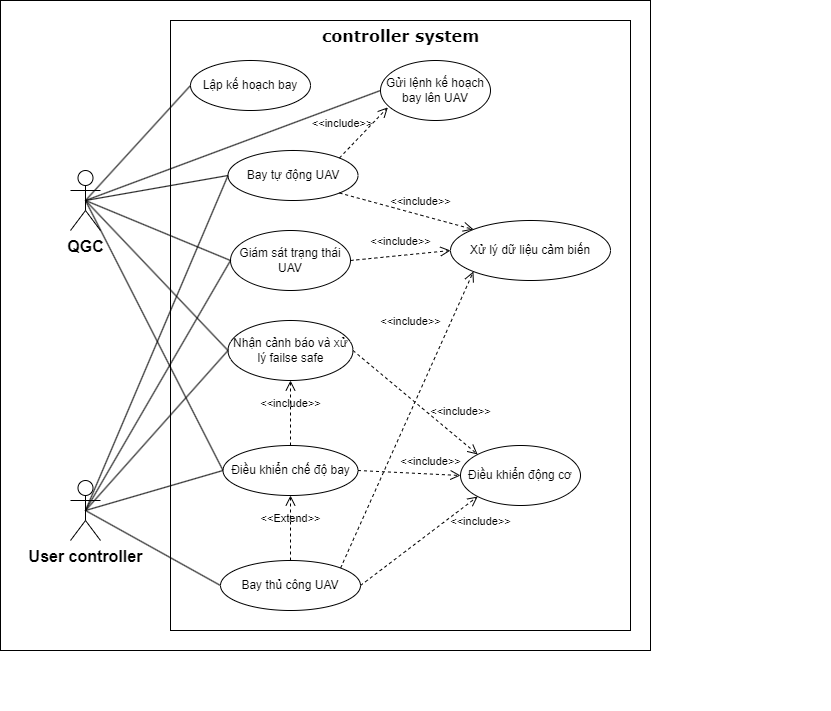
[Tổng quan về mẫu arc42 - arc42](https://arc42.org/overview#introduction-goals)

SYSTEM ARCHITECTURE DOCUMENT

# Giới thiệu và mục tiêu

Tài liệu này mô tả hệ thống điều khiển cho UAV, được coi như là một trung tâm diều khiển của UAV. Hệ thống sử dụng bao gồm 2 chip STM32F103 và STM32H743 với mục đích riêng biệt và mỗi chip có một nhiệm vụ khác nhau.

## Yêu cầu



Mô tả hoạt động của hệ thống

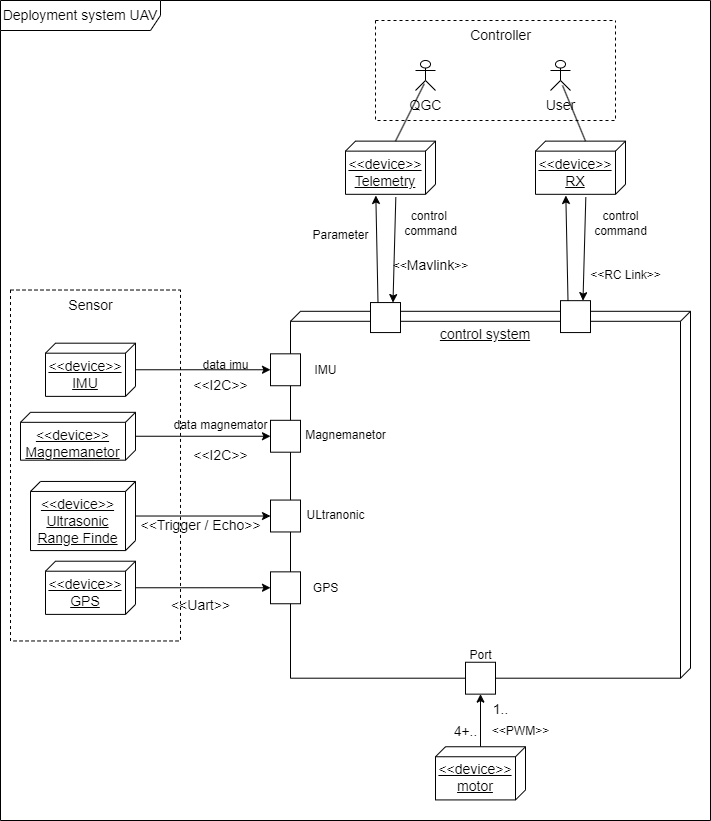
|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| ID | Yêu cầu | Giải thích |
| R1: | Cơ chế thể điều khiển thủ công | Sử dụng RX điều khiển UAV thủ công, có thể tùy chỉnh sang chế độ bay tự động bằng cơ chế trên tay điều khiển, có cơ chế nhận thông báo false safe. |
| R2: | Cơ chế điều khiển tự động | Sử dụng phần mềm GRoundControl để điều khiển UAV, nhận về thông số trạng thái bay, cảnh báo false safe và đưa ra lệnh, kế hoạch điều khiển UAV. |
| R2.1: | In log dữ liệu |  |
| R3: | Xử lý cảm biến, tín hiệu điều khiển và điều khiển động cơ. | Hệ thống điều khiển nhận và xử lý dữ liệu từ các cảm biến, kết hợp với lệnh điều khiển và điều chế xung cho động cơ. |

## Mục tiêu chất lượng

# Hạn chế

* Những bắt buộc phải làm theo:
  + Cấu trúc chung
  + Thời gian
  + Kinh phí
* Thêm 1 chức năng phải kiểm tra hạn chế (vd: đủ kinh phí hay không)

# Bối cảnh và phạm vi



Các thành phần tương tác với hệ thống

# Kiến trúc phần mềm