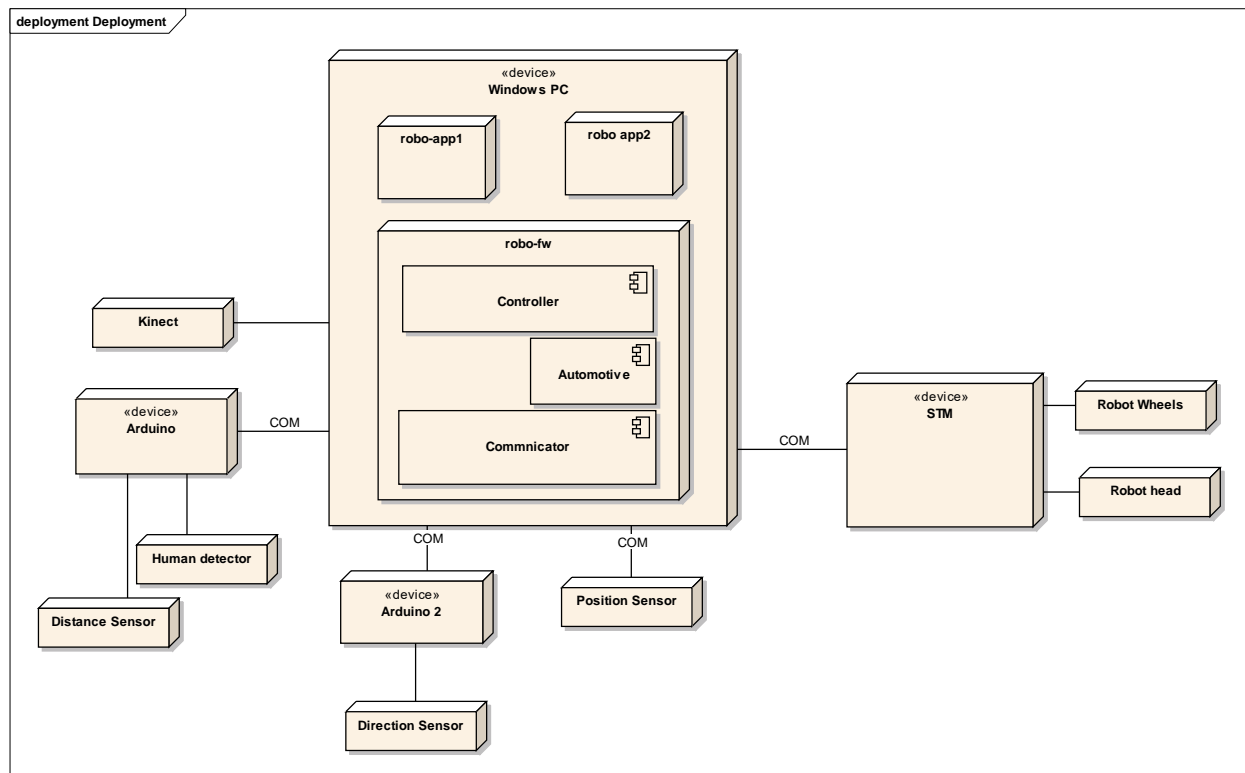


Component and Deployment design



Các sensor (nhận biết vật cản, nhận biết có người đứng trước, xác định hướng) chủ yếu được kết nối qua Arduino, sau đấy Arduino truyền tín hiệu tới PC qua cổng COM.

Kết nối vị trí thì trực tiếp từ thiết bị sang PC

Điều khiển bánh xe thì thông qua con STM

Kinect cũng cắm trực tiếp vào PC.

Class design

RoboController	<p>Điều khiển chính</p> <p>Quản lý trạng thái của fw</p> <p>Thực hiện khởi tạo và quản lý kết nối với các thiết bị</p> <p>Tự động khôi phục kết nối nếu bị đứt</p> <p>Có các trạng thái:</p> <p>Initializing: đang khởi động và kết nối</p> <p>Ready: đã kết nối xong</p> <p>Error: có lỗi khi thực hiện</p> <p>Shuttingdown: đang tắt</p> <p>Off: đã tắt</p>
----------------	---