

Report Control Drone 04/03/2025

- **Task:** Bay theo tọa độ (x,y,z) và cho góc quay tại mỗi point.
- + Input: tọa độ (x,y,z) và góc quay
- + Output: drone đi tới đúng vị trí và xoay đúng góc
- **Problem:**
 - + Tại mỗi point vẫn có độ lệch khoảng từ 30-50cm theo trục x,y .
 - + Độ cao của drone có sai số (chưa xác định được chính xác) do ảnh hưởng của gió (trong video đang bay với môi trường có gió) và có thể do cảm biến đọc độ cao không chính xác.
 - + Góc quay của drone có sai số khoảng 2-5 độ do ảnh hưởng của gió trong lúc quay góc.
- **Solution:**
 - + Với việc sai số góc quay của drone của thể nghiên cứu cách đọc góc quay và áp dụng bộ điều khiển PID để giảm sai số ([Bộ điều khiển PID – Wikipedia tiếng Việt](#)). (Nếu trống task sẽ nghiên cứu đề xuất này)