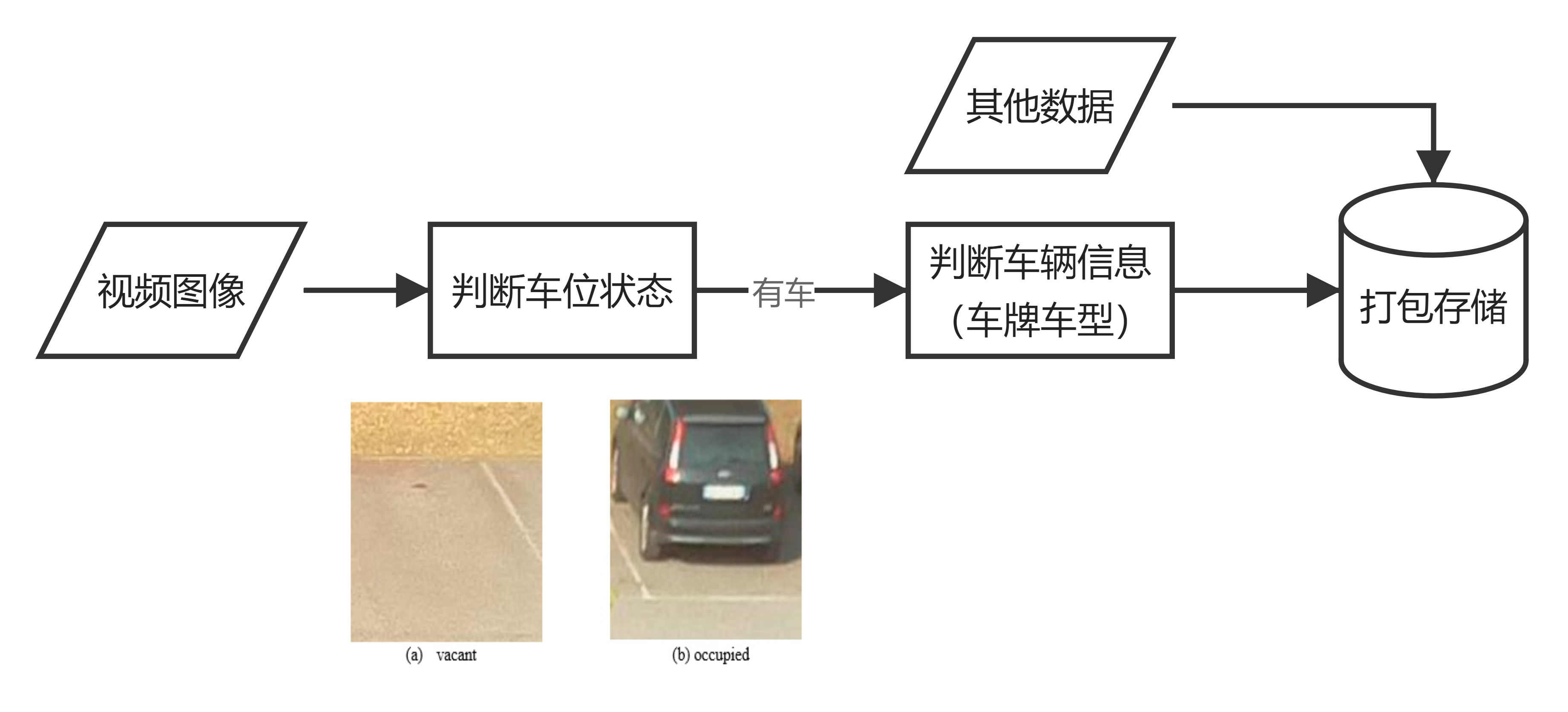
#### 1.2.2 车位检测技术

车位检测在学术研究中的主要方法包括基于传感器的方法和基于深度学习的方法。

在基于传感器的方法中，麻吉辉和Sun Yuwei等人提出了一种方案，该方案使用安装在停车位上的声波传感器来探测车位上是否有车辆。这种方法通过测量声波的回传距离来实现车位的有无检测，并将车位状态信息传输到中央控制器。这种方法的优点是简单、稳定且成本低，但缺点是只能检测车位的有无，不能检测车牌和车型等信息，而且需要大量的传感器和线路，维护困难。



在基于深度学习的方法中，Ravneet Kaur和Yusufbek Yuldashev等人提出了一种基于图像的方法。这种方法通过安装在停车场的摄像头采集停车场的图像，然后通过图像处理算法分析图像中的车位区域，判断车位上是否有车辆，以及车辆的车牌和车型等信息，从而实现车位的状态检测。这种方法的优点是可以提供更多的车位信息，而且可以减少传感器和线路的数量，但是缺点是受到图像质量、光照、遮挡、角度等因素的影响，检测的准确率和鲁棒性不高，而且图像处理的算法复杂，计算量大，实时性差。



这些方法各有优劣，研究者们会根据实际需求和场景选择合适的技术方案。这些研究为我们提供了丰富的思路和方法，对于进一步提高车位检测的准确率和效率具有重要的参考价值。

#### 1.2.3 停车场管理与用户软件

根据马龙斌、徐铭、王会林等人对深圳、青岛、潮州等城市的停车场管理软件和用户需求的研究，得出结论，用户友好且易于操作的软件能够有效地帮助用户掌握停车场的资源信息。

当前市场上的主流停车场软件提供了一系列功能，包括自助缴费、预约停车、查询停车场位置、查询停车场内的车位、查询收费以及查询停车场出口排队车辆的数量等。值得注意的是，一些软件还提供了车位导航功能，当用户打开应用时，应用会显示从用户的移动终端到指定停车位的路径，以及从车辆位置到最近出口的路径。此外，当用户准备离开停车位并移动车辆时，系统会记录下日期和时间信息，这些信息将用于处理账单。

这样的系统不仅确保了资源的高效利用，提高了停车场的运行效率，同时也为用户提供了更加便捷和高效的停车体验。

### 1.3 毕业设计的主要工作

毕业设计的主题是设计和开发一套大型停车场的智能管理系统。该系统旨在解决由于车流量巨大而导致的管理挑战，通过实现自动化管理，提高效率和准确性。具体设计内容如下：

（1）入场登记：

优化开源车牌识别模型并设计相应数据库。当车辆驶入停车场入口时，系统利用优化后的模型自动识别车牌，并记录相应的进场时间。

（2）车位信息登记：

当车辆停到停车位上时，系统记录车牌与车位号信息，以便于车位管理和查询。

（3）出场管理：

当车辆准备离开停车场时，系统自动识别车牌，并根据停车时长计算停车费用。用户可以通过扫描二维码进行缴费，缴费成功后，系统自动打开门禁，放行车辆。

（4）导航服务：

针对停车场较大，用户离开时可能找不到车的问题，系统提供了建立停车场电子地图的功能。根据停车车位记录信息，系统可以为用户提供导航服务，帮助用户快速找到车辆。

总的来说，该设计的目标是通过实现智能化的自动管理，提高大型停车场的管理效率，同时也为用户提供了更加便捷和高效的停车体验。

## 2 相关理论与技术基础

### 2.1 深度学习与数字图像处理基础

#### 2.1.1 YOLOv5 目标检测算法

YOLOv5是YOLO（You Only Look Once）系列的最新发展，是一种目标检测算法。YOLO系列以其快速、高效的特点而广受好评，能够在一张图像中同时检测出多个目标，并且在实时应用中表现良好。相较于之前的版本，YOLOv5由ultralytics团队开发，对模型结构、性能和速度都进行了改进。

YOLOv5的设计理念是简化和优化，采用了PyTorch框架实现，使其易于使用和训练。在许多计算机视觉应用中，YOLOv5已经取得了良好的效果，包括物体检测、行人检测、交通标志检测等。

此外，YOLOv5-face是一种基于深度学习的人脸检测技术，其开源框架被许多开发者所使用。在该检测技术的基础上，一些开发者进行了修改，并开发出了用于检测车辆车牌的目标检测模型，该模型的源代码已经在GitHub上开放。

#### 2.1.2 OpenCV 计算机视觉库

OpenCV（Open Source Computer Vision Library）是一个开源的计算机视觉库，被广泛应用于图像处理、计算机视觉、机器学习等领域。它提供了丰富的功能和算法，涵盖了从基础的图像操作（如图像读取、保存、缩放、旋转等）到高级的计算机视觉任务（如目标检测、人脸识别、运动跟踪等）的各个方面。

在车牌识别这个场景中，使用OpenCV开源视觉库具有重要意义。由于车辆在行驶过程中角度不同，摄像头的位置和角度也会发生变化，导致拍摄到的车牌图像可能存在畸变。这种畸变可能会影响后续的车牌识别准确性。因此，通过OpenCV提供的图像处理功能，可以对拍摄到的车牌图像进行畸变校正，使其在角度上对齐，从而更好地输入到文本识别网络中进行处理。这样的预处理步骤有助于提高车牌识别系统的性能和准确性，使其更适用于实际应用场景。

#### 2.1.3 CRNN 文本识别网络

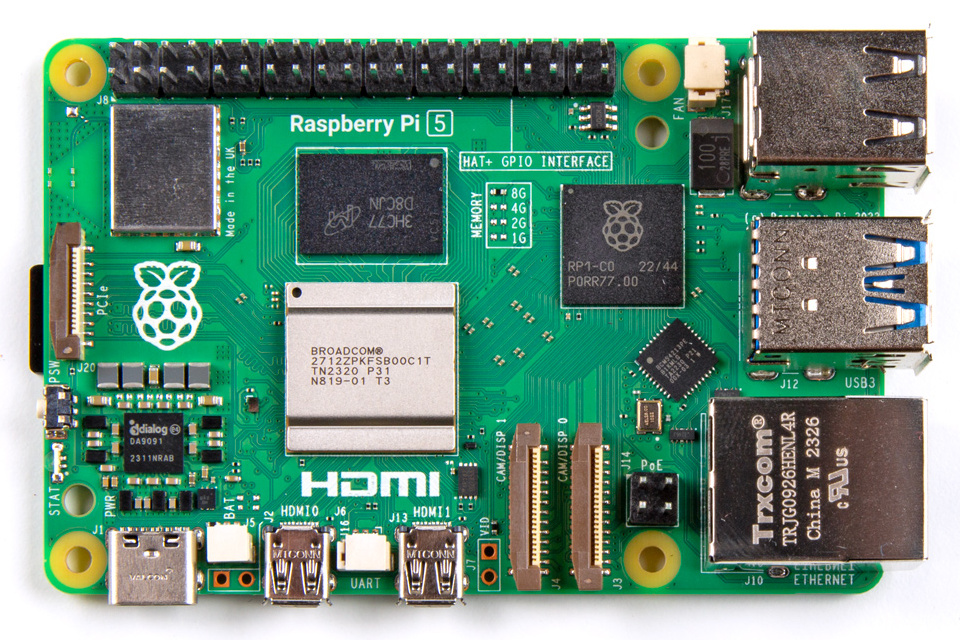
CRNN（Convolutional Recurrent Neural Network）是一种用于文本识别的深度学习模型，将卷积神经网络（CNN）和循环神经网络（RNN）相结合。这种模型能够有效地处理不定长度的序列数据，因此在场景文本识别、光学字符识别（OCR）等任务中得到了广泛应用。

