**ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP.HỒ CHÍ MINH**

TRƯỜNG ĐẠI HỌC BÁCH KHOA

KHOA ĐIỆN – ĐIỆN TỬ

**BỘ MÔN ĐIỆN TỬ**

---------------o0o---------------

****

**ĐỀ CƯƠNG LUẬN VĂN TỐT NGHIỆP**

**THIẾT BỊ HỖ TRỢ CHO XE GẮN MÁY**

**GVHD: TS. Nguyễn Lý Thiên Trường**

**SVTH: Trương Văn Thịnh**

**MSSV: 1713335**

**TP. HỒ CHÍ MINH, THÁNG 1 NĂM 2020**

***LỜI CẢM ƠN***

Đầu tiên, em gửi lời cảm ơn chân thành nhất đến giáo viên hướng dẫn, thầy **Nguyễn Lý Thiên Trường**, người đã tận tình trực tiếp hướng dẫn em hoàn thành đề cương luận văn tốt nghiệp và sẽ hướng dẫn luận văn tốt nghiệp. Nhờ những sự chỉ bảo, định hướng, góp ý tận tình của thầy, em mới có thể hoàn thành được đề cương luận văn tốt nghiệp.

Tiếp theo, em xin gửi lời cảm ơn các cán bộ giảng viên Khoa điện-điện và trường Đại học Bách Khoa Thành Phố Hồ Chí Minh, vì đã không những truyền dạy học tập giá trị và còn những kinh nghiệm sống, những câu chuyện vô cùng quý báu trong thời gian học tập tại trường để em thành càng hoàn thiện về kiến thức và con người trong.

Và Em xin chân thành cảm ơn đến bạn bè, anh chị trong bộ môn điện tử và trường Đại học Bách Khoa Thành Phố Hồ Chí Minh trong thời gian qua đã cùng chia sẽ kiến thức, giúp đỡ nhau trong học tập để tất cả cùng tiến lên và hoàn thành đề tài.

Cuối cùng, con xin cảm ơn ba me và gia đình đã đồng hành và ủng hộ con trong suốt quá trình học tập từ bé đến ngày hôm nay.

Trong quá trình thực hiện đề tài, những thiếu sót, hạn chế trong kiến thức và kỹ năng,em đã cố gắng trong khả năng của mình nên sẽ không tránh khỏi những sai sót. Em rất mong nhận được sự đóng góp, ý kiến từ bạn bè và thầy cô để em có thể hoàn thiện đề tài trong thời gian sắp tới.

*Tp. Hồ Chí Minh, ngày 14 tháng 1 năm 2020 .*

**Sinh viên**

**Trương Văn Thịnh**

**MỤC LỤC**

[1. GIỚI THIỆU 1](#_Toc71556360)

[1.1 Tổng quan 1](#_Toc71556361)

[1.2 Tình hình nghiên cứu trong và ngoài nước 3](#_Toc71556362)

[1.3 Mục tiêu đề tài 5](#_Toc71556363)

[2. NỘI DUNG ĐỀ TÀI 6](#_Toc71556364)

[3. GIẢI PHÁP THỰC HIỆN 7](#_Toc71556365)

[3.1 LÝ THUYẾT : 7](#_Toc71556366)

[3.1.1 Xử lý ảnh : 7](#_Toc71556367)

[3.1.2 Deep learning : 13](#_Toc71556368)

[3.1.3 Python: 14](#_Toc71556369)

[3.1.4 OpenCV: 15](#_Toc71556370)

[3.1.5 TensorFlow : 15](#_Toc71556371)

[3.1.6 Keras : 16](#_Toc71556372)

[3.1.7 Convolution neural networks: 16](#_Toc71556373)

[3.1.8 Thuật toán phát hiện khuôn mặt Viola-Jones : 22](#_Toc71556374)

[3.1.9 Local Binary Patterns Histogram : 26](#_Toc71556375)

[3.1.10 Hệ điều hành Raspian : 26](#_Toc71556376)

[3.1.11 Tổng quan về vi xử lí ARM Cortex M3 : 27](#_Toc71556377)

[3.1.12 Ngôn ngữ C trong lập trình ARM: 30](#_Toc71556378)

[3.1.13 Chuẩn giao tiếp UART: 30](#_Toc71556379)

[3.1.14 Chuẩn giao tiếp I2C : 31](#_Toc71556380)

[3.1.15 Hiệu ứng Hall : 32](#_Toc71556381)

[3.1.16 GSM: 33](#_Toc71556382)

[3.1.17 Tin nhắn SMS : 34](#_Toc71556383)

[3.1.18 Hệ thống định vị toàn cầu GPS: 35](#_Toc71556384)

[3.2 PHẦN CỨNG: 40](#_Toc71556385)

[3.2.1 Raspberry Pi 4 Model B: 40](#_Toc71556386)

[3.2.2 STM32F103C8T6 : 43](#_Toc71556387)

[3.2.3 Cảm biến từ trường Hall : 46](#_Toc71556388)

[3.2.4 Module điều khiển động cơ L298: 47](#_Toc71556389)

[3.2.5 LCD 16x2: 49](#_Toc71556390)

[3.2.6 Module I2C-LCD: 51](#_Toc71556391)

[3.2.7 Động cơ DC giảm tốc GA25 Encoder : 52](#_Toc71556392)

[3.2.8 Camera pi v1.3 : 53](#_Toc71556393)

[3.2.9 Module Sim 800A : 54](#_Toc71556394)

[3.2.10 Module GPS Neo-6m : 56](#_Toc71556395)

[3.3 THIẾT KẾ: 57](#_Toc71556396)

[3.3.1 PHẦN CỨNG 57](#_Toc71556397)

[3.3.2 PHẦN MỀM 60](#_Toc71556398)

[4 DỰ KIẾN KẾT QUẢ ĐẠT ĐƯỢC 66](#_Toc71556399)

[4.1 Kết quả sơ khởi đã đạt được : 66](#_Toc71556400)

[4.2 Kết quả dự kiến đạt được 69](#_Toc71556401)

[5 KẾ HOẠCH THỰC HIỆN: 69](#_Toc71556402)

[6 TÀI LIỆU THAM KHẢO 71](#_Toc71556403)

DANH SÁCH HÌNH

[Hình 1‑1 Xe máy lưu thông trên đường 1](#_Toc61370202)

[Hình 1‑2 Minh họa cho bài toán nhận dạng vật thể 2](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370203)

[Hình 1‑3 Hệ thống trí tuệ nhân tạo trên ô tô 3](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370204)

[Hình 1‑4 Hệ thống hỗ trợ thông minh cho xe máy của BOSCH 5](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370205)

[Hình 3‑1 Tổng quan về các lĩnh vực trong trí tuệ nhân tạo 7](#_Toc61370206)

[Hình 3‑2 Sự khác biệt giữa Machine Learning và Deep Learning 8](#_Toc61370207)

[Hình 3‑3 Mô hình cơ bản của một mạng neural 11](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370208)

[Hình 3‑4 Những thành phần cơ bản của mạng neural tích chập 13](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370209)

[Hình 3‑5 Minh họa cho kết quả sử dụng maxpooling với filer 2x2 14](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370210)

[Hình 3‑6 Minh họa cho đâu ra sau khi qua lớp fully connected 15](#_Toc61370211)

[Hình 3‑7 Activation Function 15](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370212)

[Hình 3‑8 Minh họa cho những trường hợp của model sau khi huấn luyện xong 16](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370213)

[Hình 3‑9 Minh họa sau khi mạng neural được áp dụng Drop out 17](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370214)

[Hình 3‑10 Cấu trúc vi xử lý ARM Cortex M3 18](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370215)

[Hình 3‑11 Cấu trúc lỗi ARM Cortex M3 19](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370216)

[Hình 3‑12 Minh họa 2 thiết bị giao tiếp UART 20](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370217)

[Hình 3‑13 Minh họa các thiết bị giao tiếp I2C 21](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370218)

[Hình 3‑14 Hướng giao tiếp của giao thức I2C 22](#_Toc61370219)

[Hình 3‑15 Dòng điện chạy trong thanh Hall 22](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370220)

[Hình 3‑16 Xuất hiện điện áp 2 bên thanh hall khi ta đặt từ trường vào 23](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370221)

[Hình 3‑17 Kit Raspberry Pi 4B+ 24](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370222)

[Hình 3‑18 Sơ đồ GPIO Raspberry Pi 26](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370223)

[Hình 3‑19 Kit STM32F103C8T6 Blue Pill 27](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370224)

[Hình 3‑20 Module cảm biến từ trường hall 29](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370225)

[Hình 3‑21 Sơ đồ khối của cảm biến hall 29](#_Toc61370226)

[Hình 3‑22 Dạng song đầu ra của chân Analog và Digital trên cảm biến Hall 30](#_Toc61370227)

[Hình 3‑23 Module L298 30](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370228)

[Hình 3‑24 Mạch cầu H 31](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370229)

[Hình 3‑25 Module LCD-I2C 34](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370230)

[Hình 3‑26 LCD được kết nối module lcd-i2c 35](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370231)

[Hình 3‑27 Động cơ encoder G25 36](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370232)

[Hình 3‑28 Camera pi V1.3 37](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370233)

[Hình 3‑29 Sơ đồ khối hệ thống 38](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370234)

[Hình 3‑30 STM32F103 Skematic 39](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370235)

[Hình 3‑31 Chương trình chính 41](#_Toc61370236)

[Hình 3‑32 Các mẫu biển báo giao thông sử dụng 43](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370237)

[Hình 3‑33 Lưu đồ nhận dạng ảnh 44](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370238)

[Hình 3‑34 Lưu đồ huấn luyện dữ liệu 44](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370239)

[Hình 3‑35 Lưu đồ chế độ hiển thị 45](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370240)

[Hình 3‑36 Lưu đồ ngắt ngoài khi nhắn nút 45](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370241)

[Hình 3‑37 Lưu đồ ngắt ngoài khi có từ trường đặt lên cảm biến 46](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370242)

[Hình 3‑38 Lưu đồ ngắt timer 46](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370243)

[Hình 4‑1 Độ chính xác của model trong quá trình huấn luyện 47](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370244)

[Hình 4‑2 Sai số của model trong quá trình huấn luyện 47](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370245)

[Hình 4‑3 Kết quả minh họa biển báo 20km/h 48](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370246)

[Hình 4‑4 Kết quả minh họa biển báo 100km/h 48](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370247)

[Hình 4‑5 Kết quả minh họa biển báo “chỉ đi thẳng” 49](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370248)

[Hình 4‑6 Kết quả minh họa biển báo 20km/h 49](file:///C:\Users\Thinh\Desktop\DE%20CUONG_CHINH%20THUC.docx#_Toc61370249)

**DANH SÁCH BẢNG**

[Bảng 3‑1 Thông số kĩ thuật Raspberry Pi 4 25](#_Toc61370751)

[Bảng 3‑2 Cấu hình STM32F103C8T6 28](#_Toc61370752)

[Bảng 3‑3 Bảng giá trị hoạt động của mạch cầu H 31](#_Toc61370753)

[Bảng 3‑4 Thông số kĩ thuật module L298 32](#_Toc61370754)

[Bảng 3‑5 Thông số kĩ thuật LCD1602 33](#_Toc61370755)

[Bảng 3‑6 Chức năng các chân trên LCD 34](#_Toc61370756)

[Bảng 3‑7 Thông số kỹ thuật module i2c-lcd 35](#_Toc61370757)

[Bảng 3‑8 Sơ đồ chân module i2c-lcd 35](#_Toc61370758)

[Bảng 3‑9 Thông số kĩ thuật động cơ encoder G25 36](#_Toc61370759)

[Bảng 3‑10 Thông số kĩ thuật camera pi v1.3 37](#_Toc61370760)

[Bảng 3‑11 Cấu hình Convolution Neural Network để huấn luyện 42](#_Toc61370761)

[Bảng 3‑12 Thứ tự biển báo 43](#_Toc61370762)

[Bảng 5‑1 Kế hoạch luận văn 51](#_Toc61370763)

# GIỚI THIỆU

## Tổng quan

Xe máy là phương tiện di chuyển chủ yếu của người Việt, chiếm hơn 85% tổng số phương tiện. Tính đến cuối năm 2011, Việt Nam có khoảng 33,4 triệu xe máy đang lưu thông, theo thống kê của Bộ Giao thông Vận tải. Đến cuối năm 2019, con số này đã gần chạm ngưỡng 60 triệu xe. Hiện tại, Việt Nam đang xếp thứ 4 trong danh sách các quốc gia tiêu thụ xe máy nhiều nhất thế giới, đứng sau Ấn Độ, Trung Quốc và Indonesia.

