

#### ង្គមាំទអតុរូ តាំឧសម មួនមួយ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាស់ខត្តិ ខ្លាំ



## ដេប៉ាតឺម៉ខ់ នេពគោសល្យ អគ្គិសនី និខថាមពល គម្រោខសញ្ញាមគ្រចិស្ទគរ

ឈ្មោះកម្រេច

(Name of the project)

និស្សិត : លីម វិទ្ធិ

ឯកទេស : អគ្គិសនី និ១ថាមពល

សាស្ត្រាចារ្យឧធួលមន្តុក

ಶಿಜಿ0ಜಿ - ಶಿಜಿ0ಜಿ : ೯೯೪ ಕ್ಷಣಿಕೆ

### MINISTERE DE L'EDUCATION, DE LA JEUNESSE ET DES SPORTS

# INSTITUT DE TECHNOLOGIE DU CAMBODGE DEPARTEMENT DE GENIE ELECTRIQUE ET ENERGETIQUE MEMOIRE DE FIN D'ETUDES INGENIEUR

Nom de projet

**Etudiant** : LIM Rithy

Spécialité : Electrique et Energétique

Maître de stage :

Année scolaire : 2024-2025



# 



ដេជាឌួត ខេយមាទលា អង្គីទន្ទ នួចឆានយ

### ងម្រោទសញ្ញាបង្រទិស្វនា

មេសនិត	ថ្ងៃង ឃឹម	\$ <b>63</b>	
នាលខរិ	ខ្លួនអារ	រាស៊េឡេមមន:	
ಚಲೆಮಿಕ	ខ្សែភាព	ពះដូវេស១	
<b>ಣ</b> ಆ	<b>ස</b> ම්ශ්ර	ಾಕ್ಷುಣ:	
୍ଧିତ୍ତି	<b>i</b> 2	೫೮೦೮ ಕ್ಟ	

**ភា៖សិត្សាទ្រព័**ឆ្ល name of project

ಕಲ್ಕಾಣಕ	: គ្នាទាំងមានតេលិងគ្នាងកំស
ទ្រខាខភេដ្ឋាឌ្គគូ	:
សាស្ត្រាចារនៃនិយតខំង	:
អ៊ីងខចិលទំពង្រិនដំចពលម៉ែរព	:



### MINISTERE DE L'EDUCATION, DE LA JEUNESSE ET DES SPORTS



# INSTITUT DE TECHNOLOGIE DU CAMBODGE DEPARTEMENT DE GENIE ELECTRIQUE ET ENERGETIQUE

# MEMOIRE DE FIN D'ETUDES INGENIEUR DE M. LIM Rithy

Date de s	soutenance : le 04 juillet 2025
« Autorise	e la soutenance du mémoire »
Directeur	de l'Institut :
Phnom Pe	nh, le 2025
	Nom de projet
Etablissement du stage	: Institut de Technologie du Cambodge
Chef du département	CHAINLING IE DIS
Maître de stage	TAGEG
Tuteur de stage	:

PHNOM PENH, 2025

#### **ACKNOWLEDGEMENTS**

First and most importantly, I would like to take this opportunity to express my deepest thanks to my family for their endless love, support, and encouragement. Words cannot express how grateful I am to my parents for their sacrifices that they have made on me. I have to thank my sisters and brother for their excellent advice, and encouragement for the past 5 years I studied in ITC. I would like to express my sincere thanks to Dr. OM Romny, general director of ITC, for his good management and good cooperation with partnership universities inside the country and abroad, and for reinforcement of quality of engineer and high-level technician. I am also grateful to Dr. BUN Long, head of Electrical and Energy Department, and Mr. CHY Cheapok, former head of Electrical and Energy Department for his good management and their taking part in teaching. I would like to express my thanks to Mr. SUON Sovann, president of Electrical Engineering Student Club (EESC) for providing me the fund to complete my project. I wish to express my special appreciation and thanks to my adviser Dr. BUN Long who has been a very good mentor for me. I would like to thank him for his explanation, guidance, and suggestions during the time I conducted my thesis project. Without his guidance, this work would not have been completed. At the end, I would like to express my gratitude to all lectures in the Department of Electrical and Energy Engineering for their teaching and sharing experience during my time at ITC. I also thanks to all of my friends, especially to Mr. NGET Chandara, Mr. NEANG Seanghakk, Mr. PHON Phanit and my other juniors whose names I didn't mention. They have a big impact for helping me finishing my final year thesis successfully.