CRNN文本识别网络主要用于识别输入车牌图像中的车牌号码，并将图像信息转换为文字信息。由于车牌号码的长度可能各不相同，因此采用不定长的序列识别方法相较于传统的文字切割再识别更为适用。CRNN网络能够直接从整张图像中提取并识别出车牌号码，从而简化了识别过程，并提高了识别的准确性和效率。

### 2.2嵌入式系统基础

#### 2.2.1 树莓派硬件平台及其操作系统

树莓派（Raspberry Pi）是一款低成本、高性能的单板计算机，广泛应用于教育、嵌入式开发、物联网和个人项目等领域。树莓派5是Raspberry Pi系列计算机中的新一代旗舰产品。与前代产品Raspberry Pi 4相比，它的CPU性能提高了2~3倍，GPU性能大幅提升，摄像头、显示功能和USB接口也得到了改进。



##### （1） 硬件参数

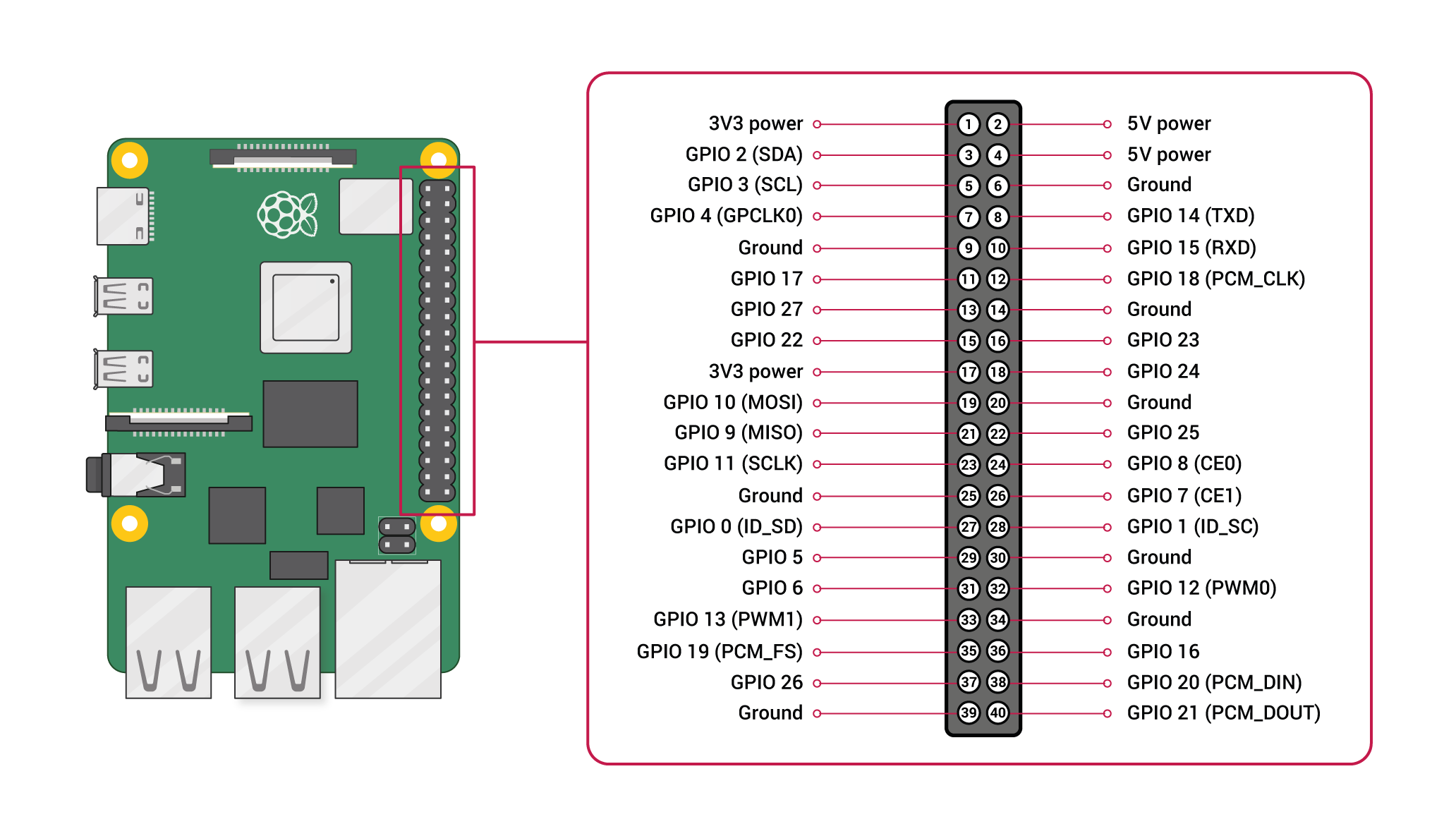
###### 1. 处理器

树莓派5采用了运行频率为2.4GHz的Broadcom最新推出的一款四核64位Arm Cortex-A76处理器：BCM2712。与树莓派4相比，CPU性能提高了2至3倍。此外，树莓派5还利用了内部构建的芯片RP1，为其提供了丰富的I/O（输入/输出）功能。

BCM2712采用了TSMC 16nm工艺，相较于其他同类型产品使用的TSMC 8nm工艺落后了两代。因此，在运行时必须使用足够大的散热片和散热风扇来保持良好的温度控制。此外，供电要求也提高到了5V 5A，相较于前代的5V 3A，要求更高。

###### 2. 数据接口

树莓派的一个显著特点是其顶部边缘的一排通用输入/输出（GPIO）引脚。目前市面上所有的树莓派型号都配备了一个40针的GPIO接口。在软件层面，可以自由地将任何一个GPIO引脚设置为输入或输出模式，以适应多样化的应用需求。这意味着您可以根据项目的具体需求，编程控制GPIO引脚来接收（作为输入）或发送（作为输出）信号，实现对各种电子元件的精确交互与控制。这一功能为树莓派提供了巨大的灵活性和扩展性，使其成为电子和编程爱好者的理想选择。



树莓派可以使用CSI 接口采集图像，CSI 接口是通过串行接口进行数据传输，数据传输快、支持500W 高分辨率图像数据、抗干信号扰能力强等优点。

##### （2） 操作系统

树莓派OS（Raspbian OS）是一款基于Debian的免费操作系统，专门为树莓派硬件进行了优化，因此是在树莓派上正常使用的推荐操作系统。这个操作系统附带了超过35,000个软件包，这些软件包都以良好格式捆绑，并且已经进行了预编译，因此可以轻松地安装在树莓派上。树莓派OS内置了对摄像头的驱动支持，使得连接和使用摄像头变得非常简单。用户可以通过简单的配置和命令即可启用和操作树莓派摄像头。

#### 2.2.2 STM32 微控制器硬件平台

STM32是一系列由意法半导体（STMicroelectronics）公司推出的32位ARM Cortex-M微控制器系列的总称。这些微控制器被广泛用于各种嵌入式系统中，从简单的家用电器到复杂的工业自动化设备等等。作为STM32微控制器系列中的入门款芯片，STM32F1系列具有出色的性能和丰富的功能，是嵌入式系统开发中的重要组成部分。这些芯片通过GPIO、USART等端口可以连接各种传感器和外围设备，实现对外部环境的监测和控制。

笔者使用的STM32F103ZET6芯片拥有多达100个引脚，主频可达72MHz，拥有丰富的外设资源。借助这些功能，可以轻松地连接超声波传感器、网络通信模块等外部设备。除此之外，STM32F1系列还具备丰富的内置功能，如模数转换器（ADC）、定时器、PWM输出等，使得开发者可以在单一芯片上完成多种任务，提高了系统的整体性能和灵活性。

#### 2.2.3 MQTT 通信协议

MQTT（Message Queuing Telemetry Transport）是一种轻量级的通信协议，基于发布/订阅模式，旨在连接各种设备，并使它们能够进行实时通信。MQTT的报文格式简单且轻量，由固定头部、可选的可变头部以及有效载荷组成。

固定头部包含了控制报文类型、标志位和剩余长度字段，用于标识消息的类型和处理方式。可变头部根据不同的报文类型而可选，包含了一些可变的控制字段，用于指定特定消息的一些参数，如消息的质量等级（QoS）和保持连接的时间等。有效载荷则包含了实际的消息内容，即要传输的数据。

MQTT通过这样的报文格式实现了高效的通信，使得设备能够以低带宽和低计算成本进行连接，并且保持实时通信。因此，MQTT在物联网（IoT）和传感器网络等领域得到了广泛应用。

### 2.3 管理系统与用户软件

#### 2.3.1 Qt 应用框架

Qt是一个跨平台的C++应用程序开发框架，由Qt公司于1995年首次发布。它提供了一套丰富的库和工具，用于开发图形用户界面（GUI）、网络应用、嵌入式应用和其他类型的软件。Qt的跨平台特性使得开发者可以轻松地编写一次代码，然后在多个平台上进行部署，包括Windows、macOS、Linux等。

