# 1, Chi tiết kế hoạch Sprint 3

* Tuấn:
  + Ghép nối code cho MCU – Atmega16
* Quân – Tĩnh:
  + Ghép nối 2 phần mềm Chat – Xử lý giọng nói
  + Sẵn sàng phương án hỗ trợ khi có thay đổi bên phần cứng
* Trung:
  + Module hóa code
  + Ghép nối động cơ vào MCU
  + Lập sơ đồ nguyên lý
* Ánh:
  + Tìm mua nguồn pin hoặc Ắc quy
* Tùng:
  + Module hóa code
  + Ghép nối module Wifi vào MCU
  + Lập sơ đồ nguyên lý
  + Tổng hợp, ghép nối phần mềm – phần cứng

# 2, BÁO CÁO TỔNG KẾT SPRINT 3

* Tuấn:
  + RTOS chưa áp dụng vào project này
* Quân – Tĩnh:
  + Đã hoàn thành phần mềm trên di động
* Trung:
  + Đã hoàn thành code động cơ và ghép nối thành công
* Ánh:
  + Không sử dụng pin vì đắt, ắc quy vì nặng 🡪 sử dụng dây điện câu nguồn máy tính 12V ra
* Tùng:
  + Đã hoàn thành code và ghép nối thành công
  + Lập lại giải pháp cho Packet

# 3, CHI TIẾT BÁO CÁO

* Ngày sơ kết là 10/1 – chậm 2 tháng so với dự kiến, nguyên nhân là do quá nhiều bài tập lớn cá nhân, môn học, và ôn thi của mỗi thành viên, và do phân chia công việc chưa hợp lý, đồng thời do kế hoạch k được lên chi tiết, và các giải pháp chưa phù hợp, ước lượng sai so với thực tế, do thiếu kinh nghiệm thực tế
* Gói tin Packet có thiết lập lại cho đơn giản: gồm 3 bytes
  + Byte 0: loại lệnh (mode)
    - ‘0’: điều khiển lái bằng servo – 2 bánh trước
    - ‘1’: điều khiển lái bằng 2 bánh sau – lắp thêm bánh tự lái ở trước (lắp cao hơn 2 bánh trước để vô hiệu chúng)
    - ‘2’: hiển thị IP Server lên LCD trên thân xe
    - ‘3’: dự trữ
    - ‘4’: yêu cầu ngắt kết nối từ phía Server
  + Byte 1:
    - Với mode 0: điều khiển servo – bánh lái trước
      * ‘0’: hướng thẳng
      * ‘1’: trái
      * ‘2’: phải
    - Với mode 1: không có ý nghĩa
  + Byte 2:
    - Với mode 0: điều khiển hướng quay cho 2 bánh sau
      * ‘0’: dừng
      * ‘1’: tiến
      * ‘2’: lùi
    - Với mode 1: điều khiển hướng quay hoặc đi cho xe – chỉ dùng 2 bánh sau
      * ‘0’: dừng
      * ‘1’: tiến
      * ‘2’: lùi
      * ‘3’: quay trái tại chỗ
      * ‘4’: quay phải tại chỗ
* Với mode 2, 3, 4 thì từ byte 1 trở đi có 1 vài chú ý:
  + Mode 2: byte 1 và 2 không được tồn tại (gói tin luôn gồm 1 byte là ‘2’)
  + Mode 3: Chưa dùng mode 3
  + Mode 4: byte 1 và 2 tùy ý (gói tin luôn là “4xx”)

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | Byte 0 | Byte 1 | Byte 2 |
| Mode 0 | ‘0’ | [‘0’, ‘1’, ‘2’] | [‘0’, ‘1’, ‘2’] |
| Mode 1 | ‘1’ | ‘x’ | [‘0’, ‘1’, ‘2’, ‘3’, ‘4’] |
| Mode 2 | ‘2’ | || (không tồn tại) | || |
| Mode 3 | || | || | || |
| Mode 4 | ‘4’ | ‘X’ (tùy ý) | ‘X’ |

* Mô tả thực thi trên giao diện:
  + Có 1 nút chọn mode 0, 1, 2, 3, 4
  + Có 4 nút trên giao diện: tiến lùi trái phải
    - Ấn 1 hoặc 2 trong 4 nút thì xe thực hiện tương ứng hành động
    - Nhả tay ra thì dừng hành động
    - Khi đang ấn TIẾN thì ấn LÙI vô tác dụng và ngược lại
    - Khi đang ấn TRÁI thì ấn PHẢI vô tác dụng và ngược lại
  + Có 1 nút ghi âm để xử lý lệnh bằng giọng nói