Đối với một nước có mức thu nhập khá thấp so với thế giới. Đối với người Việt, xe máy không chỉ là phương tiện để đi lại mà còn là phương tiện để kiếm sống.

Theo thống kê của các nhà sản xuất xe máy ở Việt Nam, cứ mỗi ngày lại có thêm khoảng 9000 xe máy lăn bánh ra đường. Do nhu cầu quá lớn, lưu thông bằng xe máy là một trong những nguyên lớn nhất gây ảnh hưởng đến tình trạng giao thông và đặc biệt là gây ra tai nạn giao thông.

Hình ‑ Xe máy lưu thông trên đường

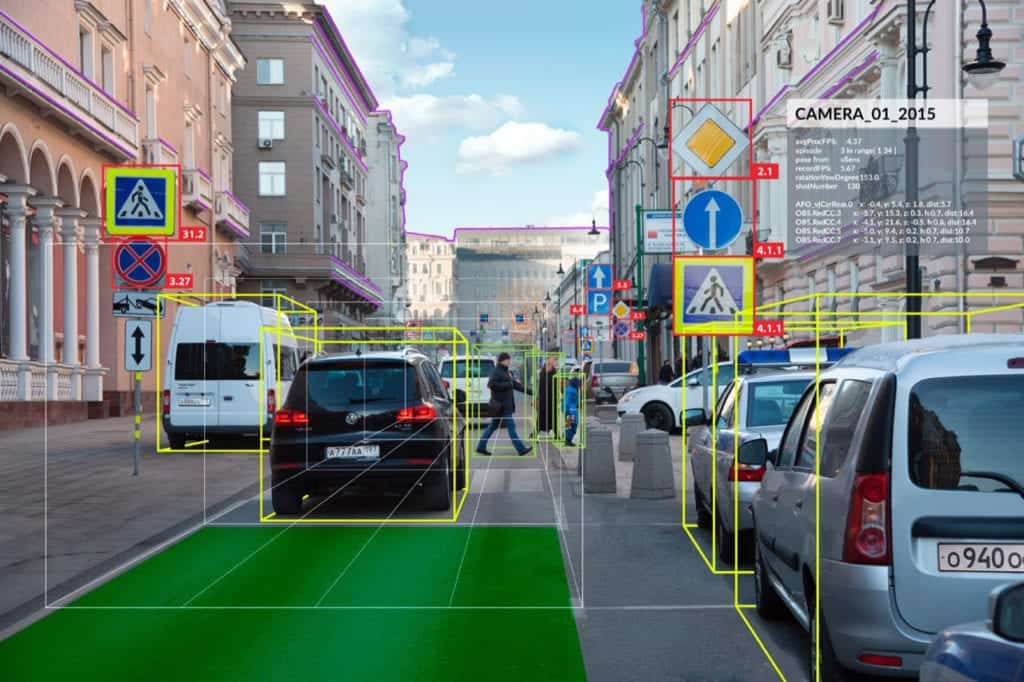
Theo Ủy ban An Toàn Giao Thông quốc gia - nêu con số thống kê trong 5 năm (tính từ ngày 15-10-2015 đến 14-10-2020), cả nước xảy ra 94.024 vụ tai nạn giao thông, làm chết 39.917 người, bị thương 77.477 người. Trong đó Xe máy, gồm cả xe máy điện, là phương thức có tỷ lệ hành khách bị tử vong do tai nạn giao thông cao nhất. Theo thống kê của Ủy ban An toàn giao thông (ATGT) Quốc gia, xe máy liên quan đến 70% tổng số vụ an toàn giao thông. Trong đó, các vi phạm do người điều khiển xe máy gây ra tới 70-80% các vụ tai nạn, các lỗi vi phạm chủ yếu : phóng nhanh ( 15,3% ), vượt ẩu ( 13,4% ), chạy quá gần ( 9,2 % ), sử dụng chất kích thích, sử dụng điện thoại di động trong lúc lái xe (chiếm 4,3% )…

Trong đó có nhiều nguyên nhân dẫn đến tai nạn như cơ sở hạ tần giao thông nghèo nàn, quản lí giao thông còn yếu kém trong khi lưu lượng giao thông dày đặc..Tuy nhiên nguyên nhân chủ yếu và khách quan nhất vẫn là ý thức của người tham gia giao thông.

Ngoài ra, hiện nay các phương tiện giao thông tại Việt Nam chưa được chú trọng trang bị những thiết bị hỗ trợ tài xế lái xe thông minh, hạn chế những pha va chạm không đáng có xảy ra và đưa ra những cảnh báo khi người điều khiển thi hành sai . Đối với những nước phát triển thì việc lắp đặt các thiết bị hoặc thiết kế những tính năng thông minh trên xe đã được áp dụng và được coi trọng.

Bùng nổ xe máy cũng mang đến nhiều hệ lụy. Ùn tắc giao thông ở các thành phố lớn, tỷ lệ tai nạn giao thông gia tăng và còn ảnh hưởng đến thiệt hại kinh tế.

Dựa trên tình hình thực tế như trên, Đề tài “ Thiết bị hỗ trợ lái xe máy “ ra đời để hỗ trợ và đưa ra những cảnh báo cho người tham gia giao thông giúp trách những tai nạn không đáng có và cải thiện tình hình giao thông ở Nước ta.

 Với tốc độ phát triển mạnh mẽ của ngành trí tuệ nhân tạo ( Artificial Intelligence ) đã thúc đẩy cho sự phát triển của các thuật toán thông minh và tự động trong các thiết bị thực tế và đời sống .Và một trong các phía cạnh đó là bài toán nhận dạng vật thể ( Object detection ) . Có nhiều thuật toán và phương pháp ra đời để phụ vụ cho việc phát hiện đối tượng hiện đại và chính xác cao như R-CNN, Fast-RCNN, Faster-RCNN, RetinaNet và nhanh hơn nhưng rất chính xác như SSD và YOLO..

Hình ‑ Minh họa cho bài toán nhận dạng vật thể

Trong đề tài sẽ sử dụng các thuật toán trí tuệ nhân tạo để nhận dạng được các biển báo giao thông kết hợp với khả năng điều khiển ngoại vi của các dòng vi điều khiển hiện tại để tạo ra một thiết bị có chức năng đưa ra những cảnh báo và chỉ dẫn cho người điều khiển về tốc độ và hướng đi của phương tiện. Ngoài ra, hệ thống sẽ có thêm một camera phía sau cảnh báo xe lớn để tránh những tai nạn không lường trước.

## Tình hình nghiên cứu trong và ngoài nước

Tình hình nghiêm cứu trong nước :

-Với sự phát triển ngày càng mạnh mẽ của thuật toán Deep learning về bài toán nhận dạng vật thể đã thúc đẩy cho việc nghiêm cứu và ứng dụng thuật toán này vào trong rất nhiều lĩnh vực như giải trí, kinh tế…và giao thông cũng không ngoại lệ. Nhiều đề tài nghiên cứu khoa học đã thực hiện các nhận dạng biển báo giao thông, đèn giao thông, biển số xe, làn đường bằng các thuật toán như R-CNN, Fast-CNN, Yolo, SSD…Đó là tiền đề để xuất hiện nhiều hơn và cải thiện tốt hơn ứng dụng vào thực tế.

-Ngày nay, khi nền công nghiêp ô tô đang ở thời kì đỉnh cao. những công nghệ thông minh ngày càng phát triển hơn nữa. Ô tô ngày nay có rất nhiều hiệu năng và hệ thống thông minh như nhận dạng biển báo giao thông , cảnh báo vật cản, tự vận hành…Tuy nhiên, đối với xe máy dừng như lại bị tụt lại phía sao và các ứng dụng này khá nghèo nàn, thậm chí không được đề xuất do kinh tế và ý thức sử dụng của người dân.

Hình ‑ Hệ thống trí tuệ nhân tạo trên ô tô

-Tập đoàn Vingroup đã thành lập công ty tránh nhiệm hữu hạn sản xuất và kinh doanh VinFast vào 2007, chuyên về lĩnh vực ô tô và máy xe của Việt Nam. VinFast đã đẩy mạnh tốc độ về sản xuất và các hiệu năng an toàn trên ô tô. Còn về xe máy, năm 2018 VinFast đã cho ra mắt mẫu xe máy điện thông minh Klara, sản phẩm có nhiều tính năng thông minh như hệ thống điều khiển tốc độ của xe, chống trộm..Tuy sản phẩm có nhiều cải tiến so với các xe mặt bằng chung nhưng khía cạnh cảnh báo và ứng dụng trí tuệ nhân tạo để đảm bảo an toàn cho người lái xe vẫn chưa xuất hiện.

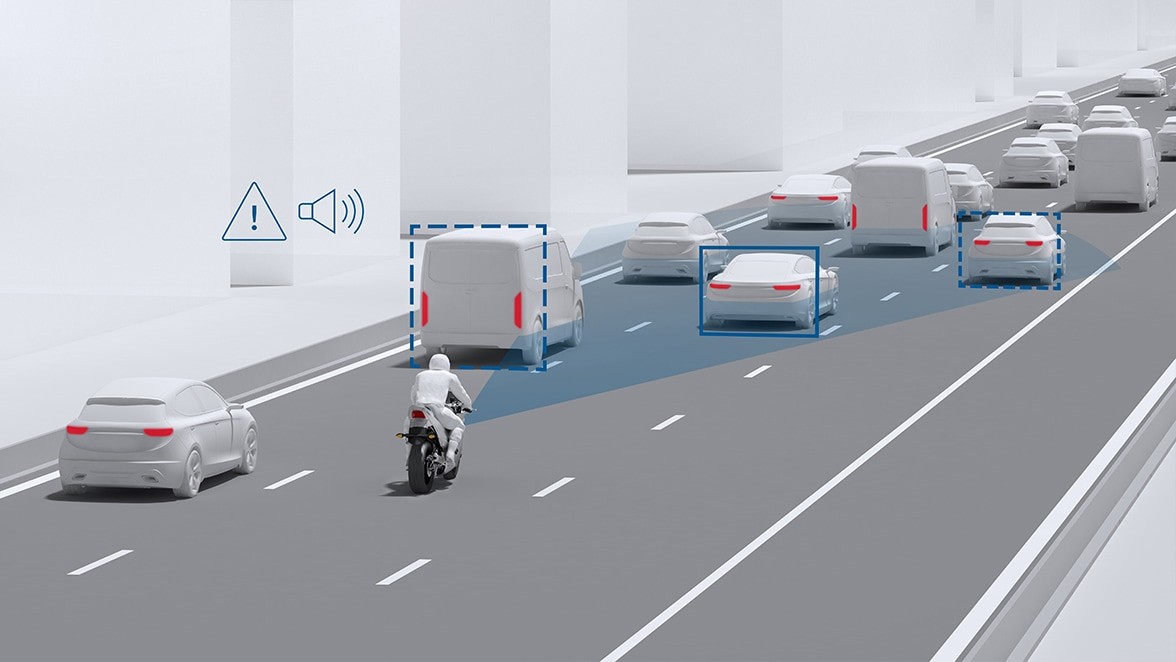
-Trong nước ta, hằng năm luôn tổ chức các công trình nghiên cứu về hành vi gây tai nạn giao thông và các giải pháp giúp tăng sự an toàn cho người tham gia giao thông.