基于Qt框架开发的应用可以满足各种需求，从简单的桌面软件到复杂的企业级应用都能实现。Qt具有许多特性，其中包括：

1. **信号槽机制**：Qt的信号槽机制是其核心特性之一，它提供了一种方便而高效的事件处理机制，使得对象之间的通信更加简洁和灵活。
2. **对象的生命周期管理**：Qt通过其父子对象关系管理对象的生命周期，确保对象在适当时机被正确地创建和销毁，避免了内存泄漏和悬挂指针等问题。

这些特性使得Qt成为了许多开发者首选的应用程序开发框架之一，被广泛应用于各种领域的软件开发中。

#### 2.3.2 微信小程序及其应用框架

微信小程序是一种轻量级应用程序，可在微信客户端内直接运行，无需下载安装即可使用。微信最初是一款即时通讯应用，用户可以通过文本、语音、图片、视频等多种形式与朋友、家人和同事进行交流。作为全球最大的即时通讯应用之一，微信拥有数以亿计的活跃用户，在中国，几乎是每个智能手机用户必备的应用之一，几乎所有的社交活动、支付交易和信息传递都离不开微信平台。现在，用户可以在微信中运行特制的小程序应用。

微信小程序应用框架是一套基于微信开发者工具提供的开发环境和相关技术，用于快速开发、调试和发布微信小程序的框架。微信小程序提供了丰富的接口，如扫描二维码、获取用户地理位置信息等，使开发者能够充分利用微信平台的功能来丰富小程序的功能和体验。

#### 2.3.3 Spring Boot 微服务框架

Spring Boot是一个用于构建基于Spring的应用程序的框架，它简化了Spring应用程序的开发过程，提供了一种快速开发、简化配置、自动化配置和部署的方式。

在使用Spring Boot构建微服务框架时，可以充分利用其丰富的扩展功能。通过集成Spring Boot Starter依赖和自定义配置，能够轻松地集成各种第三方库和服务，以满足项目的需求。例如，可以利用Spring Boot整合MyBatis对数据库进行增删改查，实现多种需求。

Spring Boot的分层结构包括Entity、Controller、Service、Mapper等多个层次，这些层次之间的分工明确，有利于代码的组织和管理。Entity层负责定义实体类，Controller层负责处理请求和响应，Service层负责实现业务逻辑，Mapper层负责与数据库进行交互。这种分层结构使得代码更加清晰易懂，便于团队协作和后期维护。

通过充分利用Spring Boot的扩展功能，能够更快地开发出功能完善、性能优异的微服务应用，为用户提供更好的体验。

## 3 需求分析

### 3.1可行性分析

#### 3.1.1 技术可行性

根据前述对智能停车场管理系统相关理论与技术基础的阐述，我们可以得出，在树莓派硬件平台和STM32微控制器硬件平台上连接摄像头、传感器以及网络通信模块，部署车牌和车辆识别模型，从而实现车牌与车位的检测是可行的。此外，在树莓派上搭建数据库，并部署Spring Boot微服务框架，能够有效响应来自管理员和用户的请求。这样一来，系统就能够满足用户的各种需求，包括出场时的寻车导航和扫码付款等功能。

在树莓派硬件平台和STM32微控制器硬件平台上连接摄像头、传感器以及网络通信模块，部署车牌和车辆识别模型，从而实现车牌与车位的检测是可行的。此外，利用树莓派搭建数据库，并部署Spring Boot微服务框架，能够有效响应来自管理员和用户的请求。这样一来，系统就能够满足用户的各种需求，包括出场时的寻车导航和扫码付款等功能。

下面是系统的技术数据流图，数据源/终点包括普通用户、汽车和管理员：

| 数据源/终点 | 数据处理 |
| --- | --- |
| 汽车 | 驶入驶出停车场 |
| 用户 | 请求寻车导航、扫码付款 |
| 管理员 | 监控停车场状态、处理异常情况等操作 |
| **数据流** | **数据存储** |
| 输入：汽车出入停车场的图像信号、管理员用户输入的车牌号、汽车泊入停车位时的物理信号； 输出：出入库数据、支付二维码图像、停车费用、停车位地图数据 | 汽车图像、时间日期、停车出入数据、二维码图像、停车位信息 |

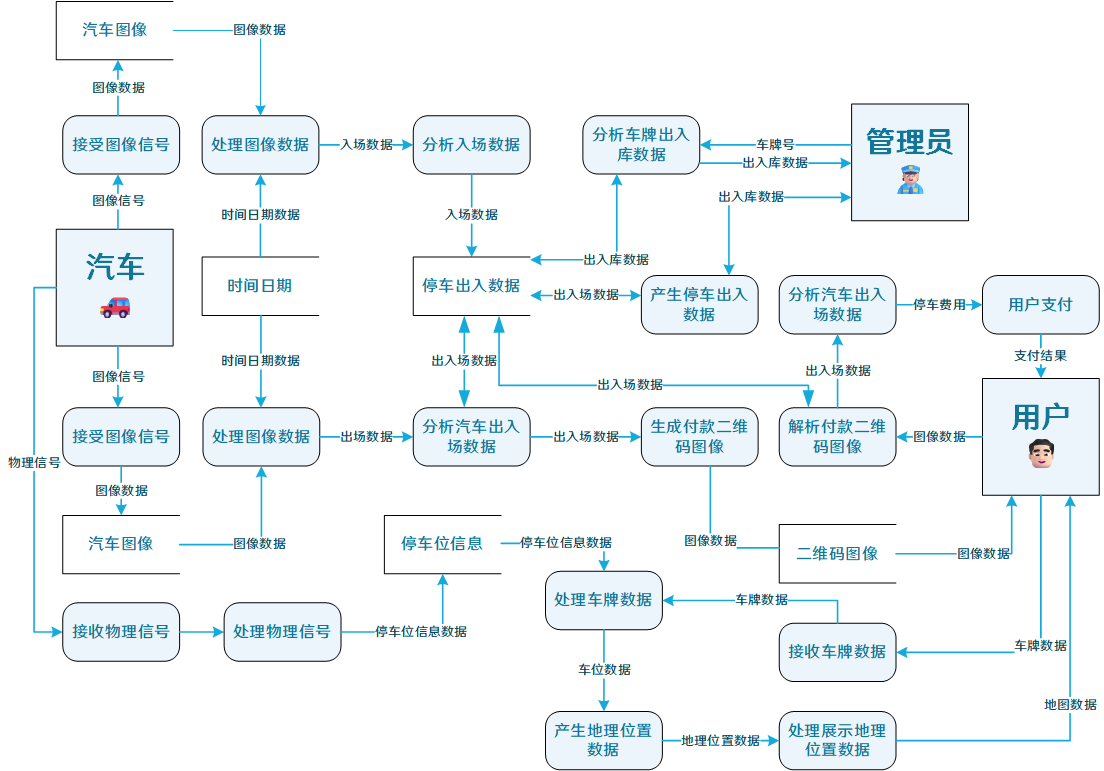


图 3.1.1 智能停车场管理系统数据流图

#### 3.1.2. 经济可行性

##### （1）成本分析

表 硬件清单及其费用

| 硬件名称 | 单价 | 需求数 | 备注 |
| --- | --- | --- | --- |
| 树莓派5硬件平台（8GB） | 80美元 | 停车场出入口/台 | 价格不含进出口税，约585人民币 |
| IMX219 树莓派摄像头 | 79人民币 | 停车场出入口/2个 |  |
| 二维码显示屏 | 100人民币 | 停车场出入口/台 | 二维码信息量不同，对应的屏幕大小，对应的价格不同 |
| STM32F103ZET6最小系统板 | 80元 | 约10个停车位/台 | 不同的STM32芯片的最小系统板GPIO端口数量不同，能够检测的停车位数量也不同。 |
| 超声波传感器 | 8元 | 停车位/个 |  |
| 商用宽带与域名 | 1000元 | 按年支付 | 不同地区收费标准不同 |
| 场地承包（含管理费） | 500,000元 | 按10年为一个周期租赁 | 以与场地所有方达成一致的租赁合同为准 |
| 水电、照明安装 | 10,000元 | 仅初次安装 | 不同地区物价不同 |
| 水电费用 | 1,000元 | 按月支付 | 不同地区收费标准不同 |
| 人力资源支出 | 10,000元 | 按月支付 |  |

假设我们需要的硬件数量分别为：树莓派5硬件平台2台，IMX219 树莓派摄像头4个，二维码显示屏2台，STM32F103ZET6最小系统板26个，以及256个超声波传感器。此外，商用宽带与域名费用按照1000元/年计算，场地承包费用为500,000元，水电、照明安装费用为10,000元，水电费用按照1000元/月计算，人力资源支出为10,000元/月。

经过详细计算，我们得出对于一个拥有256个停车位的停车场，10年运营需要投入的费用为2,242,541.54元。

这一数据显示了系统建设和运营的综合成本，包括硬件设备、网络费用、场地租赁和水电费用等各项开支。这些成本是项目启动和持续运营的重要基础，也为后续的收益预测和投资回报率分析提供了基础数据。

##### （2）收益预测

停车场的主要收入来源于停车费和增值服务的收费。以桂林市为例，停车场通常采用计时收费制，不区分白天和夜间，超过24小时后重新计时，不足1小时则按1小时计费。在商业区的停车场，主要的停车人群包括商业圈的访客和周边住宅的居民。对于访客来说，每天乘坐私家车的访客数量约为150人，他们的停车时间通常在2到4小时之间。而对于周边的住户来说，他们使用停车场的车辆数量约为150辆，其中购买了车位租赁的住户数量约为50名，他们的平均每日停放时间在8到16小时之间。

假设向当地物价部门申报的停车收费标准为每小时2元，每日最高收费25元，车位租赁一个月为500元。根据这些数据，我们可以计算出停车场的月收入约为35,500元，因此，年收入可达到426,000元，而在10年的时间内，总收入可达到4,260,000元。停车收费属于不动产租赁服务，一般情况下，不动产租赁服务的增值税税率为9%，这适用于大多数企业。因此，税后的收入需要从总收入中扣除相应的税款。

##### （3）投资回报率

投资回报率（ROI）可以通过以下公式计算：

计算可得，停车场的收益率约为50%。这意味着投资者每投入1元，就可以获得1.5元的回报。这样的收益率表明该停车场项目具有良好的经济效益，是一个值得投资的可行项目。不考虑外界突发因素，停车场可以在运营的第五年结束时收回成本。这种迅速的投资回收期显示了项目的高效性和吸引力，进一步加强了该项目的可行性和投资吸引力。

