**ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP. HỒ CHÍ MINH**

**TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN**

**KHOA KỸ THUẬT MÁY TÍNH**

**ĐỖ VĂN KHẢI**

**NGUYÊN THỊ THANH THỦY**

**PHẠM NGUYỄN THIỆN MINH**

**ĐỒ ÁN MÔN HỌC**

**GAME BẮN TÀU**

**TP. HỒ CHÍ MINH, 2018**

**ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP. HỒ CHÍ MINH**

**TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN**

**KHOA KỸ THUẬT MÁY TÍNH**

**ĐỖ VĂN KHẢI – 15520331**

**NGUYÊN THỊ THANH THỦY -**

**PHẠM NGUYỄN THIỆN MINH - 15520491**

**ĐỒ ÁN MÔN HỌC**

**GAME BẮN TÀU**

**GIẢNG VIÊN HƯỚNG DẪN**

**TRẦN NGỌC ĐỨC**

**TP. HỒ CHÍ MINH, 2018**

MỤC LỤC

[Chương 1. TỔNG QUAN 8](#_Toc533016119)

[1.1. Giới thiệu về game bắn tàu 8](#_Toc533016120)

[1.2. Phân công công việc. 9](#_Toc533016121)

[1.3. Giới thiệu về NUC140 10](#_Toc533016122)

[1.3.1. Sơ lượt về NUC140 10](#_Toc533016123)

[1.3.2. Đặc tính nổi bật NUC140 10](#_Toc533016124)

[1.4. Giới thiệu về ESP8266 v12 11](#_Toc533016125)

[1.4.1. Sơ lượt về ESP8266 v12 11](#_Toc533016126)

[Chương 2. PHÂN TÍCH VÀ THIẾT KẾ HỆ THỐNG 13](#_Toc533016127)

[2.1. Phân tích hệ thống 13](#_Toc533016128)

[2.1.1. Mạch tay cầm 13](#_Toc533016129)

[2.1.2. Sơ đồ kết nối phần cứng 13](#_Toc533016130)

[2.1.2.1. Chủ đề cấp độ 4 13](#_Toc533016131)

[2.2. Thiết kế phần mềm cho trò chơi 13](#_Toc533016132)

[Chương 3. KẾT QUẢ THỰC NGHIỆM 14](#_Toc533016133)

[3.1. Kết quả 14](#_Toc533016134)

[3.1.1. Chủ đề cấp độ 3 14](#_Toc533016135)

[3.1.1.1. Chủ đề cấp độ 4 14](#_Toc533016136)

[3.2. Chủ đề cấp độ 2 14](#_Toc533016137)

[Chương 4. KẾT LUẬN VÀ HƯỚNG PHÁT TRIỂN 15](#_Toc533016138)

[4.1. Chủ đề cấp độ 2 15](#_Toc533016139)

[4.1.1. Chủ đề cấp độ 3 15](#_Toc533016140)

[4.1.1.1. Chủ đề cấp độ 4 15](#_Toc533016141)

[4.2. Chủ đề cấp độ 2 15](#_Toc533016142)

DANH MỤC HÌNH VẼ

[Hình 1.1: Ví dụ đặt tàu hợp lệ 8](#_Toc533016143)

[Hình 2.2: Tên hình 1 11](#_Toc533016144)

DANH MỤC BẢNG

[Bảng 1.1: Tên bảng 1 3](#_Toc367742567)

[Bảng 2.1: Tên bảng 1 4](#_Toc367742568)

DANH MỤC TỪ VIẾT TẮT

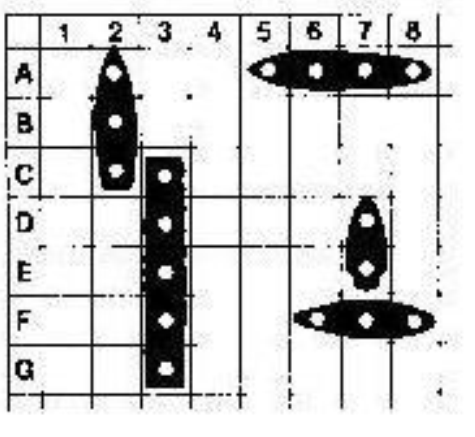
# TỔNG QUAN

## Giới thiệu về game bắn tàu

Hai người chơi truy cập vào trang web trò chơi tiếp hành đăng nhập tài khoản đã đăng kí để vào trò chơi. Sau đó tiến hành đặt 2 bản đồ sao cho không ai có thể nhìn thấy bản đồ của đối phương. Bí mật đặt 5 tàu chiến của bạn trong vùng biển của chính mình. Đối phương làm tương tự.