-Đối với xe máy,ở nước ta cũng đã xuất hiện các ứng dụng, sản phẩm để an toàn cho người điều khiển xe máy như ứng dụng MotorSafe trên hệ điều hành Android giúp cài đăc sẵn tốc độ mặc định và định vị GPS …Hằng năm, trong các cuộc thi sáng tạo về khoa học kĩ thuật cũng đã xuất hiện nhiều đề tài về thiết bị hỗ trợ cho người đi xe máy như đo nồng độ cồn, cảnh báo ngủ gật…nhưng vẫn chưa được áp dụng vào thức tế vì tính hiệu quả chưa cao.

-Những thiết bị hỗ trợ dành cho xe máy tương đối hạn chế và chỉ hầu hết là những phụ kiện như bộ định vị chống trộm, khóa thông minh, đèn trợ sang, thiết bị cảnh báo nồng độ cồn..Vẫn chưa có một thiết bị an toàn kết hợp trí tuệ nhân tạo đúng nghĩa nào trên thị trường.

Tình hình nghiêm cứu ngoài nước :

-Công nghệ giao thông kết hợp với trí tuệ nhân tạo đã trở nên rất phổ biến và ngày càng phát triển ở nước ngoài, đặc biệt là các nước công nghệ cao như Mỹ, Đức, Nhật…Đặc biệt là hãng xe công nghệ nổi tiếng nhất hiện nay Tesla. Trong các năm gần đây, Tesla đã đưa ra nhiều mẫu ô tô với các tính năng thông minh và đang đẩy mạnh việc hệ thống xe tự hành kết hợp trí tuệ nhân tạo cho việc nhận diện biển báo, làn đường…Điều này làm cơ sở cho việc sử dụng trí tuệ nhân tạo vào các phương tiện giao thông không chỉ riêng cho ô tô.

-Nhiều công ty công nghê trên thế giới đã cho ra mắt các hệ thống thông minh trên xe máy như tự giữa thăng bằng khi có sự cố, cảnh báo an toàn khu có tay lái có chuyển động bất thường và đưa ra phản hồi rất nhanh cho người dùng…Nhưng phần là các hệ thống được tích hợp sẵn trên xe.

Hình ‑ Hệ thống hỗ trợ thông minh cho xe máy của BOSCH

-Các thiết bị ứng dụng trí tuệ nhân tạo kết hợp với các cảm biến radar cũng đang được nghiên cứu và phát triển.

## Mục tiêu đề tài

Mục tiêu 1 : Tìm hiểu kiến thức về xử lý ảnh, deep learning, các thuật toán nhận dạng như CNN,YOLO,SSD...Từ đó áp dụng cho việc nhận dạng các biển báo giao thông bằng các thuật toán học sâu. Lựa chọn thuật toán tối ưu, có thể chạy trên các thiết bị có cấu hình thấp như raspberry pi.

Mục tiêu 2 : Phán đoán được chuyển động bất thường của các xe tải, ô tô lớn phía sau bằng việc sử dụng các phương pháp xử lý ảnh, trí tuệ nhân tạo thông qua thu hình camera kết hợp cảm biến hồng ngoại, radar…để đưa ra dự đoán.

Mục tiêu 3 : Đo vận tốc của xe máy bằng phương pháp áp dụng hiệu ứng hall thông qua cảm biến từ trường hall. Hiển thị tốc độ, quảng đường, thời gian..

Mục tiêu 4 : Xây dựng một hệ thống phần cứng để kết hợp điều khiển các ngoại vi ,hiển thị chỉ dẫn, cảnh báo. Mô hình gọn nhỏ, có thể lắp ráp trên xe máy.

Mục tiêu 5 : Xây dựng giải thuật tối ưu hệ thống, hạn chế độ trễ tối đa.

# NỘI DUNG ĐỀ TÀI

**Nội dung 1**: Tìm hiểu nguyên lý, lý thuyết về …:

-Ngôn ngữ Python trong lập trình xử lý ảnh và các ứng dụng deep learning.

-Thư viện OpenCV, Keras, TensorFlow để xây dựng mô hình deep learning nhận dạng vật thể.

-Các thuật toán nhận dạng như R-CNN, YOLO...

-Tìm hiểu về cấu trúc, tính năng của vi điều khiển ARM.

-Ngôn ngữ C/C++ trong việc lập trình vi điều khiển ARM.

-Các chuẩn giao tiếp UART, I2C.

-Ứng dụng hiệu ứng Hall cho việc đo tốc độ động cơ.

-Hệ điều hành thời gian thực (RTOS).

**Nội dung 2**: Tìm hiểu về cảm biến, vi xử lý, bo mạch phát triển, …

-Máy tính nhúng Raspberry Pi 4, hệ điều hành raspbian.

-Kit phát triển stm32f103c8t6.

-Cảm biến từ trường hall.

-Cảm biến siêu âm, radar.

**Nội dung 3:** Thiết kế bộ điều khiển … sử dụng giải thuật …

-Thiết kế bộ điều khiển động cơ.

-Bộ điều khiển trung tâm giao tiếp với Raspberry và các ngoại vi như LCD, nút nhấn, loa, led, cảm biến.

-Sử dụng giải thuật sử dụng theo luồng dữ liệu và hợp với chương trình ngắt.

# GIẢI PHÁP THỰC HIỆN

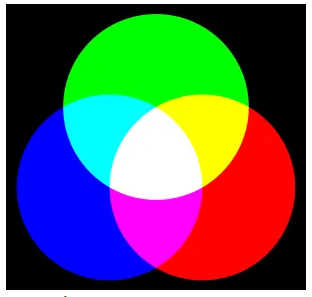
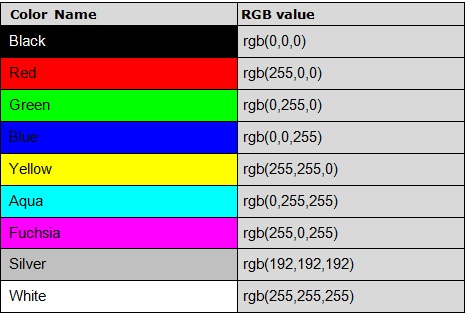
## LÝ THUYẾT :

### Xử lý ảnh :

-Xử lí ảnh là một dạng xử lý số tín hiệu với tín hiệu xử lý đầu vào là ảnh và đầu ra là ảnh đã được xử lý. Đây là một ngành khoa học mới rất phát triển trong những năm gần đây. Xử lí ảnh bao gồm 4 lĩnh vực chính: xử lý nâng cao chất lượng ảnh, nhận dạng ảnh, nén ảnh và truy vấn ảnh.Sự phát triển của xử lý ảnh đem lại rất nhiều lợi ích cho con người. Ngày nay xử lý ảnh đã áp dụng rất rộng rãi trong đời sống như photoshop, nén ảnh, nhận dạng vật thể…

-Ảnh là tập hợp hữu hạn các điểm ảnh với mức xám phù hợp, Pixel ( điểm ảnh ) là đơn vị cơ bản của mỗi bức ảnh, càng nhiều pixel thì bức ảnh càng chi tiết..Gồm 3 loại ảnh : Ảnh màu RGB với 3 kênh màu mỗi kênh màu 8bit, ảnh xám hay còn gọi là ảnh đơn sắc với 1 kênh màu 8bit, ảnh nhị phân là ảnh ảnh được biểu diễn chỉ bằng 2 giá trị trắng và đen.

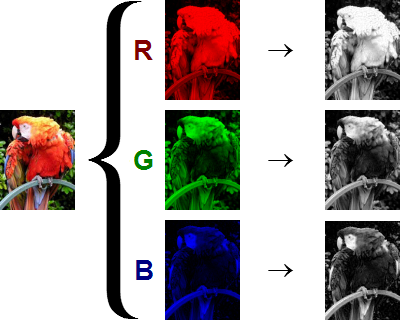
#### Biến đổi ảnh :

-Thông thường trong các ứng dụng xử lí ảnh. Đầu vào của được thu nhận từ các thiết bị ghi hình thường là ảnh có 3 kênh màu RGB ( viết tắt red (đỏ), green (xanh lục), blue (xanh lam) ). Tùy thuộc vào giá trị RGB trên mỗi kênh màu trong không gian màu để hình thành màu sắc của bức ảnh.

-Tuy nhiên trong hầu hết các ứng dụng liên quan đến xử lý ảnh, ảnh màu thường không được sử dụng nhiều vì một số lí do như :

+)Gặp nhiều khó khăn trong việc xử lý thông tin, mã hóa thông tin trong ảnh vì phải xử lý trên cả ba kênh màu.

+)Tốn nhiều tài nguyên máy tính khi xử lý. Làm giảm tốc độ trong quá trình xử lý ảnh.

-Vì thế trước mỗi tiến trình xư lý ảnh, ta thường biến đổi ảnh màu sang ảnh xám (grayscale). Ảnh xám sẽ nén các thông tin quan trọng từ ảnh màu giúp cho việc xử lý dễ dàng hơn và giảm tài nguyên bộ nhớ.

-Trong quá trình biến đổi, ba ma trận trên ba kênh màu R,G,B sẽ được thành ba ma trận xám tương ứng. Từ ba ma trận ảnh xám, ta sẽ tổng hợp thành một ma trận duy nhất. Công thức được áp dụng phổ biến nhất cho việc biến đổi này là :

Y = 0.2126R + 0.7152G + 0.0722B

Trong đó : +) Y : ma trận xám sau khi chuyển đổi.

+)R : ma trận xám của kênh màu đỏ.

+)G : ma trận xám của kênh màu xanh lục.

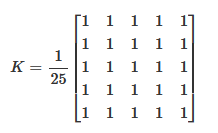
+)B : ma trận xám của kênh màu xanh lam.

#### Lọc ảnh :

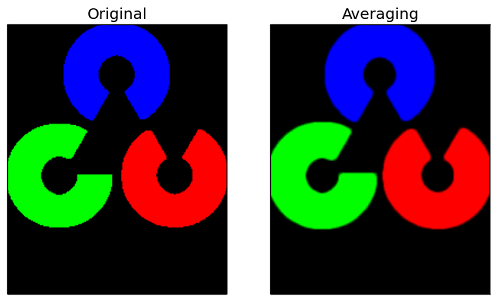
-Lọc ảnh ( làm mịn ảnh, làm mượt ảnh ) là một bước rất quan trọng trong xử lý ảnh. Lọc ảnh thực tế có rất nhiều tác dụng như loại bỏ nhiễu, tìm biên đối tượng.

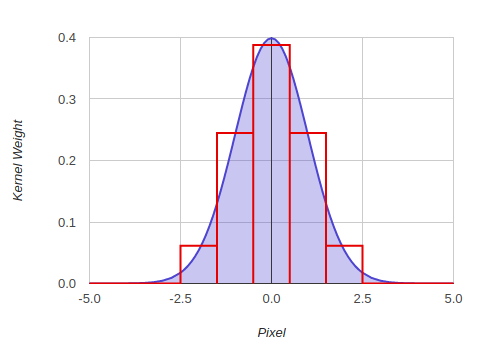
-Sau khi thu nhận ảnh từ thiết bị có thể do một số yếu tố ngoại cảnh mà ảnh bị kém chất lượng. Do đó, ta cần thực hiện việc làm lọc ảnh để bù đắp những sai số này để loại bỏ các dữ liệu không cần thiết như hạt nhiễu, làm mượt biên ảnh cho thông tin của ảnh rõ nét nhất.

-Ta có thể lọc nhiễu cho ảnh bằng bộ lọc tính chập 2 chiều ( 2D convolution ) hoặc làm mờ ảnh bằng bộ lọc Gausian.

-Bộ lọc tích chập 2 chiều : Ví dụ ở đây ta tích chập với một bộ lọc trung bình với kích thước hạt nhân 5x5 như hình bên dưới :

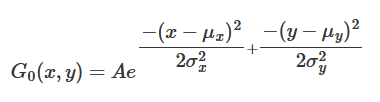
Sau khi tiến hành tích chập giữa ảnh góc và bộ lọc ta sẽ thu được kết quả là mỗi vùng pixel kích thước 5x5 của ảnh góc sẽ được lấy giá trị bằng nhau và bằng trung bình toàn bộ các pixel trong khu vực đó.