#### 3.1.3 操作可行性

##### （1）技术操作性分析

停车场管理系统的操作可行性主要取决于系统的技术实现和用户体验。首先，系统应具备稳定可靠的硬件平台，包括树莓派、摄像头、传感器等设备，以确保系统的正常运行和数据采集。其次，系统的软件部分需要具备良好的响应速度和稳定性，能够实现车辆识别、车位管理、用户信息处理等功能。对于管理员和用户而言，系统的操作界面应该简洁明了，功能操作易于理解和使用，从而提高操作效率和用户满意度。

##### （2）人力资源需求分析

停车场管理系统的运营需要一定的人力资源支持。主要包括技术维护人员、系统管理员和客服人员等。技术维护人员负责系统设备的安装、维护和故障排除；系统管理员负责系统的日常运行监控、数据管理和报表生成；客服人员则负责用户的问题解答、投诉处理和服务反馈。根据停车场规模和运营需求，合理配置人力资源，确保系统的稳定运行和用户服务。

#### 3.1.4 法律可行性

##### （1）合规性分析

停车场管理涉及到用户个人信息的收集、存储和处理，因此必须严格遵守相关的隐私保护法律法规。在中国，相关的法律包括《中华人民共和国个人信息保护法》、《网络安全法》等。停车场管理系统需要明确用户个人信息的采集目的、方式和范围，并获得用户的明示同意。此外，系统应采取必要的技术和管理措施，确保用户信息的安全和保密，防止信息泄露和滥用。

##### （2）知识产权保护

停车场管理系统涉及到软件开发、算法设计等知识产权领域。在系统设计和开发过程中，需要严格遵守知识产权法律法规，尊重他人的知识产权，不侵犯他人的专利、商标、著作权等权利。同时，对于系统开发中产生的知识产权，应进行合法注册和保护，确保自身的技术成果得到合法的保护和使用权。

##### （3）合同与协议遵从

停车场管理系统涉及到场地承包、服务协议等合同和协议。在与场地所有方和用户签订相关合同和协议时，需要确保合同内容合法合规，明确双方的权利义务和责任限制，有效保护自身的合法权益。同时，合同中的条款和约定应符合相关法律法规的要求，避免存在违法违规行为。

##### （4）监管合规性

停车场管理系统的运营需要符合相关监管部门的管理和监督。在系统设计和运营过程中，需要充分了解和遵守相关的行业标准和规范，确保系统的合规性和安全性。同时，建立健全的内部管理制度和监督机制，定期进行合规性审查和风险评估，及时调整和完善系统运营模式，以满足监管部门的要求。

### 3.2 功能需求

普通用户和管理员用户在智能停车场系统中拥有不同的角色和功能需求。普通用户通常关注停车场的便捷性和支付流程，而管理员则需要管理停车场的运营和信息记录。

#### 3.2.1 普通用户功能用例

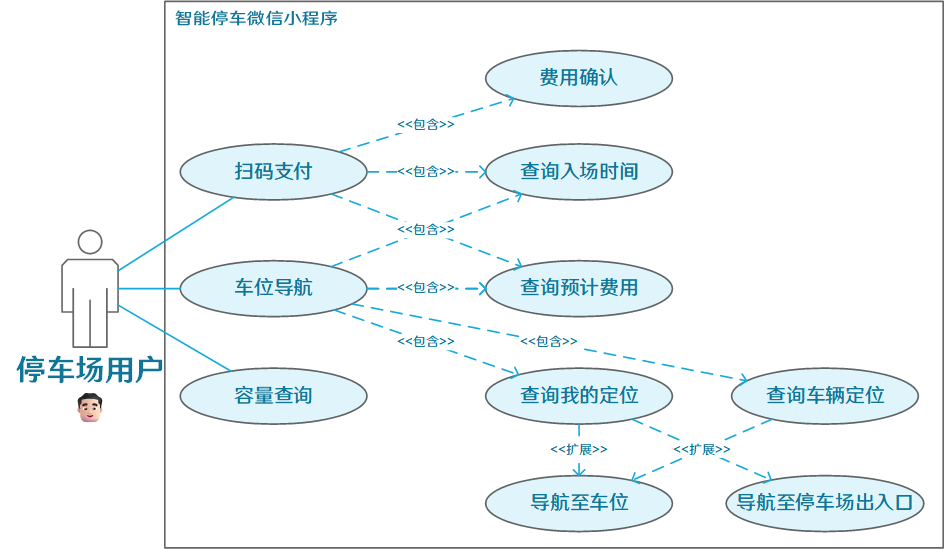


图 普通用户功能用例图

表 普通用户功能用例说明

| 用例 | 用例描述 |
| --- | --- |
| 扫码支付 | 用户在离开停车场时，需要进行停车费用结算。通过扫码支付用例，用户可以查看车辆入场时间和当前应支付的停车费用。用户确认费用后，进行扫码支付，顺利离场。 |
| 车位导航 | 用户在离开停车场时需要找到自己的车辆位置。通过车位导航用例，用户可以输入车牌号，系统将显示车辆当前位置以及车辆的入场时间、预期费用，并提供导航至车位的功能。对于大型停车场，用户还可通过导航功能找到出入口。 |
| 容量查询 | 用户在驶往停车场时，可以查询当前停车场的容量，确保有足够的停车位。 |

#### 3.2.2 管理员功能用例

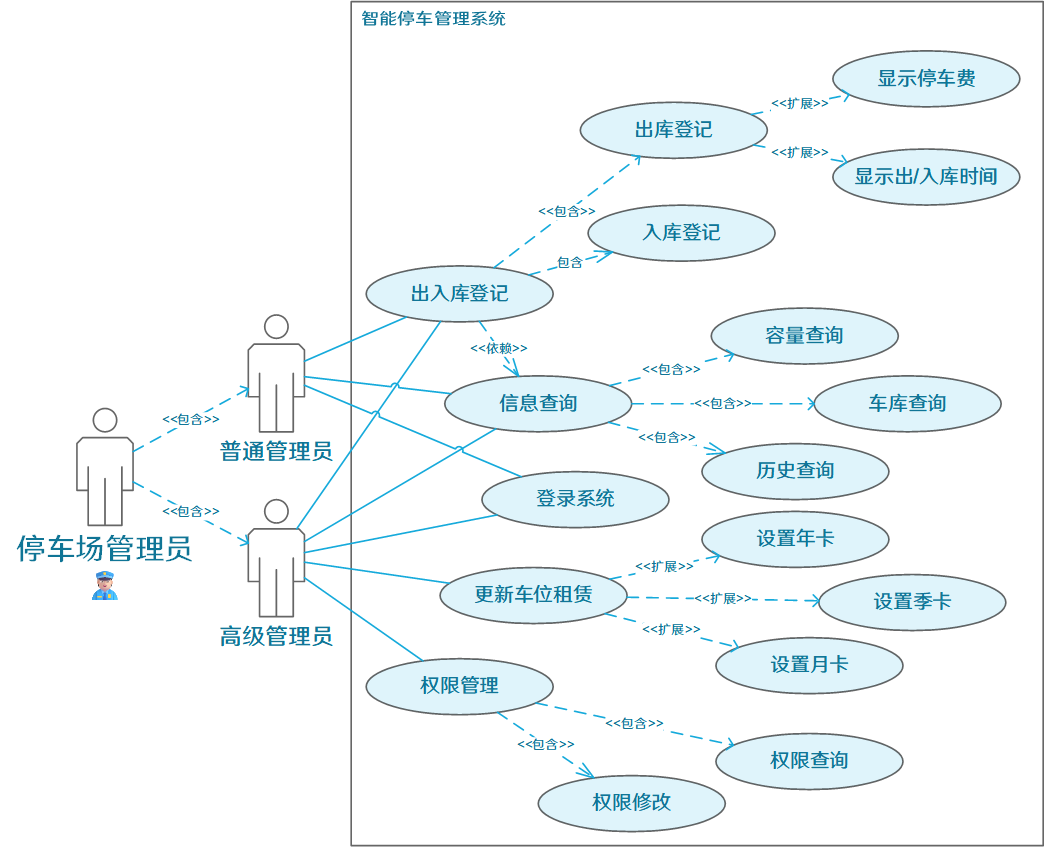


表 管理员功能用例说明

| 用例 | 用例描述 |
| --- | --- |
| 登录系统 | 管理员需要登录系统以进行其他操作。登录后，系统将根据管理员的权限开放相应的管理功能用例。 |
| 信息查询 | 管理员可根据车牌号查询车辆停放记录，查看当前停车场内所有车辆情况，包括停放位置和停留时间，以及查询停车场容量和停车数量。 |
| 出入库登记 | 当入库自动登记程序无法工作时，管理员需要手动进行车辆的入库和出库登记。这需要依赖信息查询，以避免错误的入库和出库情况，并可自动计算停车时长，确定应收取的停车费用。 |
| 更新车位租赁 | 高级管理员可以更新车位租赁到期日期，包括年卡（365天）、季卡（90天）和月卡（30天）。 |
| 权限管理 | 高级管理员可以查询低级管理员的权限，并有权设置其权限，从而影响其功能用例的开放和操作范围。 |

### 3.3 性能需求

#### 3.3.1 车牌识别准确率

车牌识别技术的准确率直接影响着智能停车场系统的运行效果和用户体验。为了确保系统的高效运行和准确识别车牌，需要考虑以下几个方面的因素：

1. **算法优化**：车牌识别算法的优化对于提高识别准确率至关重要。通过不断改进算法，优化车牌检测和字符识别的过程，可以提高系统对各种复杂场景下车牌的准确识别能力。
2. **数据集训练**：系统需要使用丰富的车牌数据集进行训练，以覆盖各种不同类型和不同角度的车牌情况。通过充分训练和调整数据集，可以提高系统对于各种车牌的识别能力。
3. **实时性能**：在汽车行驶时，系统需要能够实时地进行车牌识别并做出响应。因此，系统的实时性能和处理速度至关重要。高性能的硬件设备和优化的算法可以提高系统的实时处理能力，确保系统在有限时间内完成车牌识别和处理。
4. **环境适应性**：智能停车场系统需要适应各种不同的环境条件，包括不同的光照、天气和道路情况等。因此，系统的车牌识别技术需要具备一定的环境适应性，能够在各种复杂环境下保持稳定的识别准确率。