**Luật đặt tàu chiến:**

* Đặt tàu theo vị trí ngang hoặc dọc, không được chéo.
* Không được đặt các tàu chồng lên nhau để mà nó bị trùng số, chữ.
* Không được thay đổi vị trí của tàu một khi trò chơi bắt đầu.



Hình 1.1: Ví dụ đặt tàu hợp lệ

**Cách chơi**

Dùng tay cầm được thiết kế sẵn kết nối vào hệ thống để chọn phòng rồi chọn tay cầm để vào xếp tàu tiến hành chơi bắn tàu. Ai kết nối trước sẽ được bắn trước.

**Bắn trúng!**

Nếu bạn bắn trúng tàu đối phương thì thiết bị tay cầm bắn trúng rung mạnh, tay cầm người bị bắn trúng rung nhẹ hơn. Và tàu bị bắn trúng xuất hiện một viên đạn mà đỏ tại vị trí bắn trúng. Và tiếp tục lượt bắn đến khi bắn trật tàu của đối phương.

**Bắn trật!**

Tương tự bạn bắn trúng nhưng tay cầm sẽ không rung. Và có viên đạn màu đen tại vị trí bắn trật. Bắn trật sẽ mất lượt

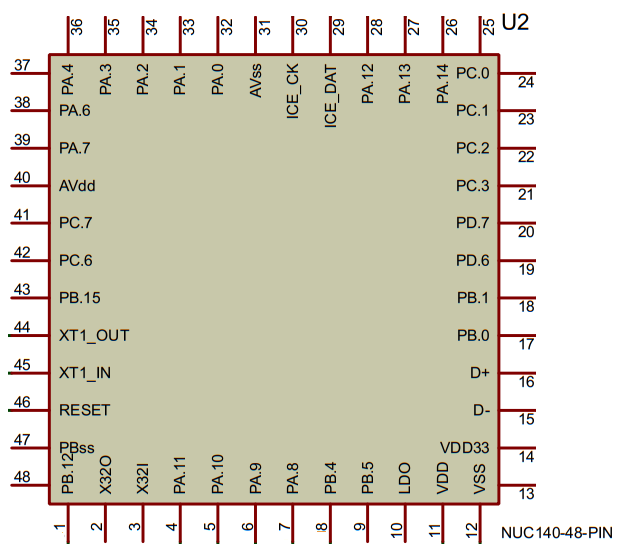
Ngoài ra trò chơi còn chế độ sau 30s người tới lượt không bắn thì mất lượt.

**Chiến thắng!**Bạn chiến thắng khi đã đánh chìm tất cả 5 chiến hạm của đối phương.

## Phân công công việc.

## Vi điều khiển NUC140

### Sơ lượt chung về NUC140



Hình 1.2: Sơ đồ chân NUC140

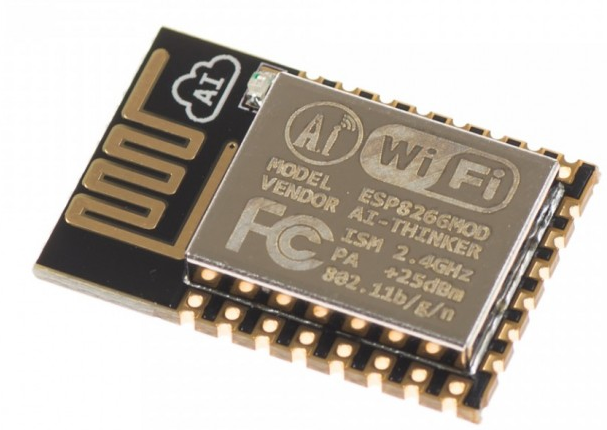
NUC140 là sản phẩm của hang Nuvoton là công ty con được tách ra từ Tập đoàn Điện tử Winbond – một hãng điện tử bán dẫn đứng hàng đầu Đài Loan. Hãng này có 3 dòng chip vi điều khiển (MCU) 4-bit, 8-bit và 32-bit (ARM Cortex). Dòng vi điều khiển ARM Cortex-M được thiết kế nhúng tối ưu hóa cho các ứng dụng vi xử lý MCU. Dòng ARM Cortex-M0 là dòng vi điều khiển lõi ARM có kích thước nhỏ nhất, tiêu thụ điện năng thấp nhất và có kiến trúc được sắp xếp hợp lý tương thích với việc sử dụng tools nạp của các hãng khác để phát triển các ứng dụng