-Bộ lọc Gaussian : là bộ lọc hữu ích nhất được thực hiện bằng cách nhân chập ảnh đầu vào với một ma trận lọc Gauss sau đó cộng chúng lại để tạo thành ảnh đầu ra.

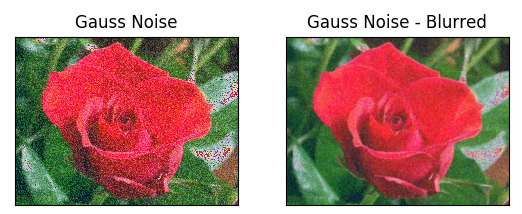
Hình Ma trận bộ lọc gauss

Bộ lọc gauss hoạt động dựa trên quy tắt của phân bô gauss là giá trị mỗi điểm ảnh sẽ phụ thuộc nhiều vào các điểm ảnh ở gần hơn là các điểm ảnh ở xa. Trọng số của sự phụ thuộc được lấy theo hàm Gauss.

Trên thực tế, việc lọc ảnh dựa trên hàm Gauss 2 chiều (ngang và dọc).Phân phối chuẩn 2 chiều có thể biểu diễn dưới dạng:

Trong đó μ là trung bình (đỉnh), σ2 là phương sai của các biến số x và y.

Tham số μ quyết định tác dụng của bộ lọc Gauss lên ảnh. Độ lớn của ma trận lọc (kernel) cần được lựa chọn cho đủ rộng.

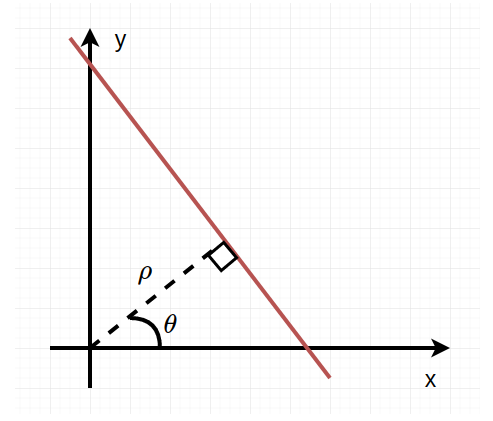
Bộ lọc gauss rất hiệu quả trong việc loại bỏ nhiễu gauss, nhiễu muối tiêu.

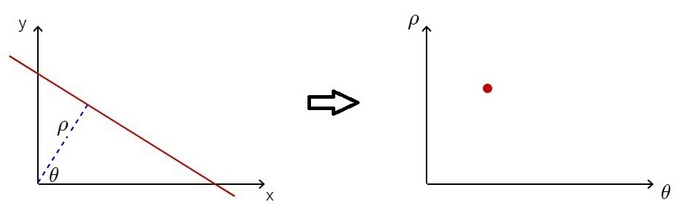
#### Biến đổi Hough :

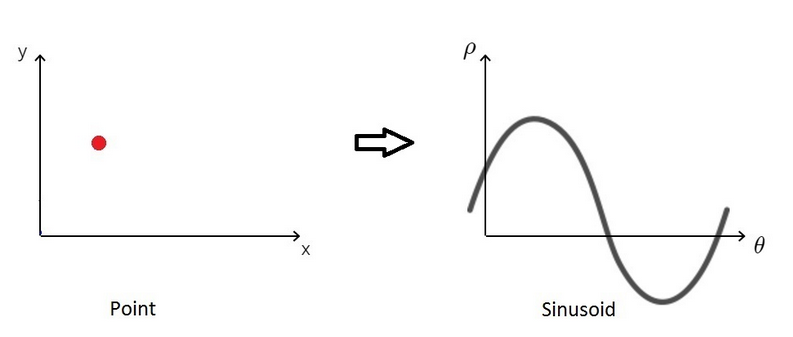
-Hough Transform là thuật toán phát hiện đường thẳng khá hiệu quả trong xử lý ảnh.

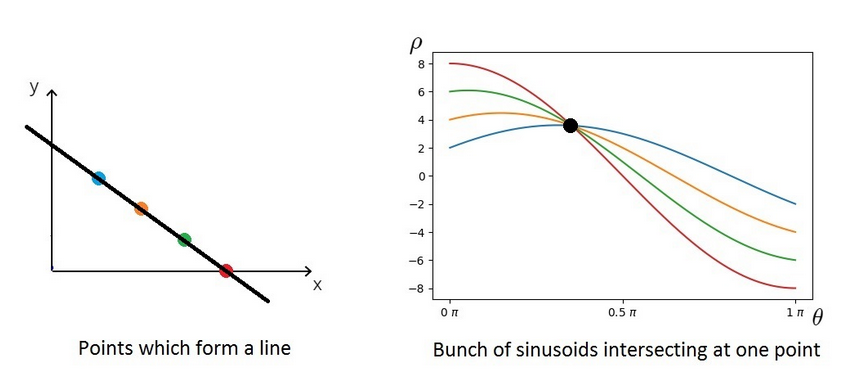
-Hough Transform cơ bản là biến đổi tất cả các điểm ảnh trong không gian ban đầu sang một không gian mới gọi là không gian hough.

-Trong gian gian ảnh ban đầu, một đường thẳng sẽ được biểu diễn theo phương trình có dạng : y = ax+b. Với a,b là hai tham số.

-Tuy nhiên, với cách biểu diễn này, giá trị của góc nghiêng a trải dài từ –∞ đến +∞.Tuy nhiên, thuật toán yêu cầu a, b nằm trong một khoảng xác định (hay bị chặn trên dưới). Do đó đường thẳng ban đầu sẽ được chuyển sang không gian Hough dưới dạng : ρ = xcos(θ)+ysin(θ). Khi đó xét phương này hệ tọa độ ( ρ, θ ) giá trị của θ có thể bị chặn lại trong khoảng [0, π). Trên thực tế, không gian ảnh là không gian hữu hạn (bị chặn lại bởi các cạnh của ảnh), do vậy giá trị ρ cũng bị chặn.

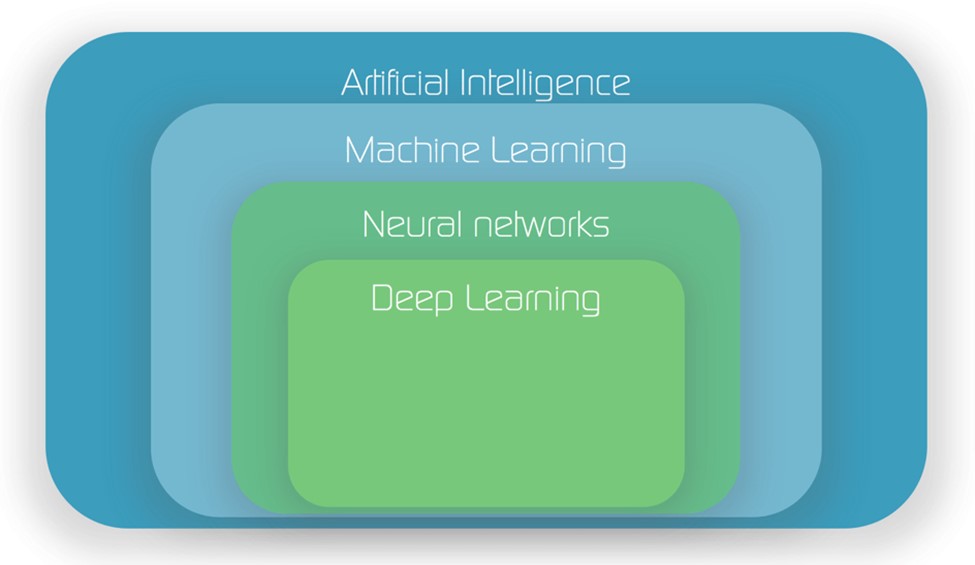
-Một số biểu diễn từ không gian ban đầu qua không gian Hough :





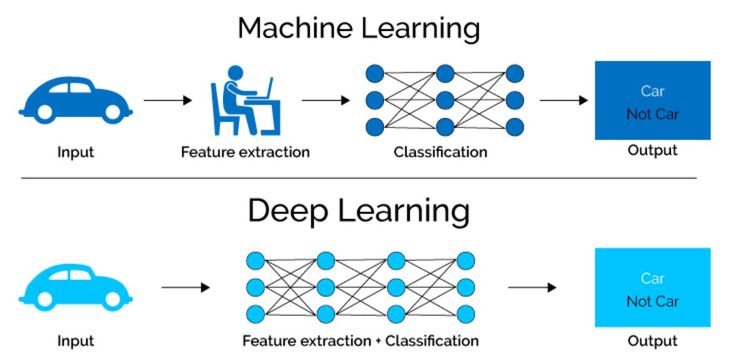
### Deep learning :

-Deep learning là một tập hợp con của Machine Learning xuất phát từ thuật toán neural network nằm trong lĩnh vực trí tuệ nhân tạo sử dụng mạng lưới thần kinh với nhiều lớp lấy cảm hứng từ neural thần kinh của con người , một kĩ thuật máy học dạy cho thiết bị hoạt động một cách logic. Nó liên quan đến việc đi sâu vào một số lớp của mạng, bao gồm cả một lớp ẩn để trích xuất ra những thông tin. Thông qua Deep learning, thiết bị có thể nhận biết các họa tiết để có thể phân loại chúng thành các loại khác nhau.



Hình ‑ Tổng quan về các lĩnh vực trong trí tuệ nhân tạo

- So với Machine learning phải thông qua các bước lập trình để thực hiện nhận diện thì Deep learning nhận dạng vật thể một cách tự động dựa vào các phương pháp lặp để dạy máy móc bắt chước trí thông minh của con người. Một mạng lưới thần kinh nhân tạo thực hiện phương pháp lặp này thông qua một số cấp độ phân cấp. Giống như con người học hỏi từ kinh nghiệm, một thuật toán Deep Learning có thể thực hiện một nhiệm vụ nhiều lần, mỗi lần điều chỉnh nó để cải thiện kết quả.



Hình ‑ Sự khác biệt giữa Machine Learning và Deep Learning

-Ngày nay, khi hệ thống cơ sở dữ liệu ngày càng phát triển đã tạo tiền đề mạnh mẽ để giúp Deeplearning được phát triển và ứng dụng nhiều trong đời sống.

### Python:

-Python là ngôn ngữ lập trình bậc cao cho các mục đích lập trình đa năng, do Guido Van Rossum thiết kế vào năm 1980 và lần đầu ra mắt vào năm 1999. Python dễ dàng tìm hiểu và nổi lên như một trong những ngôn ngữ lập trình nhập môn tốt nhất cho người lần đầu tiếp xúc với ngôn ngữ lập trình. Python hoàn toàn tạo kiểu động và sử dụng cơ chế cấp phát bộ nhớ tự động. Python có cấu trúc dữ liệu cấp cao mạnh mẽ và cách tiếp cận đơn giản nhưng hiệu quả đối với lập trình hướng đối tượng. Cú pháp lệnh của Python là điểm cộng vô cùng lớn vì sự rõ ràng, dễ hiểu và cách gõ linh động làm cho nó nhanh chóng trở thành một ngôn ngữ lý tưởng để viết script và phát triển ứng dụng trong nhiều lĩnh vực, ở hầu hết các nền tảng.

-Ban đầu python được phát triển chạy trên nền tảng Unix . Nhưng theo thời gian Python mở rộng sang hầu hết các hệ điều hành : Windows, Linux, Mac OS…

-Python cung cấp rất nhiều tín năng nổi bật : miễn phí, mã nguồn mã, khả năng mở rộng và có thể nhúng với các ngôn ngữ lập trình khác.

-Hiện nay, Python là một trong những ngôn ngữ lập trình phổ biến nhất thế giới. Với tính ứng dụng cực kì cao có khắp trong lĩnh vực nghiêm cứu kĩ thuật : lập trình web, data analysis, lập trình robot, lập trình game, thị giác máy tính, bảo mật mạng và máy tính…

-Trong lĩnh Deeplearning, Python hỗ trợ có nhiều thư viện hữu ít như Keras, TensorFlow, Scikit-learn…

### OpenCV:

-OpenCV được bắt đầu vào năm 1999 tại Intel bởi Gary Bradsky và phát hành vào năm 2000. OpenCV  là một thư viện mã nguồn mở cho các ứng dụng xử lý ảnh, máy học ,thị giác máy tính và các tính năng tăng tốc GPU trong hoạt động thời gian thực.