通过不断优化算法、训练数据集、提升实时性能和适应不同环境，智能停车场系统可以实现更高的车牌识别准确率，从而提升系统的运行效果和用户体验。

#### 3.3.2 嵌入式系统稳定性

嵌入式系统的稳定性是指系统在长时间运行过程中保持良好的性能和可靠性的能力。在智能停车场管理系统中，嵌入式系统扮演着核心角色，负责车牌识别、数据处理、设备控制等关键功能。为确保系统的稳定性，需要考虑以下几个方面：

1. **硬件稳定性**：嵌入式系统的硬件选择和设计对系统的稳定性至关重要。合适的硬件平台、高质量的组件和稳定的电源供应可以减少硬件故障的发生，提高系统的稳定性。
2. **软件稳定性**：嵌入式系统的软件应具备良好的稳定性和兼容性。合理的软件架构、稳定的操作系统和可靠的驱动程序能够降低系统崩溃和错误的风险，确保系统长时间稳定运行。
3. **异常处理**：在嵌入式系统中，及时有效地处理各种异常情况是确保系统稳定性的关键。系统应具备完善的异常检测和处理机制，能够快速响应并处理各种硬件故障、软件错误以及外部干扰等异常情况。
4. **系统监控**：对系统的运行状态进行监控和管理是确保系统稳定性的重要手段。通过实时监测系统的性能指标、硬件状态和软件运行情况，及时发现并解决潜在问题，从而保证系统的稳定运行。
5. **更新与维护**：定期对嵌入式系统进行软件更新和硬件维护是保持系统稳定性的必要措施。通过及时修复漏洞、优化算法和更新驱动程序，可以提高系统的性能和可靠性，延长系统的使用寿命。

综上所述，嵌入式系统稳定性的确保需要综合考虑硬件和软件两方面的因素，并采取相应的措施来降低故障风险、优化系统性能，以实现长期稳定可靠的运行。

#### 3.3.3 用户与管理软件流畅度

用户和管理软件的流畅度是指软件在使用过程中的操作响应速度、界面交互的流畅性以及用户体验的整体感受。

1. **操作响应速度**：软件的操作响应速度应该尽可能地快，用户和管理员在使用过程中能够立即得到反馈，减少等待时间和操作延迟。优化代码结构、提高算法效率和采用高性能的硬件设备都可以提升软件的操作响应速度。
2. **界面交互流畅性**：软件界面应该设计简洁清晰，交互流畅自然。用户和管理员在使用软件时能够快速理解界面结构和功能布局，轻松完成各项操作。采用直观的图形界面、优化用户交互设计和动画效果等方式可以提升界面交互的流畅性。
3. **数据处理效率**：软件在处理大量数据时应该具备高效的数据处理能力，保证系统在运行过程中能够快速准确地处理各种数据请求和计算任务，避免因数据处理速度慢而导致的系统卡顿或延迟。

## 4 系统设计与实现

### 4.1 开发环境

智能停车场管理系统的开发涵盖了深度学习开发、嵌入式系统开发以及管理用户与管理软件开发。每个方面都需要不同的开发技术和开发环境。

在深度学习开发方面，使用的机器学习和深度学习算法包括YOLOv5目标检测算法和CRNN文本识别网络，以实现车牌位置检测和车牌内容识别。通常采用Python编程语言和深度学习框架，如PyTorch和CUDA等，作为开发环境。

嵌入式系统开发涉及硬件和软件的开发，包括嵌入式硬件平台的选择、驱动程序的开发以及系统软件的编写等。常用的嵌入式开发语言包括C、C++等，开发环境通常包括集成开发环境（IDE）、编译器和调试工具。

管理用户与管理软件的开发涉及后端开发和前端开发。后端开发主要负责服务器端逻辑的编写和数据库设计与管理，常用的后端开发技术包括Java和Node.js等，开发环境通常包括集成开发环境和数据库管理工具。前端开发则负责用户界面的设计与实现，常用的开发技术包括HTML、CSS、JavaScript和QML等，开发环境通常包括文本编辑器和前端框架。

总的来说，智能停车场管理系统的开发涉及多个方面，需要综合运用不同的开发技术和开发环境，以实现各功能模块的开发与集成。

#### 4.1.1 深度学习开发环境

##### （1）硬件环境

深度学习开发环境应该具备高性能的CPU和GPU，以支持复杂的神经网络模型的训练和推理。此外，还需要足够的内存来存储大规模的数据集和模型参数，并且需要足够的硬盘容量来保存训练数据和模型文件。

##### （2）软件环境

深度学习使用的开发软件有PyCharm、Python 3.11、PyTorch、OpenCV视觉库、CUDA等。

###### 1. PyCharm

PyCharm是一款由JetBrains开发的Python集成开发环境，提供了丰富的功能和工具，支持深度学习项目的开发、调试和管理。

###### 2. Python 3.11

Python是一种通用编程语言，深度学习领域广泛使用的版本是Python 3.x系列，提供了更多的功能和性能优化。

###### 3. OpenCV

OpenCV是一个开源的计算机视觉库，提供了丰富的图像处理和计算机视觉算法，包括图像识别、对象检测、特征提取等功能，常用于深度学习项目中的图像预处理和数据增强。

###### 4. CUDA

CUDA是NVIDIA推出的并行计算平台和编程模型，用于利用GPU进行高性能计算。在深度学习项目中，CUDA可以加速深度神经网络的训练和推理过程，提高计算效率和速度。

#### 4.1.2 嵌入式系统开发环境

嵌入式系统开发环境通常包括一系列软件工具和开发套件，以支持嵌入式系统的设计、编码和调试。

（1）硬件环境

嵌入式硬件平台主要包括树莓派5硬件平台和STM32硬件平台。STM32采用C语言的STL（标准库）或HAL（硬件抽象库）、树莓采用Python语言的GPIO Zero模块。这些硬件平台提供了丰富的功能和灵活的编程接口，适用于不同类型的嵌入式应用开发。

（2）软件环境

###### 1. Keil uVision5

Keil uVision是一款由Keil Software开发的集成开发环境（IDE），广泛用于嵌入式软件开发。它支持多种微控制器的开发，提供了丰富的工具和功能，包括编译器、调试器、仿真器等，方便开发者进行嵌入式软件的开发和调试。

###### 2. STM32Cube IDE

STM32Cube IDE是由STMicroelectronics专门为STM32系列微控制器设计的集成开发环境。它基于Eclipse平台，提供了丰富的功能和工具，包括代码编辑器、编译器、调试器和图形化配置工具等。这些工具能够帮助开发者快速开发STM32系列微控制器的嵌入式应用程序，并提供了HAL（Hardware Abstraction Layer）库，简化了对硬件的操作和控制。STM32Cube IDE的出现极大地简化了STM32系列微控制器的开发流程，为嵌入式系统开发者提供了更便捷、高效的开发环境。

###### 3. GPIO Zero模块

GPIO Zero是一个Python库，用于简化树莓派（Raspberry Pi）上GPIO（通用输入输出）引脚的控制。它提供了简单易用的API，使开发者能够轻松地控制LED、按钮、电机等外部设备，从而快速开发树莓派上的嵌入式应用程序。

###### 4. Linux远程桌面开发工具

树莓派5的操作系统是树莓派OS（Raspbian OS），它是一款基于Debian的免费操作系统。Debian是众多Linux的发行版之一，因其稳定性和可靠性而备受推崇。对于开发者来说，主要的开发环境仍然是Windows平台，但也可以在树莓派上部署远程桌面软件进行开发，比如SSH、VNC、Xarp等。此外，开发者还可以利用PyCharm、VSCode等IDE，在Windows平台上进行开发，并通过远程开发支持，将代码部署到树莓派上进行调试和运行。除此之外，在局域网内可以通过访问树莓派的主机号和local域名的形式进行访问树莓派的资源，

#### 4.1.3 用户与管理软件开发环境

用户与管理软件的开发采用了前后端分离的开发方式，具体开发工具和技术如下：

##### （1）前端开发

###### 1. 使用Qt Creator进行C++语言开发

Qt Creator是一款跨平台的集成开发环境（IDE），主要用于C++语言的开发。在智能停车场系统中，前端界面可以使用C++语言开发，借助Qt框架实现图形化用户界面的设计和实现。

###### 2. 使用WEB框架开发微信小程序

微信小程序是一种轻量级的应用程序，基于HTML、CSS、JavaScript技术栈开发。开发者可以使用WEB框架（如WXML、CSS、JavaScript）来进行微信小程序的开发，实现用户界面的设计和交互功能。

##### （2）后端开发

###### 1. 使用Idea开发Spring Boot框架

Idea是一款功能强大的Java集成开发环境（IDE），Spring Boot则是一种基于Java的开发框架，用于构建快速、高效的企业级应用程序。在智能停车场系统中，后端服务可以采用Java语言开发，利用Spring Boot框架实现业务逻辑的处理和数据交互功能。采用分层开发模式，后端服务可以更好地组织代码结构，实现代码的模块化、可复用性和可维护性。

###### 2. 使用MYSQL数据库和navicat软件管理数据库

使用MySQL数据库和Navicat软件进行数据库管理。MySQL是一种常用的关系型数据库管理系统，具有开源、性能高、稳定可靠等特点。在智能停车场系统中，MySQL用于存储和管理各种数据，包括用户信息、车辆信息、停车记录等。Navicat是一款功能强大的数据库管理工具，通过直观的图形界面和丰富的功能，如数据同步、备份、导入导出等，帮助开发者轻松进行数据库设计、管理和维护，提高了开发效率和数据安全性。

###### 3. 使用Postman工具测试后端接口

Postman 是一个功能强大的应用程序，专门用于测试 Web API。Web API 包括 GET、POST、PUT、DELETE 等请求类型，涵盖了各种数据交互和操作。使用 Postman 软件，用户可以便捷地创建请求头部和请求体，向后端 API 接口发起请求，并在可视化界面中解析、格式化并展示返回的数据，极大地简化了 API 测试和调试的过程。