### Đặc tính nổi bật NUC140

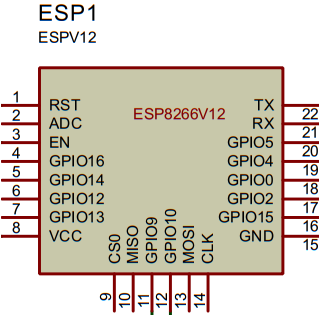
* NUC140 là vi điều khiển 32-bit lõi ARM Cortex-M0, trình đơn phần cứng 32 bit, chạy lên tới 50MHz.
* Có 4 mức ưu tiên ngắt đầu vào, có 128 KB flash ROM cho bộ nhớ chương trình. 16KB SRAM, 4KB bộ nhớ flash cho nạp chương trình trong hệ thống.
* Giao tiếp thiết bị ngoại vi: 8 kênh 12bit ADC, UART nối tiếp tốc độ cao, SPI lên đến 32MHz, I2C lên đến 1MHz; kết nối thiết bị ngoại vi USB 2.0, CAN, LIN…
* Thiết bị ngoại vi có tính năng phong phú: PWM, RTC, bộ ngắt nhận dạng Brownout, GPIO, PDMA và 4 bộ Timer 32 bit.
* Dải điện áp hoạt động rộng từ 2,5V~5,5V, chống nhiễu tiếng ồn tốt, tích hợp dữ liệu flash, dao động thạch anh nội chính xác ±1% với nhiệt độ phòng, có khả năng bảo mật trên chip, điện áp reset lại mạch thấp.

## Module wifi ESP 8266 v12

### Sơ lượt chung về ESP8266 v12



Hình 1.2: Module wifi ESP 8266 v12



Hình 1.3: Sơ đồ chân module wifi ESP 8266 v12

* Tiêu chuẩn wifi : 802.11b/g/n, với tần số 2.4GHz,và hổ trợ bảo mật WPA/WPA2
* Mạch nhỏ, gọn (24.75mm x 14.5mm)
* Tích hợp 10-bit ADC
* Tích hợp giao thức TCP/IP (hiện tại thời điểm này hỗ trợ ipv4)
* Tích hợp năng lượng thấp 32-bit MCU
* SDIO 2.0, SPI, UART, I2C
* STBC, 1x1 MIMO, 2x1 MIMO
* Điện áp làm việc 3.3v
* Có các chế độ: AP, STA, AT + STA
* Bộ nhớ Flash: 4MB
* Lệnh AT rất đơn giản, dễ dàng sử dụng
* Lập trình trên các ngôn ngữ: C/C++, Micropython, NodeMCU – Lua

### Sơ lượt về tập lệnh AT Command ESP8266 v12

ESP8266 sử dụng tập lệnh AT Command của riêng nó để có thể giao tiếp và lập trình.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Lệnh AT Command | Mô tả chức năng | Ví dụ |
| AT+CWMODE = <mode> | Cài đặt chế độ  1 = Station  2 = Access Point  3 = Both | AT+CWMODE=1 |
| AT+CIPMUX = <mode> | Cài đặt số lượng các kênh kết nối  0 = 1 kênh kết nối  1 = Nhiều kênh kết nối | AT+CIPMUX=1 |
| AT+CWLAP | Truy vấn các mạng wifi có thể kết nối | AT+CWLAP |
| AT+CIPAPMAC? | Nhận địa chỉ mac của ESP8266 softAP. | AT+CIPAPMAC? |
| AT+CWJAP= <ssid>, <password> | Kêt nối một mạng wifi với SSID và password | AT+CWJAP = "abc", "5678" |
| AT+CIPSTART=  type, addr, port | Kết nối vào 1 TCP/UDP server của 1 server trên internet | AT+CIPSTART=  "TCP","34.205.32.160",  3333 |
| AT+CIPSEND=length | Dùng để gửi dữ liệu có độ dài length | AT+CIPSEND=1 |

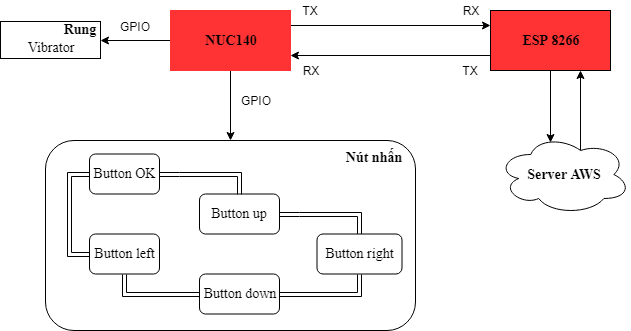
Bảng 1.1: Một số lệnh AT Command cho ESP8266