-Hiện tại, OpenCV hỗ trợ rất nhiều thực toán liên quan đến Thị giác máy tính và machine learning. OpenCV hỗ trợ nhiều ngôn ngữ lập như C++,Python…có sẵn trên các nền tảng như Windows, Linux, OS X, Androi, IOS…

-OpenCV được thiết kế để để tính toán hiệu quả và với sự tập trung nhiều vào các ứng dụng thời gian thực. Được viết bằng tối ưu hóa C/C++, thư viện có thể tận dụng lợi thế của xử lý đa lõi. Được sử dụng trên khắp thế giới, OpenCV có cộng đồng hơn 47 nghìn người dùng và số lượng download vượt quá 6 triệu lần. Phạm vi sử dụng từ nghệ thuật tương tác, cho đến lĩnh vực khai thác mỏ, bản đồ trên web hoặc công nghệ robot.

-Những tính năng nổi bật của OpenCV là khả năng xử lý, phân tích, hiển thị hình ảnh, video. Hỗ trợ nhiều thuật toán trong việc nhận dạng, trích xuất đặc trưng của đối tượng, có tính năng CUDA acceleration hay con được biết đến là GPU.

### TensorFlow :

-Với sự phát triển của lĩnh vực trí tuệ nhân tạo trong thập kĩ qua dẫn đến việc tìm hiểu về máy học và học sâu cũng phát triển theo cùng. Với nhu cầu ngày càng tăng để giúp cho việc nghiêm cứu phát triển và học tập trở nên dễ dàng hơn các mã nguồn mã đã được xây dựng. Tensorflow là một trong những thư viện mã nguồn hỗ trợ mạnh mẽ các phép toán học để tính toán trong lĩnh vực máy học và học sâu.

- TensorFlow được tạo ra bởi Google với mục đích phục vụ cho việc nghiên cứu và học tập trong lĩnh vực trí tuệ nhân tạo. Ténorflow cung cấp các thư viện để xác định các biểu đồ trừu tượng, hỗ trợ mạnh mẽ các phép toán học để tính toán giúp cho việc tiếp cận trở nên đơn giản, nhanh chống và hiệu quả.

-TensorFlow cung cấp khả năng xử lí tính toán số học dựa trên biểu đồ mô tả sự thay đổi dữ liệu, trong đó các nút là các phép toán học, các cạnh biểu thị luồng dữ liệu.

### Keras :

-Keras là một giao diện lập trình ứng dụng bậc cao được viết bằng ngôn ngữ python, một thư viện mở cho mạng neural trong học sâu . Keras có thể sử dụng chung với các thư viện Deeplearning nổi tiếng như TensorFlow.

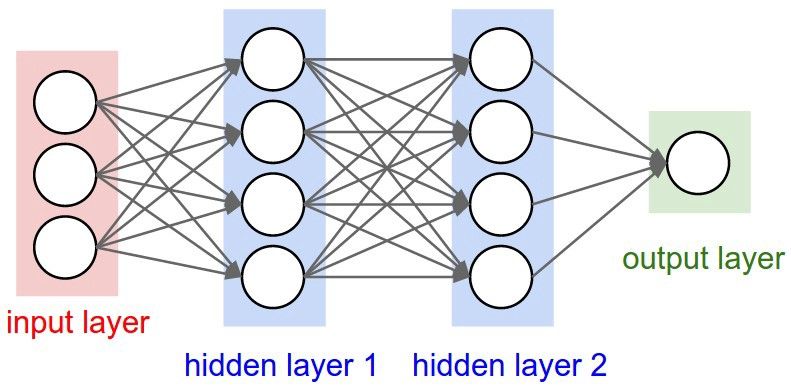
-Keras có nhiều ưu điểm như sau : dễ sử dụng trong việc xây dựng mô hình, xử lí dữ liệu trong mạng neural tích chập (CNN),có thể chạy trên cả CPU và GPU, hỗ trợ xây dựng CNN, RNN và có thể kết hợp cả 2.

### Convolution neural networks:

**Giới thiệu về Neral networks :**

-Neural là tính từ của neuron (nơ-ron), network chỉ cấu trúc đồ thị nên neural network (NN) là một hệ thống tính toán lấy cảm hứng từ sự hoạt động của các nơ-ron trong hệ thần kinh, có khả năng cảm ứng, phát sinh xung thần kinh và dẫn truyền xung điện này. Một cách ngắn gọn nhất thì Neural Network là mô hình toán học mô phỏng nơ-ron trong hệ thống thần kinh con người. Tuy nhiên, Neural Network chỉ là lấy cảm hứng từ não bộ và cách thức hoạt động, chứ không phải bắt chước toàn bộ các chức năng của nó. Việc chính của chúng ta là dùng mô hình đấy đi giải quyết bài toán chúng ta cần.

-Neural Network mô phỏng theo cách thức hoạt động của các nơ-ron, là cấu thành chính yếu của Deep Learning. Neural Network bao gồm các lớp (layer) chứa một nhóm các nút tròn (node) đại diện cho nơ-ron ở não người. Các node ở layer sau sẽ liên kết với tất cả các node ở layer liền trước đó còn gọi để trao đổi dữ liệu.



Hình ‑ Mô hình cơ bản của một mạng neural

-Layer đầu tiên là input layer nhận các dữ liệu đầu vào, các layer ở giữa được gọi là hidden layer (lớp ẩn) thực hiện tính toán cho các đầu vào, layer cuối cùng được gọi là output layer với mục đích xuất kết quả đầu ra. Mỗi mô hình luôn có 1 input layer, 1 output layer, có thể có hoặc không các hidden layer. Tổng số layer trong mô hình được quy ước là (số layer - 1) bởi không tính input layer. Lấy ví dụ trực tiếp từ mô hình trên, nó có tất cả là 4 layer, bao gồm 1 input layer, 2 hidden layer và 1 output layer. Tuy nhiên, ta không xét input layer nên chỉ coi số lượng layer của mô hình này là 3.

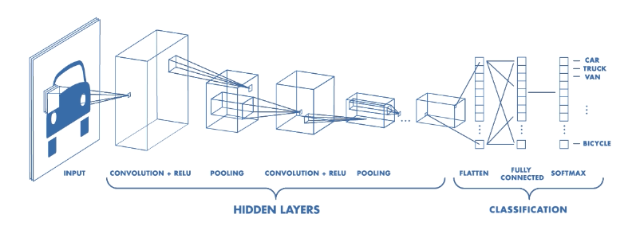
-Đối với Deep Learning, thử thách lớn nhất trong việc tạo Neural Network là quyết định số lượng các hidden layer, cũng như số các node cho mỗi layer. Từ "Deep" ở đây ý muốn nhận mạnh Deep Learning là phải có độ sâu qua nhiều hơn một hidden layer. Nói đơn giản hơn, ta có thể hiểu Deep Learning chính là Neural Network với nhiều **hidden layer.** Như vậy, mỗi hidden layer sẽ có một nhiệm vụ, và output của layer này sẽ là input của layer sau, đầu ra cuối cùng sẽ là output layer.

**Convolution neural networks ( mạng nơ-ron tích chập )**

-Được phát triển từ các mạng neural thông thường ban đầu. Tuy nhiện mạng neural tích chập được cải tiến rất nhiều so với các mạng neural thông thường và được áp dụng vào nhiều ứng dụng phức tạm hơn mà mạng neural thông thường không làm được.

-Đặc điểm khác biệt của mạng Convolution neural so với mạng neural thông thường là mỗi neural sẽ chỉ liên kết một phần với nhỏ của input ( local connectivity ) và mỗi neural trong cùng một layer sẽ có cùng một trọng số ( shared weights ) đều này làm sẽ kích thước các trọng số và khối lượng tính toán trong mạng đi rất nhiều mà độ chính xác cũng cao hơn.

-Hiện nay, Convolution neural networks ( CNN )là một trong những mô hình deeplearning phổ biến nhất và có ảnh hưởng nhất trong cộng đồng. CNN được sử dụng trong nhiều bài toán phân loại, nhận dạng ảnh.

**Cấu tạo của một mạng Convolution neural networks :**

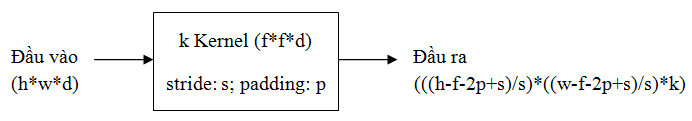
Hình ‑ Những thành phần cơ bản của mạng neural tích chập

**-**Convolution layer :

**+)**Có thể nói đây là một lớp cực cì quan trong CNN, bởi ở lớp này sẽ thực hiện mọi phép tính toán. Lớp này có chức năng chính là phát hiện đặt trưng. Trong phần này có 4 đối tượng chính : ma trận đầu vào, bộ filters, và receptive field, feature map. Convolution layer nhận đầu vào là một ma trận 3 chiều và một bộ filters cần phải học.

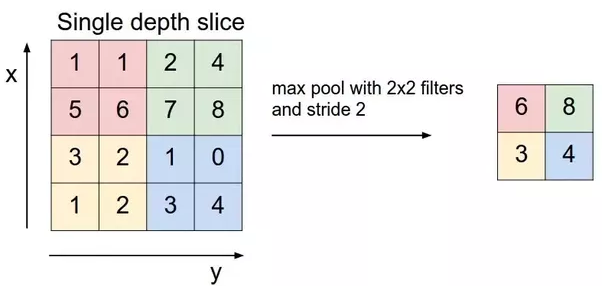
+)Nguyên lý : Bộ filters sẽ trượt qua từng vị trí trên bức ảnh để tính tích chập (convolution) giữa bộ filter và phần tương ứng trên bức ảnh. Phần tưng ứng này trên bức ảnh gọi là receptive field, tức là vùng mà một neuron có thể nhìn thấy để đưa ra quyết định, và mà trận cho ra bới quá trình này được gọi là feature map.

+) Một cách tổng quát, nếu đầu vào được cho là một tensor có kích thước (h\*w\*d) thì Kernel sẽ có kích thước (f\*f\*d), với f là một số lẻ, chọn Stride = s và Padding = p. Ở đây, Kernel có cùng độ sâu với đầu vào (cùng bằng d) nên phép tính Convolution cũng được thực hiện tương tự như đối với ma trận. Mỗi Kernel sẽ cho ra kết quả là một ma trận (((h-f-2p+s)/s)\*((w-f-2p+s)/s)) thì nếu dùng k Kernel để học được nhiều đặc trưng thì kích thước của kết quả đầu ra sẽ là (((h-f-2p+s)/s)\*((w-f-2p+s)/s)\*k).



-Pooling layer :

+)Pooling layer thường được dùng giữa các convolutional layer, để giảm kích thước dữ liệu nhưng vẫn giữ được các thuộc tính quan trọng. Kích thước dữ liệu giảm giúp giảm việc tính toán trong model.

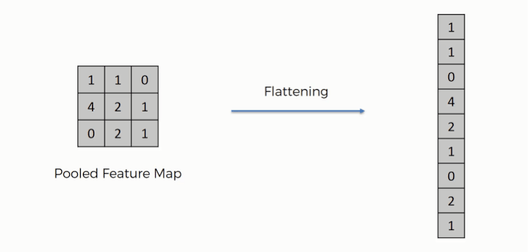
+)Pooling gồm các loại : Max pooling , Average pooling, Sum pooling.

Hình ‑ Minh họa cho kết quả sử dụng maxpooling với filer 2x2

+)Ý tương đằng sau tầng pooling là vị trí tuyết đối của những đặc trưng trong không gian ảnh không còn cần cần thiết, thay vào đó vị trí tương đối giữ các đặc trưng đã đủ để phân loại đối tượng. Hơn giảm tầng pooling có khả năng giảm chiều cực kì nhiều, làm hạn chế overfit, và giảm thời gian huấn luyện tốt.