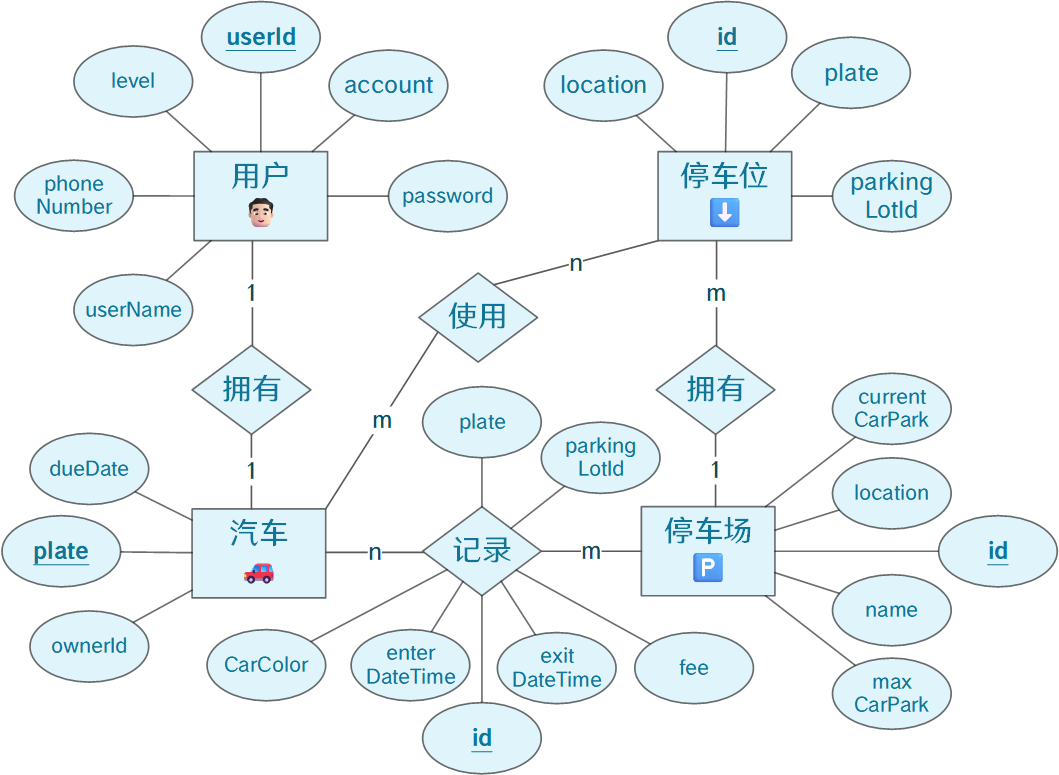
### 4.2 总体设计

#### 4.2.1 系统结构

#### 4.2.2 数据库设计

##### 1. 实体联系（E-R）

在该系统中，存在四个主要的实体，它们分别是：用户、汽车、停车场以及停车位。每位用户可能拥有多辆汽车，尽管大多数用户只拥有一辆。这些汽车可以驶入多个停车场，每次进入都会形成一个新的记录。每个停车场都配备了多个停车位，而每辆汽车在任何给定的时间内只能占用一个停车位。这就构成了该系统中的实体关系。



##### 2.数据库

###### 1. 用户（user表）

在该系统中，并未对普通用户和管理员用户进行明确的区分，他们之间的差异主要体现在权限级别（level）上。对于停车场管理系统，我们需要记录用户的手机号码（phoneNumber）和姓名（userName），以便在需要联系用户时，可以使用适当的称呼。此外，还需要记录账号和密码，这主要是为了管理员登录系统时使用。每个用户都有一个唯一的用户标识（userId），它是数据表中的唯一主键。

| 字段名 | 字段含义 | 字段类型 | 约束 |
| --- | --- | --- | --- |
| userId🔑 | 用户标识 | int | NOT NULL, PRIMARY KEY, AUTO\_INCREMENT |
| account | 账号 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 | UNIQUE |
| password | 密码 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |
| level | 权限级别 | int |  |
| phoneNumber | 手机号 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |
| userName | 用户姓名 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |

###### 2. 车辆（vehicle表）

在该系统中，车牌号码（plate）的作用与我国的车牌系统相同，它是唯一的标识符，并作为数据表的主键。还记录了车主的ID（ownerId），这实际上是用户表中的用户标识（userID），并作为外键存在，这样就可以通过车牌号码找到车主。此外，还记录了车位租赁的到期日期，这对于在车辆出场时查询费用并进行计算非常有用。

| 字段名 | 字段含义 | 字段类型 | 约束 |
| --- | --- | --- | --- |
| plate🔑 | 车牌号 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 | NOT NULL |
| ownerId | 车主ID | int |  |
| dueDate | 车位租赁到期日 | datetime |  |

###### 3. 停车场（parkinglot表）

在该系统中，记录了停车场的名称（name）和地理位置（location），这些信息可以用于查询并导航至停车场。此外，系统还记录了停车场的当前停车数量（currentCarPark）和最大停车位数（maxCarPark）。每当有车辆进入或离开停车场时，都会更新当前的停车数量，以便进行实时查询。每个停车场都有一个唯一的标识符（id），它是数据表中的主键。

| 字段名 | 字段含义 | 字段类型 | 约束 |
| --- | --- | --- | --- |
| id🔑 | 停车场标识 | int | NOT NULL, PRIMARY KEY |
| name | 名称 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |
| maxCarPark | 最大车位数 | int |  |
| currentCarPark | 当前停放数 | int |  |
| location | 位置 | geometry |  |

###### 4. 停车位（carpark表）

在该系统中，记录了停车位的地理位置（location）和停放的车辆车牌号（plate）。这些信息可以用于帮助用户反向寻找车辆。此外，还记录了停车位所属的停车场标识（parkingLotId），这是一个外键，它参考了车辆数据表的车牌号（plate）和停车场数据表的停车场标识（id）。每个停车位都有一个唯一的标识符，即停车场标识（id），它是数据表中的主键。

| 字段名 | 字段含义 | 字段类型 | 约束 |
| --- | --- | --- | --- |
| plate | 车牌号 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |
| id🔑 | ID | int | NOT NULL, PRIMARY KEY, AUTO\_INCREMENT |
| location | 位置 | geometry |  |
| parkingLotId | 停车场ID | int |  |

###### 5. 停车记录（parkingrecord表）

在该系统中，车辆出入场的日期时间（enter/exitDateTime）、车牌号（plate）以及驶入的停车场（parkingLotId）都被记录下来。这些信息是外键，它们参考了停车场数据表的标识（id）和车辆数据表的车牌号（plate）。这些信息对于计算停车费用至关重要，因为费用的计算依赖于在停车场的停留时长。对于租赁车位的车辆，可以通过查询车牌号得出车位租赁到期的日期时间，经过计算可以记录停车费（fee）。此外，在车辆入场时，系统可以识别车牌的颜色和车牌号的位数，从而推断出汽车的类型（新能源汽车的车牌为绿色，位数为8字符；普通汽车的车牌为蓝色，位数为7字符）。系统还可以检测车辆的颜色（carColor）。每个记录都有一个唯一的标识（id），它是停车场记录数据表的主键。

| 字段名 | 字段含义 | 字段类型 | 约束 |
| --- | --- | --- | --- |
| id🔑 | ID | int | NOT NULL, PRIMARY KEY, AUTO\_INCREMENT |
| plate | 车牌号 | varchar(255) CHARACTER SET utf8mb4 |  |
| enterDateTime | 进入时间 | datetime |  |
| exitDateTime | 离开时间 | datetime |  |
| fee | 费用 | double(255,2) |  |
| carType | 车辆类型 | varchar(255) |  |
| carColor | 车辆颜色 | varchar(255) |  |
| parkingLotId | 停车场ID | int |  |

### 4.3 详细设计

#### 4.3.1 硬件设计

本节将详细介绍硬件系统的设计，包括树莓派硬件平台和STM32微控制器硬件平台。这两个平台的参数和特点已经在文章的第二部分进行了详细阐述，本节将重点讨论硬件平台及其外设的配置与连接。

##### （1）硬件配置

硬件模块主要由树莓派5和STM32F103ZET6（以下简称STM32）两个硬件平台组成。树莓派5通过CSI接口连接了一款IMX219摄像头，这是一款具有800万像素的高清摄像头。此外，树莓派通过40PIN GPIO接口连接了一款距离传感器。

该传感器占用了两个GPIO端口，分别用于发出触发（Tri）信号和接收回响（Echo）信号，同时还占用了5V的电源和一个GND。触发信号的延时一般为，声波的传输距离与回响信号持续时间一致，这样就可以根据声速和时间计算出距离。当测定的距离在一定范围内时，就会认为前方有车辆。一旦检测到前方有车辆，IMX219摄像头就会立即捕获车头图像，并将其存储在树莓派上。

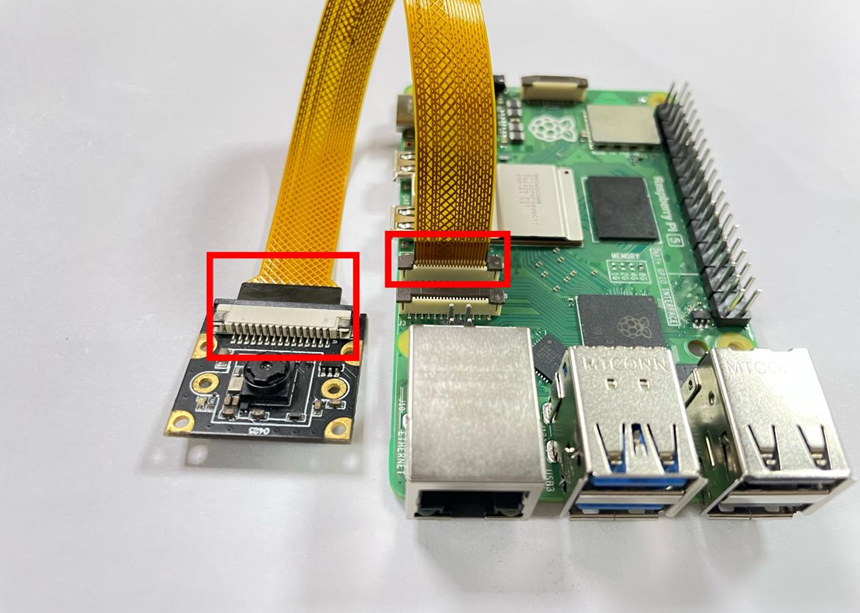
另一方面，STM32开发板上也板载了一款ESP8266网络通信模块。ESP8266是WiFi协议的网络通信模块，支持AP/STA模式，可以通过AT指令操作使其连接WiFi。为了让ESP8266支持MQTT，需要对其进行固件升级，这样才能使用MQTT协议进行消息发布。此外，STM32开发板也使用了与树莓派5相同的距离传感器，工作原理完全相同。STM32的距离传感器主要用来检测车位的占用情况。这样，智能停车管理系统就可以实时监控并管理车位的使用情况，从而提高停车效率和用户体验。

