**Cấu trúc lệnh phần điều khiển**

**@type#action#map#speed#**P1\_P2\_PN**&**

* Lệnh bắt đầu với dấu @, kết thúc với dấu &
* Các thành phần của lệnh cách nhau bởi dấu #
* Những giá trị in đậm là bắt buộc có, giá trị không in đậm có thể có hoặc không có

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| STT | Tên | Ý nghĩa | Giá trị |
| 1 | type | Dạng điều khiển tự động hoặc bằng tay | 1. Tự động 2. Bằng tay |
| 2 | action | Mỗi nút bấm 1 action: Tự Đánh số quy định. Ví dụ:  Kết nối – tự động : 1  Reset nhiệm vụ : 2  Về lấy đồ : 3  …  Chế độ bằng tay:  Kết nối – bằng tay : 11  Trái: 12 | 1. Kết nối – tự động 2. Reset nhiệm vụ 3. Về lấy đồ 4. Về garage 5. Chuyển cơm 6. Thăm bệnh nhân 7. Chuyển thuốc 8. Thu rác 9. Thực hiện nhiệm vụ 10. Tiếp tục hành trình 11. Kết nối – bằng tay 12. Nâng hang 13. Hạ hàng 14. Tiến 15. Lùi 16. Trái 17. Phải 18. Dừng 19. Bám đường   **Các nút khác sau này xuất hiện quy định sau** |
| 3 | map | Id Bản đồ khu vực robot hoạt động | Các giá trị id quy định để robot vào bên điều khiển hiểu nhau, đây là mã bản đồ trong CSDL (giá trị là số nguyên) |
| 4 | speed | Tốc độ di chuyển | Giá trị số thực dương ví dụ:  3.5 |
| 5 | P1, p2,…pN | Số phòng | Mang các giá trị nguyên ví dụ: 1, 13, 12 |

*Ví dụ, giả sử điều khiển chuyển cơm (tự động, bản đồ có mã là 6, vận tốc 1.5 m/s, từ phòng 13, đến phòng 2 rồi về phòng 5 như sau)*

@1#5#6#1.5#13\_2\_5&

Giả sử điều khiển sang phải bằng tay ở bản đồ có mã là 6, vận tốc 1.5 m/s

@2#17#6#1.5#$