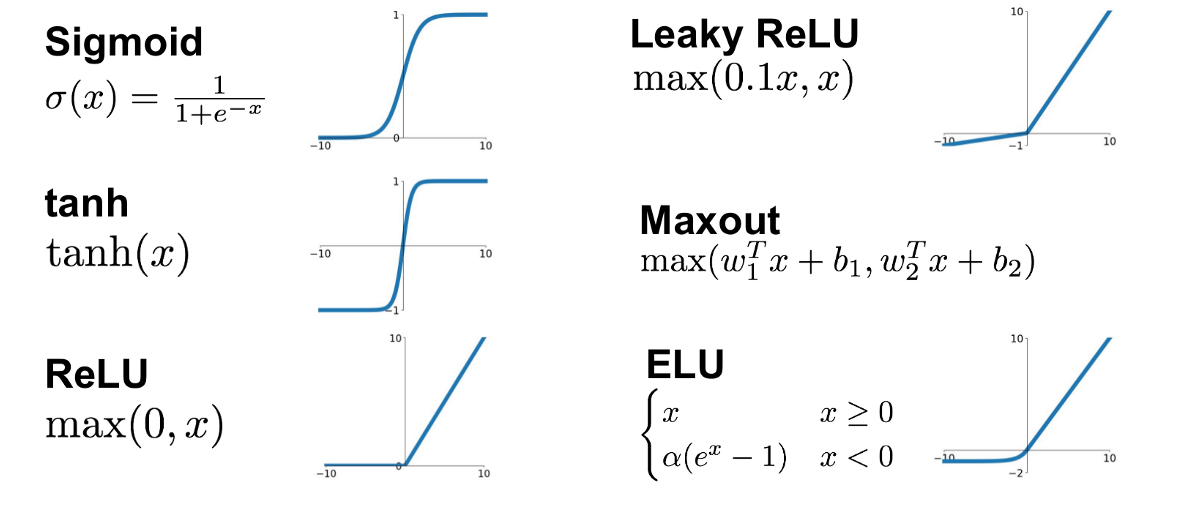
-Fully connected layer :

+)Được dùng để đưa ra kết quả. Sau khi các lớp convolutional layer và pooling layer đã nhận được hình ảnh truyền qua nó, ta thu được một model chứa nhiều thông tin về ảnh. Để liên kết các đặc điểm đó lại và cho ra output ta dùng fully connected layer. Tầng này có chức năng chuyển ma trận đặc trưng ở tầng trước thành vector chứa xác suất của các đối tượng cần được dự đoán.



Hình ‑ Minh họa cho đâu ra sau khi qua lớp fully connected

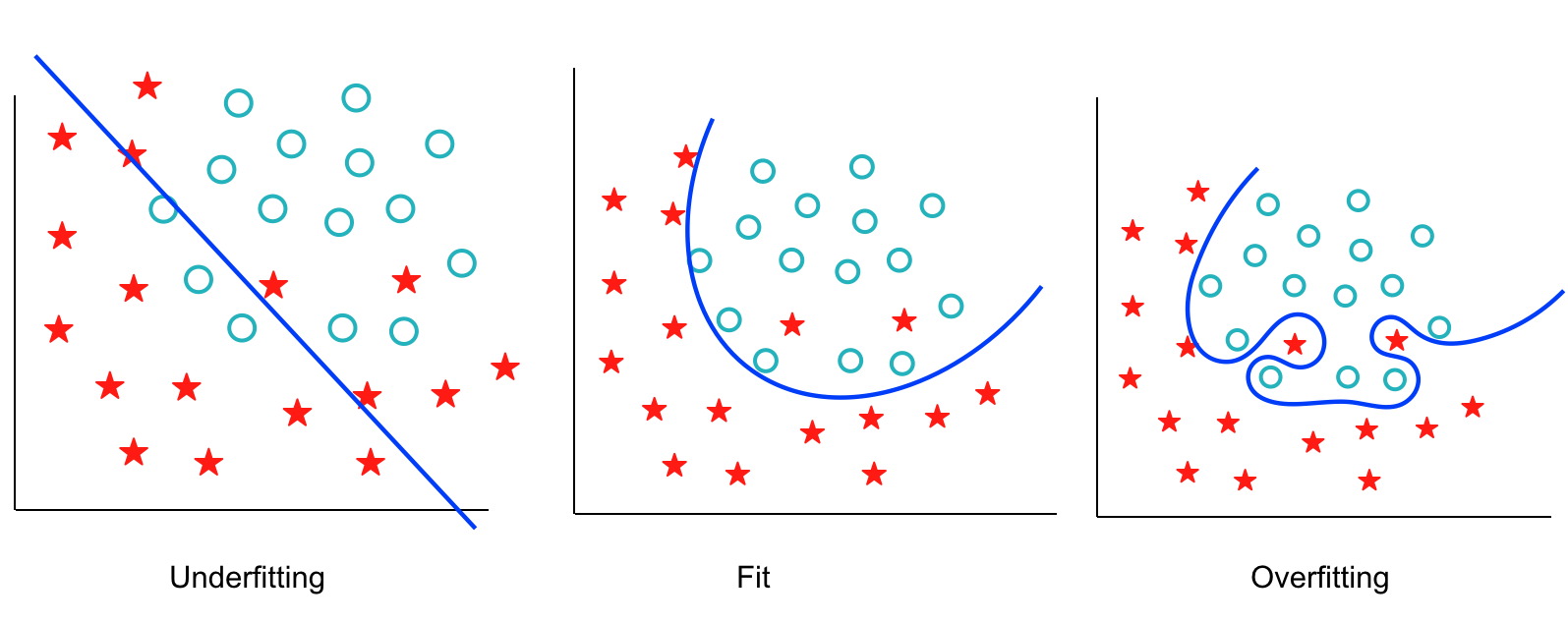
-Activation Function :

+)Activation functions là những hàm phi tuyến được áp dụng vào đầu ra của các nơ-ron trong tầng ẩn ( hidden layer) của một mô hình mạng, và được sử dụng làm input data cho tầng tiếp theo.

Hình ‑ Activation Function

+)Về các cấu trúc mạng cụ thể, các activation khác nhau sẽ được sử dụng, tuỳ vào độ sâu của mạng, output mong muốn, thậm chí là dữ liệu của bài toán.

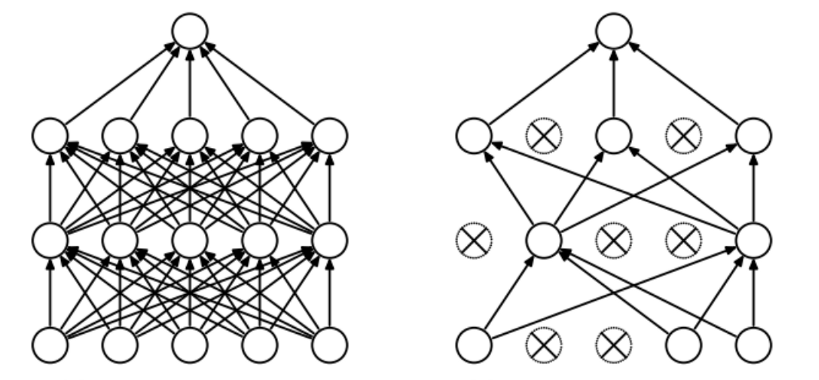
-Drop out :

+)Một số vấn đề thường gặp trong xử lí network là Overfitting. Overfitting là hiện tượng mô hình rất hợp lý, rất khớp với tập huấn luyện nhưng khi đem ra dự đoán với dữ liệu mới thì lại không phù hợp. Nguyên nhân có thể do ta chưa đủ dữ liệu để đánh giá hoặc do mô hình của ta quá phức tạp. Mô hình bị quá phức tạp khi mà mô hình của ta sử dụng cả những nhiễu lớn trong tập dữ liệu để học, dấn tới mất tính tổng quát của mô hình.

Hình ‑ Minh họa cho những trường hợp của model sau khi huấn luyện xong

+)Drop out là kĩ thuật sẽ bỏ qua một vài đơn vị ( neural ) trong quá trình huấn luyện mô hình, những neural bị bỏ qua sẽ được lựa chọn một cách ngẫu nhiên.Nghĩa là, tại mỗi giai đoạn huấn luyện, mỗi nút trong mạng neural tích chập bị bỏ qua là với xác xuất là 1-p và được chọn là p.

+)Vai trò của Drop out : Khi chúng ta sử dụng full connected layer, các neural sẽ phụ thuộc “mạnh” lẫn nhau trong suốt quá trình huấn luyện, điều này làm giảm sức mạng cho mỗi neural và dẫn đến việc over-fitting mà mất đi tính chung của dữ liệu.



Hình ‑ Minh họa sau khi mạng neural được áp dụng Drop out

+)Một số đặc điểm khi mô hình có sử dụng drop out :

* Dropout ép mạng neural phải tìm ra nhiều robust features hơn, với đặc điểm là chúng phải hữu ích hơn, tốt hơn khi kết hợp với nhiều neuron khác.
* Với H unit trong mô hình, mỗi unit đều có xác xuất bị bỏ qua hoặc được chọn, chúng ta sẽ có 2^H mô hình có thể có. Trong pha test, toàn bộ network được sử dụng và mỗi hàm activation được giảm đi với hệ số p.
* Người ta thường dùng hệ số dropout là 0.5. Việc sử dụng giảm 50% của dropout giúp kết quả đạt được là tốt nhất so với các phương pháp chuẩn hoá khác.

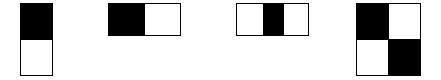
### Thuật toán phát hiện khuôn mặt Viola-Jones :

Thuật toán Viola-Jones gồm 4 quá trình Haar features, Integral Images, Adaboost, Cascading.

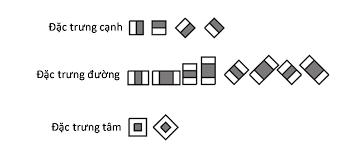
-Haar features :

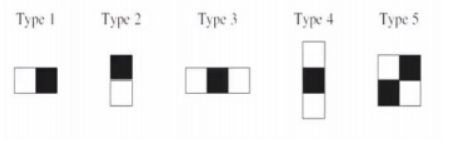
+) Khuôn mặt được đặc trưng bởi tập hợp các pixel trong vùng khuôn mặt mà các pixel này tạo lên những điểm khác biệt so với các vùng pixel khác. Tuy nhiên với một ảnh đầu vào, việc sử dụng các pixel riêng lẻ lại không hiệu quả. Vì vậy những nhà nghiên cứu đã đưa ra tư tưởng kết hợp các vùng pixel với nhau

tạo đặc trưng có khả năng phân loại tốt các vùng của khuôn mặt. Trong số đó đặc trưng haar-like đã được ứng dụng.

+) Đặc trưng haar-like được tạo thành bằng việc kết hợp các hình chữ nhật đen, trắng với nhau theo một trật tự, một kích thước nào đó. Có 4 đặc trưng haar-like cơ bản :

Giá trị của đặc trưng là sự chênh lệch giữa tổng các điểm ảnh của vùng đen và vùng trắng.

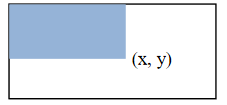
 +)Từ 4 đặc trưng haar-like cơ bản được chia thành 3 tập đặc trưng sau :

+)Các đặc trưng sử dụng trong thuật toán Viola-Jones:

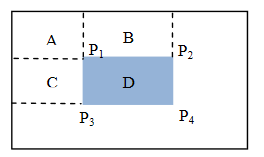
+)Thuật toán viola jones sử dụng cửa sổ 24x24 để đánh giá các đặc trưng của ảnh. Nếu xem xét tất cả các trường hợp có thể xảy ra khi thay đổi vị trí, kích thước và loại các đặc trưng, ta có thể thu về hơn 160,000 giá trị đặc trưng ( ứng với mỗi cửa sổ đặc trưng ).