在必要情况，需要给树莓派5配置应急电源。树莓派5的供电需求为5V 5A，市面上的充电宝无法通过USB-C接口对树莓派稳定供电。用户可以使用UPS，通过顶针连接树莓派5的5V接口和GND接口进行供电，使用时注意电池正负极以及电池寿命。

##### （2）硬件连接

###### 1. 摄像头连接

如图所示，IMX219摄像头需被精确地接入至树莓派的J4接口。在进行接入过程中，必须严格注意接口的方向，并确保设备在整个过程中处于断电状态，以防止因错误接入或接触不良而导致摄像头发生短路损坏。接入完成后，需要验证当前的树莓派5操作系统版本是否对IMX219固件提供支持（最新版本的驱动程序已经提供支持，然而早期版本可能并未提供）。如果驱动程序提供了支持，您将需要对位于树莓派系统根目录下的 /boot/firmware/config.txt 配置文件进行修改。具体的修改方法，请参见“附录B 用户使用说明书”。



###### 2. 距离传感器连接

如图所示，传感器有四个引脚（VCC、GND、Tri、Echo），连接时VCC可以接受的电压为5V或3.3V，Tri连接的GPIO配置为推挽输出（GPIO\_Mode\_Out\_PP）、Echo连接的GPIO端口配置为悬空输入（GPIO\_Mode\_IN\_FLOATING），GND接地，先连接GND再连接其他引脚。距离传感器分为树莓派平台使用和STM32平台使用。

###### 3.ESP8266网络通信模块连接

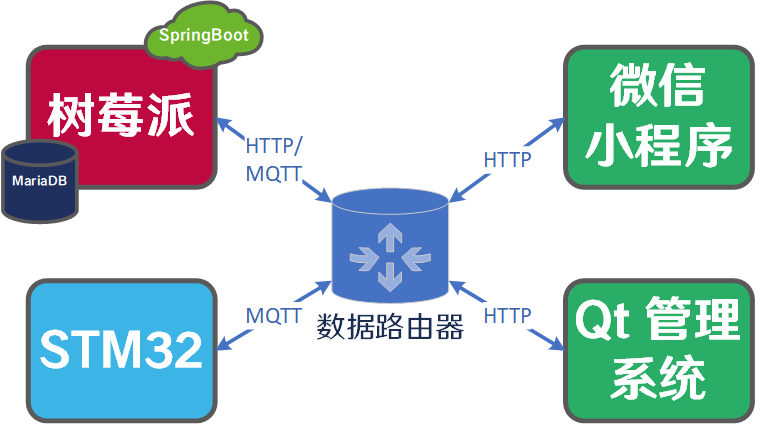
在系统中，ESP8266为STM32平台使用，STM32平台已经板载了ESP8266芯，ESP8266和STM32之间通过两组USART接口连接，需要给STM32编写程序向ESP8266芯片发送AT指令，解析指令的相应数据。

IO 连接表

| ESP8266 IO | STM32 IO |
| --- | --- |
| URXD | PB10 |
| UTXD | PB11 |
| CH-PD | PB8 |
| RST | PB9 |

#### 4.3.2 接口设计

接口可以分为内部接口和外部接口，所有接口的请求和响应数据都需要通过数据路由器进行传输。服务端（后端）采用SpringBoot微服务框架，并部署在树莓派上。树莓派和STM32之间直接采用MQTT协议进行通信，这被视为内部接口。而其他客户端和服务端之间则采用HTTP协议进行通信，这被视为外部接口。STM32的主要任务是向服务端报告停车位的信息和状态，然后由服务端进行处理。客户端（前端）包括微信小程序和Qt管理系统，它们会向服务端发起请求，服务端在进行增删改查操作后返回相应的状态和数据。



##### （1）内部接口

内部接口采用MQTT协议，涵盖了消息的发布者和接收者两个角色。在这个设置中，STM32扮演了消息发布者的角色，而树莓派5则作为消息接收者。所有的消息都以JSON格式进行发布。

###### 1. 停车位状态发布

* 主题：parking/slot/status
* 消息格式：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| carParkId | Number | 停车位标识 |
| occupied | Bool | 停车位是否被占用 |

##### （2）外部接口

外部接口采用HTTP协议，支持GET和POST两种请求方式。请求参数的传递取决于具体的实现内容，参数的传递采用键值对的形式。返回的结果以JSON格式呈现，将数据从后端传输到前端。

###### 1.登录请求

* 请求地址（URI）：POST /user/login
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| account | String | 账号 |
| password | String | 密码 |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息： 成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| level | Number | 权限级别 |

###### 2. 查询所有停车场的容量

* 请求地址（URI）：GET /parking/lot/search/all
* 请求参数：无
* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息： 成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| data | JsonObject | 停车场信息列表 |
| data/parkingLotId | Number | 停车场标识 |
| data/name | String | 停车场名称 |
| data/currentNumber | Number | 当前停放数量 |
| data/maxNumber | Number | 最大停放数量 |

###### 3. 查询指定停车场的信息

* 请求地址（URI）：POST /parking/lot/search/id/{id}
* 请求参数：无
* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息： 成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| name | String | 停车场名称 |
| currentNumber | Number | 当前停放数量 |
| maxNumber | Number | 最大停放数量 |
| location | String | 停车场位置 |

###### 4. 车辆在停车场的地理位置

* 请求地址（URI）：POST /parking/lot/navigate
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| plate | String | 车辆的车牌号 |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200，  错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| location | String | 地理位置的经纬度 |

###### 5. 查询车辆的历史停放记录

* 请求地址（URI）：POST /parking/record/all/plate/{plate}
* 请求参数：无
* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| data | JsonObject | 停车记录列表 |
| data/enterDateTime | String | 入场时间 |
| data/exitDateTime | String | 出场时间 |
| data/fee | Double | 停车费 |
| data/parkingLotId | Number | 停车场标识 |

###### 6. 查询停车场当前停放车辆

* 请求地址（URI）：GET /parking/record/now
* 请求参数：无
* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| data | JsonObject | 停车记录列表 |
| data/enterDateTime | String | 入场时间 |
| data/parkingLotId | Number | 停车场标识 |

###### 7. 查询车辆当前停放信息

* 请求地址（URI）：POST /parking/record/plate/{plate}
* 请求参数：无
* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| data | JsonObject | 停车记录列表 |
| data/enterDateTime | String | 入场时间 |
| data/exitDateTime | String | 当前时间（预期出场时间） |
| data/fee | Double | 预期停车费 |
| data/parkingLotId | Number | 停车场标识 |

###### 8. 支付停车费用

* 请求地址（URI）：POST /parking/record/charge
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| id | Number | 停车记录 |
| plate | String | 车牌号 |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| enterDateTime | String | 入场时间 |
| exitDateTime | String | 出场时间 |
| data/fee | Double | 停车费 |

###### 9. 车位租赁充值

* 请求地址（URI）：POST /vehicle/charge/
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| plate | String | 车牌号 |
| dueDate | String | 车位租赁预期到期时间日期 （假设过往租赁已到期） |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| plate | String | 车牌号 |
| dueDate | String | 车位租赁预期到期时间日期 （如过往租赁未到期，追加过往租赁时间） |

###### 10. 手动入库

* 请求地址（URI）：POST /parking/record/enter
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| plate | String | 车辆的车牌号 |
| parkingLotId | Number | 停车场标识 |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| enterDateTime | String | 入场时间 |

###### 11. 手动出库

* 请求地址（URI）：POST /parking/record/exit
* 请求参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| plate | String | 车辆的车牌号 |
| parkingLotId | Number | 停车场标识 |

* 返回参数：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| code | Number | 接口状态码 |
| message | String | 接口信息：  成功：200， 错误：500 |
| data | Object |  |

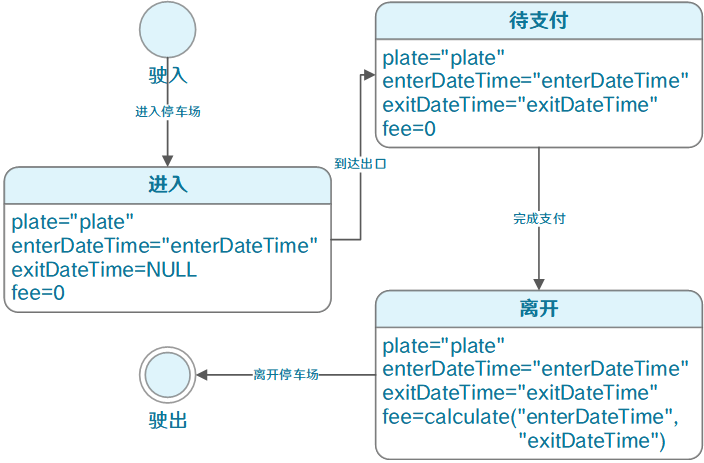
* data：

| 字段 | 类型 | 说明 |
| --- | --- | --- |
| enterDateTime | String | 入场时间 |
| exitDateTime | String | 出场时间 |
| fee | Double | 停车费 |

#### 4.3.3 算法设计

##### （1）出入场算法设计

在本系统中，汽车的状态主要分为两种：在停车场内部和不在停车场内部。更详细地说，在停车场内部的情况又可以细分为两种情况：一种是汽车已经停放在停车位上，另一种是汽车已经驶入停车场，但停在停车场出口等待支付或其他处理。这样的分类可以更准确地描述汽车在停车场中的不同状态和行为。