# PHÂN TÍCH VÀ THIẾT KẾ HỆ THỐNG

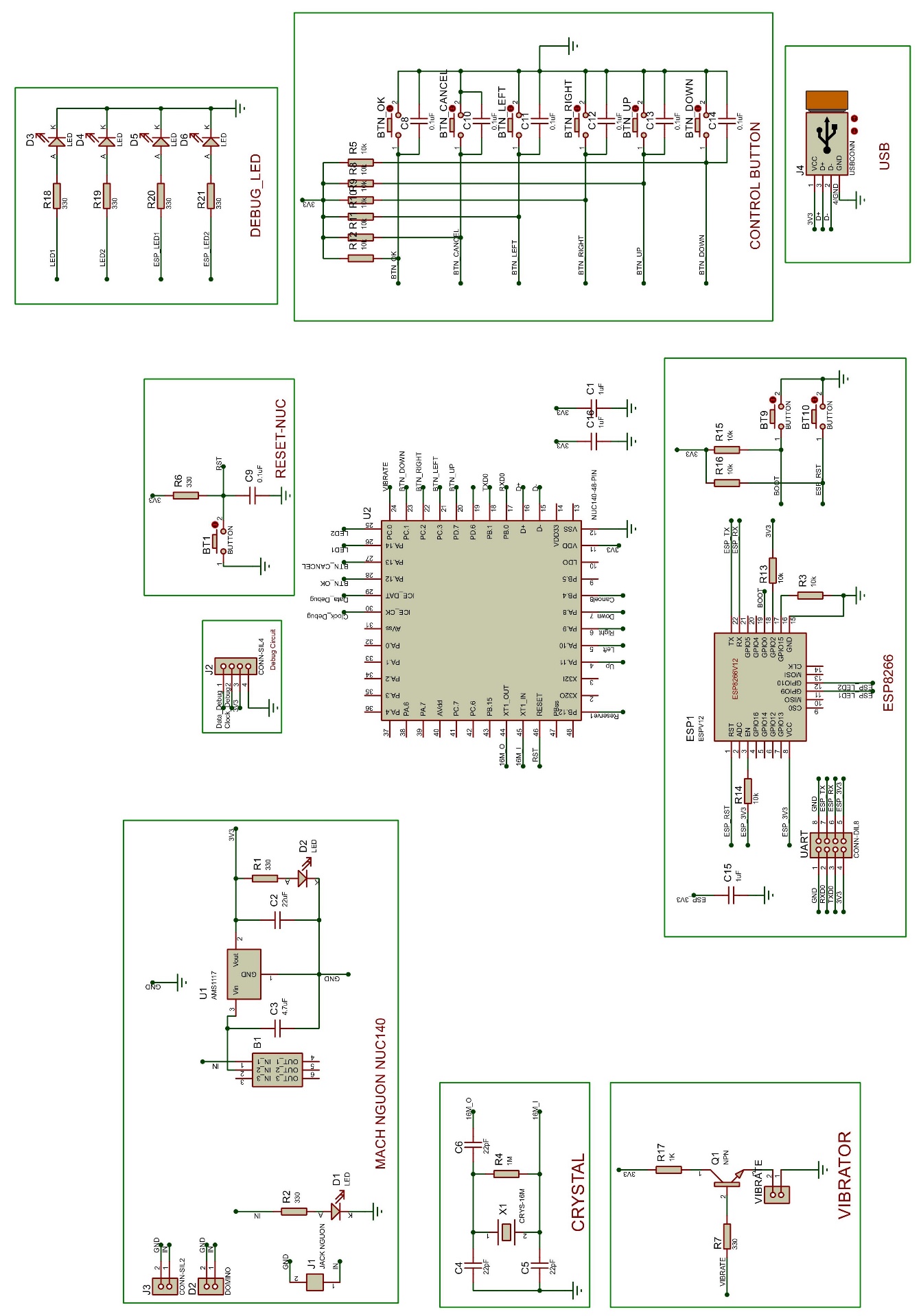
## Phân tích hệ thống

### Thiết kế tay cầm

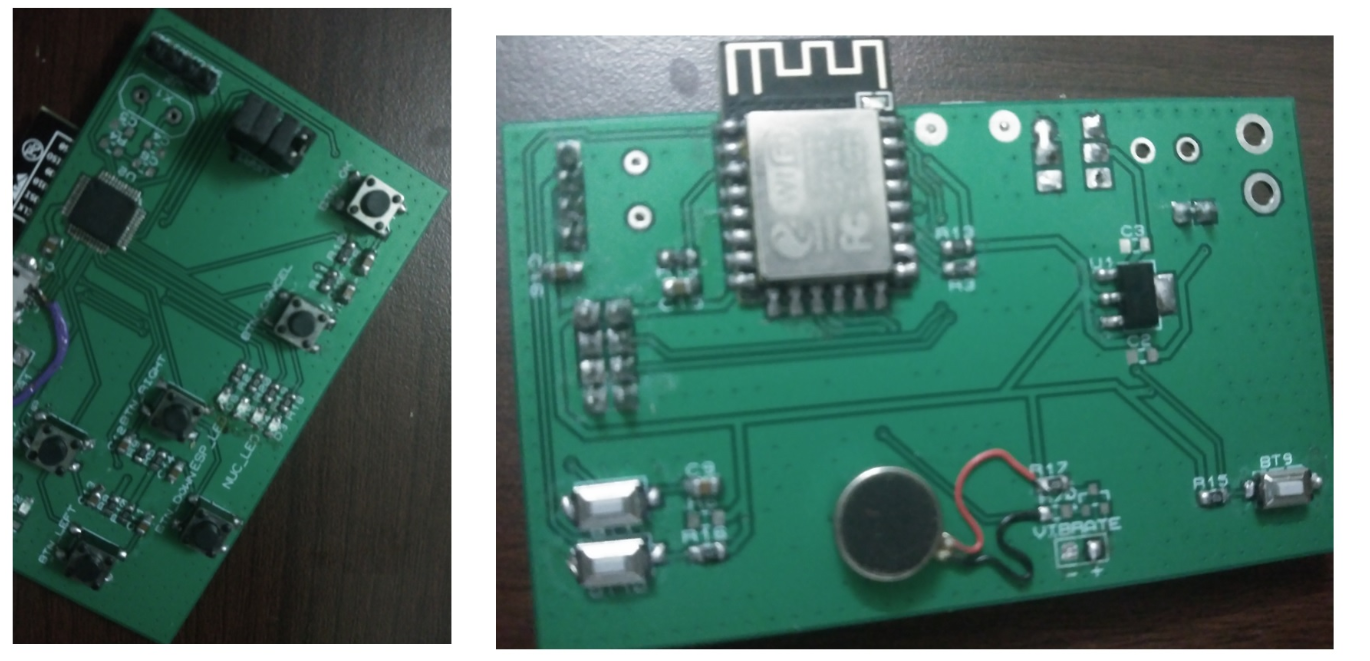
Tay cầm gồm có 4 nút nhấn để di chuyển lên (button up), xuống (button down), trái (button left) và phải (button right). Một nút nhấn khác để thực hiện thao tác bắn tàu (button ok) của đối phương. Mạch bao gồm NUC140 kết nối với ESP8266 v12 thông qua UART. NUC140 là xử lý trung tâm điều khiển các thao tác di chuyển, nhận tín hiệu từ server để rung khi bắn trúng đồng thời NUC140 gửi tín hiệu để ESP8266 kết nối đến server và nhận tín hiệu từ server truyền về thông qua ESP8266.



Hình 1.3: Sơ đồ khối chức năng của gamepad



Hình 1.3: Mạch nguyên lý của gamepad



Hình 1.3: Sơ đồ chân module wifi ESP 8266 v12

### Sơ đồ kết nối phần cứng

#### Chủ đề cấp độ 4

## Thiết kế phần mềm cho trò chơi

# KẾT QUẢ THỰC NGHIỆM

## Kết quả

Nội dung …………………

Nội dung………………….

### Chủ đề cấp độ 3

#### Chủ đề cấp độ 4

## Chủ đề cấp độ 2

# KẾT LUẬN VÀ HƯỚNG PHÁT TRIỂN

## Chủ đề cấp độ 2

Nội dung …………………

Nội dung………………….

### Chủ đề cấp độ 3

#### Chủ đề cấp độ 4

## Chủ đề cấp độ 2

TÀI LIỆU THAM KHẢO

Theo chuẩn IEEE