-Integral Image ( ảnh tích phân ) : Để tính nhanh các đặc trưng này, Viola và Jones giới thiệu khái niệm Integral Image. Integral Image là một mảng hai chiều với kích thước bằng kích thước của ảnh cần tính giá trị đặc trưng Haar-like.

+)Mô tả cách tính ảnh tích phân của điểm P tọa độ (x,y) :



ii(x,y) = ∑ x’ x , y’ y i(x’,y’)

Sau khi đã tính được ảnh tích phân, việc tính tổng các giá trị mức xám của một vùng ảnh bất kỳ nào đó trên ảnh thực hiện theo cách sau, ví dụ tính giá trịcủa vùng D trong hình 5 như sau: D=A+B+C+D-(A+B)-(A+C)+A

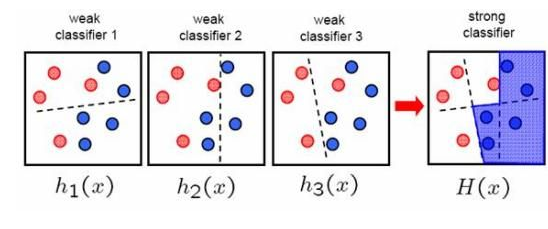
+)Viola-Jones đưa ra khái niệm Intergral Image nhằm mục đích để giảm bớt khối lượng tính toán.

-AdaBoost :

+) Có rất nhiều đặc trưng được lấy ra từ 1 cửa sổ nhưng chỉ có 1 số ít là hữu dụng trong việc nhận diện khuôn mặt. Vì vậy, sử dụng thuật toán AdaBoost để tìm ra những đặc trưng tốt nhất.

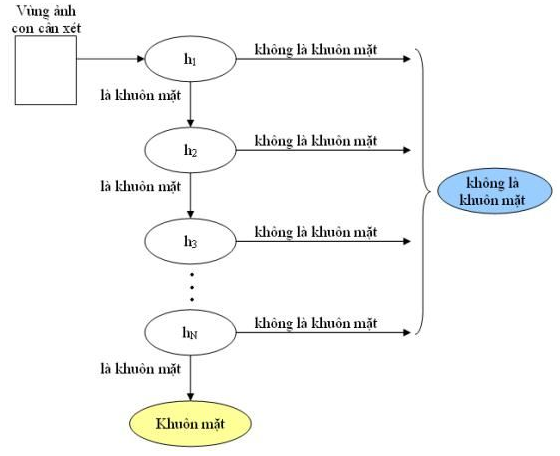
+)AdaBoost là một bộ phân loại mạnh phi tuyến phức dựa trên hướng tiếp cận boosting. Adaboost cũng hoạt động trên nguyên tắc kết hợp tuyến tính các weak classifiers để hình thành một trong các classifiers.

+)Viola và Jones dùng AdaBoost kết hợp các bộ phân loại yếu sử dụng các đặc trưng Haar-like theo mô hình phân tầng (cascade) như sau:



-Mô hình phân tầng Cascade :

+)Nguyên tắc cơ bản của thuật toán Viola-Jones là quét bị phát hiện nhiều lần trên bức ảnh, mỗi lần một kích thước khác nhau.

+)Bộ phân loại cascade chia thành nhiều giai đoạn(stages). Mỗi giai đoạn là sự kết hợp 1 nhóm các đặc trưng. 

### Local Binary Patterns Histogram :

-Local Binary Patterns là một phương pháp trích xuất đặc trưng trong xử lý ảnh. Đặc trưng được trích xuất sẽ tiếp tục được tiến hành chọn lọc (feature selection) thu gọn thành vector đặc trưng. Vector đặc trưng này sau đó có thể dùng để đưa vào mô hình học máy để học / phân loại.

- Local Binary Patterns là một toán tử cấu trúc đơn giản và hiệu quả gắn nhãn các pixel của ảnh bằng cách đánh giá các vùng lân cận của mỗi pixel và xem xét kết quả là một số nhị phân. LBP được dùng để đo độ tương phản cục bộ ảnh.

### Hệ điều hành Raspian :

-Raspberry Pi có rất nhiều hệ điều hành hỗ trợ, trong đó có Raspbian là hệ điều hành chính thức của Raspberry Pi Foundation, ngoài ra có 7 hệ điều hành khác (Ubuntu Mate, Snappy Core Ubuntu, Window 10 Iot Core, Osmc, OpenElec. Pinet, RiscOS) được xác nhận hỗ trợ và kha khá hệ điều hành do các nhà phát triển tự tối ưu.

-Raspbian là một hệ điều hành cơ bản dễ sử dụng, phổ biến nhất và do chính Raspberry Pi Foundation cung cấp. Hơn thế nữa, Raspbian là phiên bản không chính thức của Debian Wheezy – một phiên bản Linux có tiếng. Raspbian rất đơn giản và quen thuộc. Nó cũng được hãng khuyến cáo sử dụng, nhất là cho người mới bắt đầu làm quen với RPI. Raspbian có dung lượng sau khi giải nén là khoảng gần 4GB, cần tối thiểu 1 cái thẻ 4GB để có thể sử dụng Raspbian.

-Raspbian hướng tới người dung có mục đích :

+Sử dụng Raspberry Pi như máy tính văn phòng để lướt web, soạn văn bản, check mail và thi thoảng nghe nhạc/xem phim.

+Nghiên cứu phát triển các thiết bị điều khiển tự động.

+Sử dụng như một máy chủ cung cấp các dịch vụ như web, file server, printer server...

+Raspbian hoạt động rất ổn định, tốc độ nhanh (đặc biệt là trên Raspberry Pi 3). Tốc độ khởi động thử nghiệm Raspbian với Raspberry Pi 3, sử dụng thẻ Toshiba Exceria 48MB/s thì chỉ 7s. Nhược điểm của nó là giao diện đơn giản, cổ điển và không hào nhoáng.

### Tổng quan về vi xử lí ARM Cortex M3 :

-Vi xử lý lõi ARM Cortex dựa trên 3 cấu hình của kiến trúc ARMv7:

+Cấu hình A : cho các ứng dụng Application, yêu cầu cao chạy trên các hệ điều hành mở và phức tạp như Linux, Android…

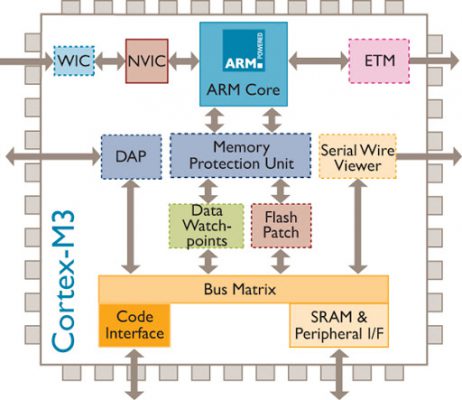
+Cấu hình R : cho phép chạy ứng dụng thời gian thực.

+Cấu hình M : cho các ứng dụng vi điều khiển.

-Bộ vi xử lý ARM Cortex-M3 là bộ vi xử lý ARM đầu tiên dựa trên kiến trúc ARMv7-M và được thiết kế đặc biệt để đạt được hiệu suất cao trong các ứng dụng nhúng cần tiết kiệm năng lượng và chi phí, chẳng hạn như các vi điều khiển, hệ thống cơ ô tô, hệ thống kiểm soát công nghiệp và hệ thống mạng không dây. Thêm vào đó là việc lập trình được đơn giản hóa đáng kể giúp kiến trúc ARM trở thành một lựa chọn tốt cho ngay cả những ứng dụng đơn giản nhất.

-Cấu trúc bộ vi xử lý ARM Cortex M3 :

+Bộ vi xử lý ARM Cortex-M3 dựa trên kiến trúc ARMv7-M có cấu trúc thứ bậc. Nó tích hợp lõi xử lý trung tâm, với các thiết bị ngoại vi hệ thống tiên tiến để tạo ra các khả năng như kiểm soát ngắt, bảo vệ bộ nhớ, gỡ lỗi và theo vết hệ thống.

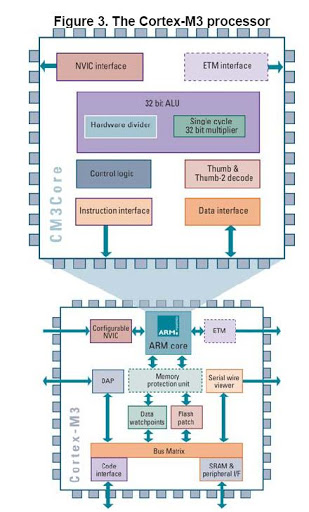
+ARM Cortex M3 dựa trên cấu trúc Havard, được đặc trưng bằng sự tách biệt giữa vùng nhớ dữ liệu và chương trình. Vì có thể đọc cùng lúc lệnh và dữ liệu từ bộ nhớ, bộ vi xử lý ARM Cortex-M3 có thể thực hiện nhiều hoạt động song song, tăng tốc thực thi ứng dụng.

Hình ‑ Cấu trúc vi xử lý ARM Cortex M3

-Cấu trúc lỗi ARM Cortex M3 :

+Lõi ARM Cortex có cấu trúc đường ống gồm 3 tầng: Instruction Fetch (nhận lệnh ), Instruction Decode (giải mã ) và Instruction Execute ( thực thi ). Khi gặp một lệnh nhánh, tầng decode chứa một chỉ thị nạp lệnh suy đoán có thể dẫn đến việc thực thi nhanh hơn. Bộ xử lý nạp lệnh dự định rẽ nhánh trong giai đoạn giải mã. Sau đó, trong giai đoạn thực thi, việc rẽ nhánh được giải quyết và bộ vi xử lý sẽ phân tích xem đâu là lệnh thực thi kế tiếp. Nếu việc rẽ nhánh không được chọn thì lệnh tiếp theo đã sẵn sàng. Còn nếu việc rẽ nhánh được chọn thì lệnh rẽ nhánh đó cũng đã sẵn sàng ngay lập tức, hạn chế thời gian rỗi chỉ còn một chu kỳ

+Lõi Cortex-M3 chứa một bộ giải mã cho tập lệnh Thumb truyền thống và Thumb-2 mới, một bộ phân chia logic ALU(arithmetic logic unit) tiên tiến hỗ trợ nhân chia phần cứng, điều khiển logic, và các giao tiếp với các thành phần khác của bộ xử lý.

+Bộ vi xử lý Cortex-M3 là một bộ vi xử lý 32-bit, với độ rộng của đường dẫn dữ liệu 32 bit, các dải thanh ghi và giao tiếp bộ nhớ. Có 13 thanh ghi đa dụng, hai con trỏ ngăn xếp, một thanh ghi liên kết, một bộ đếm chương trình và một số thanh ghi đặc biệt trong đó có một thanh ghi trạng thái chương trình.

Hình ‑ Cấu trúc lỗi ARM Cortex M3

### Ngôn ngữ C trong lập trình ARM:

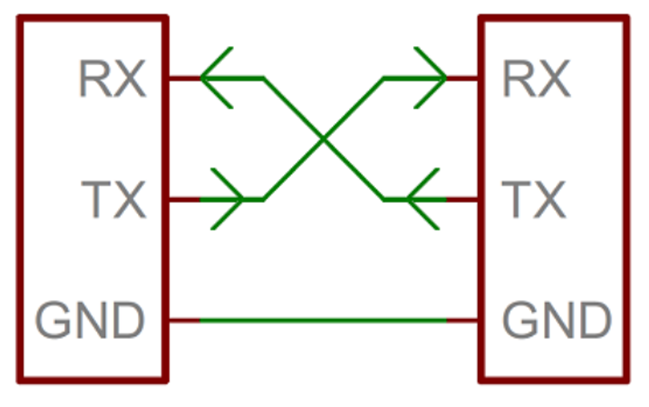
-Ngôn ngữ C được dùng để viết hệ điều hành UNIX bởi Dennis Ritchie vào năm 1971.

-C không bị ràng buộc bởi một phần cứng hay một hệ thống cụ thể đều này giúp cho chương trình chạy mà không cần thay đổi cho từng hệ thống riêng biệt.