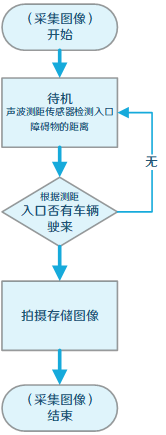
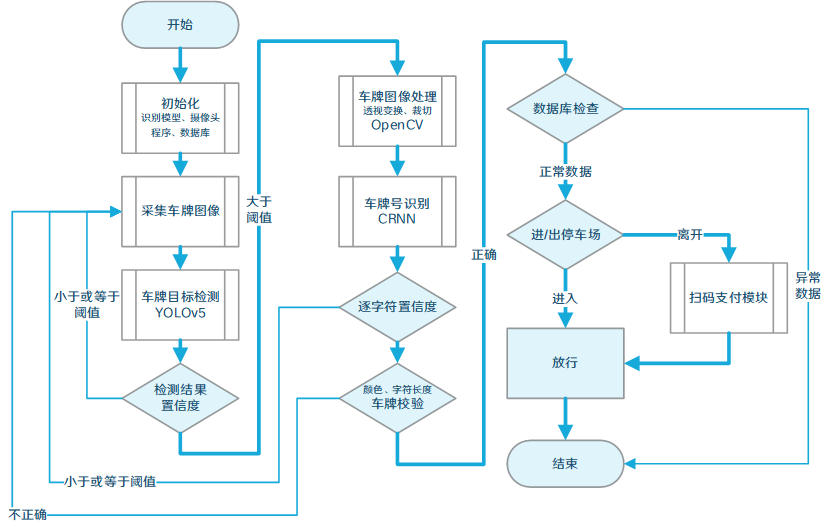
###### 1. 车牌识别流程

尽管车辆入场出场是两个不同的程序，但是车辆出入停车场都需要的车辆车牌进行识别，使用同一个算法流程。在本算法中，采用了 YOLOv5 和 CRNN 深度学习算法以及 OpenCV 数字图像处理。这些算法的概念已在本文的第二部分进行了介绍。在此，将专注于算法的衔接、判定以及结果输出部分。

车牌识别的流程如下。首先，进行硬件设备的初始化。在停车场入口，设备会采集车辆的车牌图像信息。然后，利用训练好的YOLOv5模型处理这些图像，以确定车牌区域的关键点（左上、右上、右下、左下）以及置信度。接着，使用OpenCV视觉库根据这些关键点进行透视变换、裁剪和处理，然后将图像输入到经过训练的CRNN模型进行车牌内容识别。最后，输出一个字典，包含车牌的四个关键点坐标、YOLOv5模型的置信度、CRNN模型的置信度、车牌颜色和车牌号。

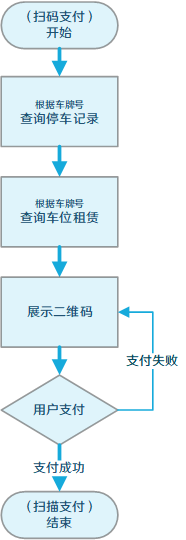
在整个流程中，如果任何一个检测识别模型的置信度过低，那么就意味着图像采集的质量不高，需要重新采集。CRNN模型的置信度是根据每个字符的单个字符内容和其置信度键值对列表的最低置信度计算的。这样做是因为在实际测试过程中，发现取平均值计算出的置信度差异不大，这在一定程度上反映了“短板效应”。

对于车牌颜色和车牌号，也需要进行判断。车牌号的前两位代表了车辆户口所在的省级行政区和地级行政区。除此之外，车牌号的长度会有所不同：普通车牌为5位、新能源车牌为6位、教练车牌为5位加“学”字。如果车牌颜色和车牌号的长度不匹配，那么就意味着在采集图像时没有完全采集到车牌号。在确认采集到的车牌号是正确的之后，需要根据车牌号查询数据库，看是否有异常数据，比如车辆未经系统登记就进入了停车场，或者车辆在之前没有支付停车费用就离开了停车场。对于这些异常情况，需要进行人工处理。这就是车牌识别的整个流程。



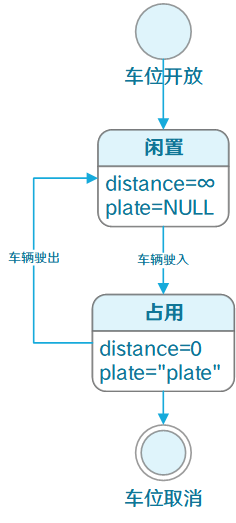
###### 2. 二维码支付算法

在智能停车管理系统的出口设计中，车辆需暂停以便扫描二维码进行支付。该二维码采用JSON格式，包含了记录标识和车牌号。车费的计算由服务端完成。服务端在接收到记录标识和车牌号后，会根据这些信息检索停车场内未出库的车辆记录，并与云端的记录标识进行比对。记录标识对用户是不可见的，这有效地防止了用户伪造二维码的欺诈行为。用户在提交支付请求后，如果请求数据无误且整个停车流程中无欺诈行为，系统会在向用户返回支付成功的数据前打开停车场的门禁。对于支付存在时间差的情况，例如用户可能扫描了上一位停车场用户的支付二维码，此时系统会校验该订单是否为历史订单。如果是已经结束的订单，系统会返回错误信息，提示用户等待二维码刷新。这样的设计旨在确保支付过程的公正性和准确性，提高了系统的整体效率和用户的使用体验。



##### （2）车位状态检查算法

在本系统中，车位的状态主要分为两种：空闲和被占用。可以利用声波距离传感器来测量车位前方的距离。一般来说，小型汽车的停车位长度约为6米，而车位与末端围挡的距离为30厘米。声波距离传感器的测量范围广泛，最大可达20米，最小可至10厘米。由于汽车体积较大，声波距离传感器发出的声波能够有效地通过汽车后备箱挡板反射回来。为了防止STM32微控制器因频繁检测而导致系统崩溃，将检测频率设定为每30秒进行一次。同时，还设置了“看门狗”程序，以实现系统的自动复位。在程序内部，设定了一个变量用于存储车位的占用情况。每次检测车位状态时，都会与上一次的状态进行比对。当状态发生变化时，系统会通过ESP8266网络通信模块向树莓派5发送消息。这样，可以实时地了解到车位的使用情况，从而更好地管理停车场。



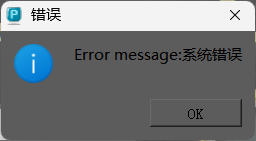
##### （3）深度学习数据增强

#### 4.3.4 界面实现

##### （1）管理系统页面设计

在智能停车管理系统的设计中，特别强调了设计风格与颜色的和谐。主色调选用了灰蓝色，这种颜色的灵感来源于停车场的沥青路面。为了增强视觉冲击力，采用了道路标识常见的橙黄色作为点缀色。这种颜色组合使得整个系统的视觉效果简洁、舒适，充满科技感，对用户极其友好。这两种颜色的搭配，不仅体现了设计风格，也彰显了追求简约而舒适的设计理念。总的来说，设计目标是创造一个既美观又实用的用户体验。这种设计理念的实现，无疑将提升用户的使用体验，从而提高系统的整体效率。

###### 1.登录页面



###### 2.主界面



##### （2）小程序用户界面设计

## 5 系统测试

### 5.1 单元测试

#### 5.1.1 黑盒测试

#### 5.1.2 白盒测试

### 5.2 集成测试

### 6. 结论

#### 6.1 总结

在深度学习和嵌入式系统技术的引领下，智能停车场管理系统迎来了全新的发展机遇。本研究全面深入地探索了智能停车场管理系统，并通过充分的需求分析，结合树莓派和STM32微控制器硬件平台，成功实现了停车场的自动化管理。同时，采用了SpringBoot微信小程序、Qt框架以及微信小程序框架，实现了前后端分离，为停车场数据的操作提供了高效可靠的解决方案。

用户可以在无感知的情况下进入停车场，系统会自动登记车辆的车牌信息。需要找车时，用户可以通过微信小程序轻松查找车辆位置。离开停车场时，用户可以使用微信小程序扫描支付二维码，清晰地查看停车记录和费用，方便快捷地完成支付。管理员也可以利用管理系统进行车辆出入登记、查询停车场内停放车辆信息以及查看车辆的历史停放记录。在树莓派5硬件平台上部署了YOLOv5车牌检测模型和CRNN文本识别网络，通过高清摄像头捕获图像信息，识别准确率可达85%以上。系统的前后端开发采用了数据处理的分离方式，提高了数据处理效率，使系统运行更加稳定可靠。综上所述，本研究为智能停车场管理系统的设计和实现提供了一种高效可行的方法。

#### 6.2 不足与改进

尽管本研究在智能停车场管理系统的设计和实现中取得了一定的成果，但也存在一些不足之处，需要进一步改进和完善。

首先，资金不足是本研究面临的一个主要挑战。在树莓派硬件平台的选择和购买过程中，成本较高，特别是在电源和配件方面的花费。这限制了系统在硬件配置上的选择和优化空间，同时也给个人或小团队带来了一定的经济压力。未来的改进可以通过寻找更具性价比的硬件替代方案来降低成本，或者寻求资金支持来解决这一问题。

其次，相比市面上一些成熟方案，本研究所使用的硬件配置还有待改进。缺乏一些常见功能，如LED显示屏、工业摄像头和语音播报系统等，这些功能的加入可以提升系统的用户体验和功能完整性。未来的改进可以考虑在硬件选择上更加全面，并结合用户需求进行定制化设计。

另外，虽然树莓派5相较于前代有性能提升，但在深度学习领域仍存在一定的局限性。其他一些Linux卡片电脑可能已经采用了更先进的芯片制造工艺和专门优化的NPU芯片，具有更高的性能和效率。未来的改进可以考虑尝试其他硬件平台，以提升系统的整体性能和用户体验。

最后，本研究是由个人完成的，缺乏专业的团队支持和技术人员。这限制了系统的技术水平和创新能力。未来的改进可以考虑组建专业的开发团队，吸引更多的技术人员加入，共同应对各个领域的挑战，并且寻求更多的资本投资和技术支持。

通过对以上不足之处的改进，可以进一步提升智能停车场管理系统的功能和性能，为用户提供更加便捷、高效的停车服务，同时也为智慧城市的建设和发展贡献力量。

## 谢辞

## 参考文献

## 附录 A 源程序清单

## 附录 B 用户使用说明书