#### សេចឆ្កីសទ្ថេម

និក្ខេបបទនេះត្រូវបានសរសេរឡើងក្នុងគោលបំណងសិក្សាលើម៉ូដែលគណិតវិទ្យា និង ប្រ ព័ន្ធបញ្ជារបស់ យន្តហោះគ្មានមនុស្សបើកមួយប្រភេទហៅថាដ្រូនដើម្បីជាជំនួយដល់ការអភិវឌ្ឍន៍បច្ចេកវិទ្យាជ្រូនក្នុងការសិក្សា ស្រាវជ្រាវ។ ការសិក្សានេះផ្ដោតសំខាន់ទៅលើចំនុចធំៗចំនួនបី ដែលទី១សិក្សាអំពីការធ្វើម៉ូដែលរបស់ ដ្រូន ទី២សិក្សាទៅលើការបង្កើតប្រព័ន្ធបញ្ជាសាមញ្ញមួយដើម្បីអោយដ្រូនមានលំនឹងនៅលើលំហរអាកាស និង ចំនុចចុងក្រោយគឺ ការធ្វើតេស្ដម៉ូដែលគណិតវិទ្យាក្នុងកុំព្យូទ័រដោយប្រើកម្មវិធីជំនួយ (Simulation) មុននឹងធ្វើពិសោធន៍ទៅលើដ្រូនជាក់ស្ដែង។ ម៉ូដែលគណិតវិទ្យាក្នុងកុំព្យូទ័រដោយប្រើកម្មវិធីជំនួយ (Simulation) ស៊ីជម្រៅទៅលើឌីណាមិចរបស់ប្រព័ន្ធដ្រូន។ បន្ទាប់មក គេធ្វើពិសោធន៍មួយចំនួនដើម្បីទាញយកប៉ារ៉ាម៉ែត្រ សំខាន់ៗសម្រាប់គណនាកេសមីការឌីណាមិចខាងលើ។ ក្រោយមកឃើងធ្វើ Simulation ដោយប្រើប្រាស់ "Matlab/ Simulink Blockset"។ ក្រោយមកទៀត ប្រព័ន្ធបញ្ជា PID មួយក្រុមត្រូវបានរចនាឡើងក្នុង គោលបំណងបញ្ជាមុំរបស់ដ្រូនឲ្យមានលំនឹង។ ប្រភេទបញ្ជាដែលបានស្នើឡើងមានឈ្មោះ"ប្រភេទបញ្ជា Acrobatic"។ ការសិក្សានេះមិនបានផ្ដោតទៅលើការបញ្ជាទីតាំង និងស៊ីនេម៉ាទិចរបស់ប្រព័ន្ធដ្រូនឡើយ។ ជាចុងក្រោយ ម៉ូដែលគណិតវិទ្យា និងប្រព័ន្ធបញ្ជាត្រូវបានគេស្គដោយប្រើប្រាស់កម្មវិធី Matlab/Simulink ហើយប្រព័ន្ធបញ្ជាដែលបានតេស្តរួចត្រូវបានយកទៅធ្វើពិសោធន៍លើជ្រូនជាក់ស្ដែងដើម្បីផ្ទៀងផ្ទាត់លទ្ធផល។ លទ្ធផលវៃលទទួលបាន បានបញ្ជាក់ឲ្យឃើញថា ដ្រូនត្រូវបានបញ្ជាប្រកបដោយភាពសុក្រិត្យតាមវិធីសាស្ត្រ ដែលបានលើកមកសិក្សាខាងលើ។

#### **RESUME**

#### **ABSTRACT**

#### ABBREVIATIONS AND SYMBOLS

#### TABLE OF CONTENTS

Α(	CKNO	WLEDGEMENTS	i
ේ	<b>ទទ</b> ន្តិ	ಕುಣ್ತಕ	ii
RE	ESUM	E	iii
Αŀ	3STR	ACT	iv
Αŀ	BRE	VIATIONS AND SYMBOLS	V
LI	ST OF	FIGURES	vii
LI	ST OF	TABLES	viii
1.	INT	RODUCTION	1
	1.1.	Background	1
	1.2.	Project Overview	1
	1.3.	Scope of Works	1
	1.4.	Thesis Outline	1
2.	LIT	ERATURE REVIEW	2
3.	ME	ΓHODOLOGY	3
4.	RES	ULTS AND DISCUSSION	4
5.	CON	NCLUSION	5
Re	ferenc	es	6
Αŀ	PPENI	DICES	7
	Appe	endix A: freeRTOS code	8

#### LIST OF FIGURES

Figure 1.1.	ESP-IDF	 							 							1

#### LIST OF TABLES

Table 1.1.	Hello	 	 												

#### 1. INTRODUCTION

#### Hello [1]

- 1.1. Background
- 1.2. Project Overview
- 1.3. Scope of Works
- 1.4. Thesis Outline



Figure 1.1. ESP-IDF

Table 1.1. Hello

 $\begin{array}{c|c}
q & q \\
q & q
\end{array}$ 

#### 2. LITERATURE REVIEW

#### 3. METHODOLOGY

#### 4. RESULTS AND DISCUSSION

#### 5. CONCLUSION

#### References

[1] Maciej Haras and Thomas Skotnicki. Thermoelectricity for iot–a review. *Nano Energy*, 54:461–476, 2018.

#### **APPENDICES**

#### Appendix A: freeRTOS code

#### main.c

```
#include <stdio.h> //testing
#include <stdbool.h>
#include <unistd.h>
#include "freertos/FreeRTOS.h"
#include "freertos/task.h"
void task1(void * param){
      for(;;){
             printf("Hello form %s \n", (char *) param);
             vTaskDelay(1000/portTICK_PERIOD_MS);
      }
}
void task2(void * param){
      for(;;){
             printf("Bye from %s \n", (char *) param);
             vTaskDelay(2000/portTICK_PERIOD_MS);
      }
}
void app_main(void)
{
      xTaskCreate(&task1, "Welcoming", 2048, "task1", 2, NULL);
      xTaskCreatePinnedToCore(&task2, "Leaving", 2048, "task2", 2, NULL, 1);
}
}
```