- Là một ngôn ngữ tầm trung bởi nó kết hợp giữa ngôn ngữ bậc cao và cũng có thể truy cập rất sâu vào hệ thống như ngôn ngữ bậc thấp (chẳng hạn thông qua con trỏ hay các hàm Assembly nhúng vào chương trình).

-Ngày nay, ngôn ngữ C được sử dụng rất phổ biến trong lập trình nhúng vì dễ dàng tiếp cận và sử dụng.

### Chuẩn giao tiếp UART:

-UART (Universal Asynchronous Receiver – Transmitter ) là một mạch tích hợp được sử dụng trong việc truyền dẫn dữ liệu nối tiếp giữa máy tính và các thiết bị ngoại vi. Có chức năng chính là truyền dữ liệu nối tiếp. Trong UART, giao tiếp giữa hai thiết bị có thể được thực hiện theo hai phương thức là giao tiếp dữ liệu nối tiếp và giao tiếp dữ liệu song song.

Hình ‑ Minh họa 2 thiết bị giao tiếp UART

-Trong UART có các thông số chính :

+Baud rate (tốc độ baud ): Khoảng thời gian để 1 bit được truyền đi. Phải được cài đặt giống nhau ở cả phần gửi và nhận

+Frame (khung truyền): Khung truyền quy định về mỗi lần truyền bao nhiêu bit

+Start bit: là bit đầu tiên được truyền trong 1 Frame. Báo hiệu cho thiết bị nhận có một gói dữ liệu sắp đc truyền đến. Đây là bit bắt buộc.

+Data: dữ liệu cần truyền. Bit có trọng số nhỏ nhất LSB được truyền trước sau đó đến bit MSB.

+Parity bit: kiểm tra dữ liệu truyền có đúng không

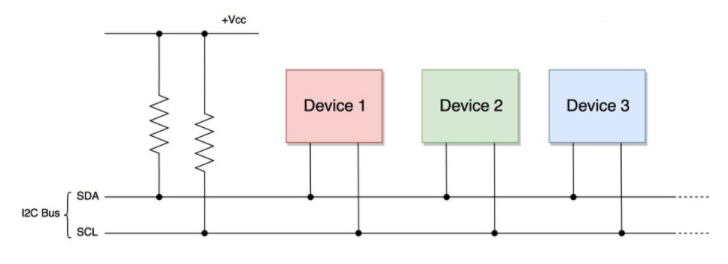
+Stop bit : là 1 hoặc các bit báo cho thiết bị rằng các bit đã được gửi xong. Thiết bị nhận sẽ tiến hành kiểm tra khung truyền nhằm đảm bảo tính đúng đắn của dữ liệu. Đây là bit bắt buộc

### Chuẩn giao tiếp I2C :

-I2C (Inter-Integrated Circuit ) là một loại bus nối tiếp được phát triển bởi Philips Semiconductors để truyền dữ liệu giữa một bộ xử lý trung tâm với nhiều IC trên cùng một board mạch chỉ sử dụng hai đường truyền tín hiệu. Ban đầu, loại bus chỉ ngày dùng trong các linh kiện điện tử Philips. Sau đó, do tính ưu việt và đơn giản của nó, I2C đã được chuẩn hóa và được dùng rộng dãi trong các module truyền thông nối tiếp của vi mạch tích hợp ngày này.

-Đây là một loại giao thức giao tiếp nối tiếp đồng bộ. Nghĩa là các bit dữ liệu được truyền từng bit một theo các khoảng thời gian đều đặn được thiết lập bởi một tín hiệu đồng hồ tham chiếu.

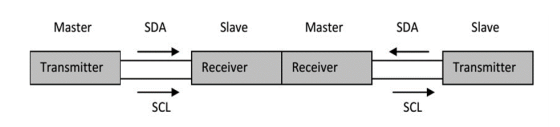
-I2C hoạt động dựa trên chế độ một Master và có thể có một hoặc nhiều thiết bị Slave. I2C sử dụng hai đường truyền tín hiệu :



Hình ‑ Minh họa các thiết bị giao tiếp I2C

+Một đường xung nhịp đồng hồ ( SCL ) chỉ do Master phát đi ( thông thường ở 100kHz và 400kHz, mức cao nhất là 1Mhz và 3.4MHz ).

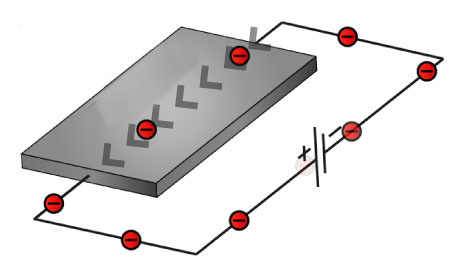
+Một đường dữ liệu ( SDA ) theo hai hướng.



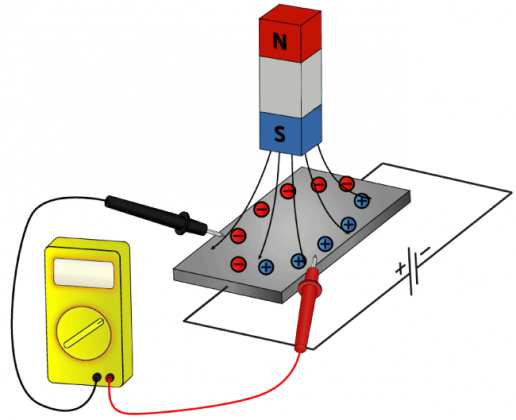
Hình ‑ Hướng giao tiếp của giao thức I2C

- Một thiết bị hay một IC khi kết nối với bus I2C, ngoài một địa chỉ (duy nhất) để phân biệt, nó còn được cấu hình là thiết bị chủ hay tớ. Thiết bị chủ nắm vai trò tạo xung đồng hồ cho toàn hệ thống, khi giữa hai thiết bị chủ-tớ giao tiếp thì thiết bị chủ có nhiệm vụ tạo xung đồng hồ và quản lý địa chỉ của thiết bị tớ trong suốt quá trình giao tiếp. Thiết bị chủ giữ vai trò chủ động, còn thiết bị tớ giữ vai trò bị động trong việc giao tiếp.

### Hiệu ứng Hall :

-Hiệu ứng Hall là một hiệu ứng vật lý được thực hiện khi áp dụng một từ trường vuông góc lên một bản làm bằng kim loại hay chất bán dẫn hay chất dẫn điện nói chung (thanh Hall) đang có dòng điện chạy qua. Lúc đó người ta nhận được hiệu điện thế (hiệu thế Hall) sinh ra tại hai mặt đối diện của thanh Hall. Hiệu ứng này được khám phá bởi Edwin Herbert Hall vào năm 1879.

Hình ‑ Dòng điện chạy trong thanh Hall

-Hiệu ứng Hall được giải thích dựa vào bản chất của dòng điện chạy trong vật dẫn điện. Dòng điện này chính là sự chuyển động của các điện tích (ví dụ như electron trong kim loại). Khi chạy qua từ trường, các điện tích chịu lực Lorentz bị đẩy về một trong hai phía của thanh Hall, tùy theo điện tích chuyển động đó âm hay dương. Sự tập trung các điện tích về một phía tạo nên sự tích điện trái dầu ở 2 mặt của thanh Hall, gây ra hiệu điện thế Hall.

Hình ‑ Xuất hiện điện áp 2 bên thanh hall khi ta đặt từ trường vào

-Ứng dụng của hiệu ứng Hall : đo cường độ dòng điện, đo công suất điện, xác định vị trí và chuyển động…

### GSM:

- GSM ( Global System for Mobile Communications ) là một công nghệ dùng cho mạng thông tin di động. GSM là chuẩn phổ biến nhất cho điện thoại di động (ĐTDĐ) trên thế giới. Khả năng phú sóng rộng khắp nơi của chuẩn GSM làm cho nó trở nên phổ biến trên thế giới, cho phép người sử dụng có thể sử dụng ĐTDĐ của họ ở nhiều vùng trên thế giới. GSM khác với các chuẩn tiền thân của nó về cả tín hiệu và tốc độ, chất lượng cuộc gọi. Nó được xem như là một hệ thống Mạng thông tin di động thế hệ thứ hai. GSM là một chuẩn mở, hiện tại nó được phát triển bởi 3rd Generation Partnership Project. Đứng về phía quan điểm khách hàng, lợi thế chính của GSM là chất lượng cuộc gọi tốt hơn, giá thành thấp và dịch vụ tin nhắn. Thuận lợi đối với nhà điều hành mạng là khả năng triển khai thiết bị từ nhiều người cung ứng. GSM cho phép nhà điều hành mạng có thể sẵn sàng dịch vụ ở khắp nơi, vì thế người sử dụng có thể sử dụng điện thoại của họ ở khắp nơi trên thế giới.

-GSM sử dụng công nghệ TDMA ( Time Division Multiple Access ) phân chia các truy cập theo thời gian.

-Đặc điểm chung của mạng thông tin di động GSM :

+ Đáp ứng nhiều dịch vụ tiện ích cả về thông tin điện thoại và truyền số liệu.

+ Mã hóa số tín hiệu thoại với tốc độ bit ngày càng thấp, cho phép ghép nhiều kênh thoại hơn vào dòng bit tốc độ chuẩn.

+ Giảm tin tức báo hiệu, dành tỉ lệ lớn hơn cho tin tức người dùng.

+ Có khả năng tương thích với dịch vụ các mạng có sẵn.

+ Tự động cập nhật vị trí từng thuê bao.

+Áp dụng kĩ thuật mã hóa kênh và mã hóa nguồn

+Độ linh hoạt cao, có thể sử dụng các loại máy đầu cuối khác nhau

+Tính bảo mật cao

+Hiệu quả sử dụng tần số cao nhờ kết hợp FDMA và TDMA

+Có khả năng mở rộng được dung lượng bằng việc sử dụng lại tần số và kĩ thuật phân chia ô

+Công nghệ mới làm cho những chiếc điện thoại nhỏ gọn nhẹ hơn.

### Tin nhắn SMS :

-SMS ( Short Message Services ) là một giao thức viễn thông được sử dụng nhiều nhất trong truyền thông di động, cho phép gửi các thông điệp dạng văn bản ngắn (không quá 160 chữ cái). SMS hoạt động dựa trên 3 công nghệ mạng lớn đó là GSM, CDMA và TDMA. Một tin nhắn văn bản từ điện thoại di động sẽ được lưu trữ trong trung tâm lưu trữ tin nhắn SMC (Stored Message Central), sau đó sẽ chuyển tiếp đến đích cần đến. Tin nhắn SMS thường sử dụng một kênh riêng biệt để gửi và kiểm soát các tin nhắn. Vì vậy các cuộc gọi và các dạng tin nhắn khác sẽ không bị cản trở bởi SMS. Kênh điều khiển này được sử dụng để theo dõi vị trí điện thoại của bạn giúp tin nhắn có thể gửi chuẩn xác đến địa điểm mà bạn đang đứng.

-Với sự phát triển bùng nổ của các mạng xã hội, ứng dụng nhắn tin đa phương tiện, tin nhắn SMS không còn được dùng phổ biến như trước. Người dùng không còn sử dụng SMS để liên lạc, trao đổi, trò chuyện nữa mà thay vào đó là sử dụng các ứng dụng nhắn tin. Tuy nhiên, vẫn còn nhiều lĩnh vực khác sử dụng tin nhắn SMS do tính bảo mật cao.

-Một số lợi ích của tin nhắn SMS :

+Các tin nhắn SMS có thể được gửi và đọc tại bất kỳ thời điểm nào.

+Ngày nay, hầu hết mọi người đều có điện thoại di động của riêng mình và mang nó theo người hầu như cả ngày. Với một điện thoại di động , bạn có thể gửi và đọc các tin nhắn SMS bất cứ lúc nào bạn muốn, sẽ không gặp khó khăn gì khi bạn đang ở trong văn phòng hay trên xe bus hay ở nhà...

+Tin nhắn SMS có thể được gửi tới các điện thoại bị tắt nguồn.

+Các tin nhắn SMS ít gây phiền phức trong khi bạn vẫn có thể giữ liên lạc với người khác.

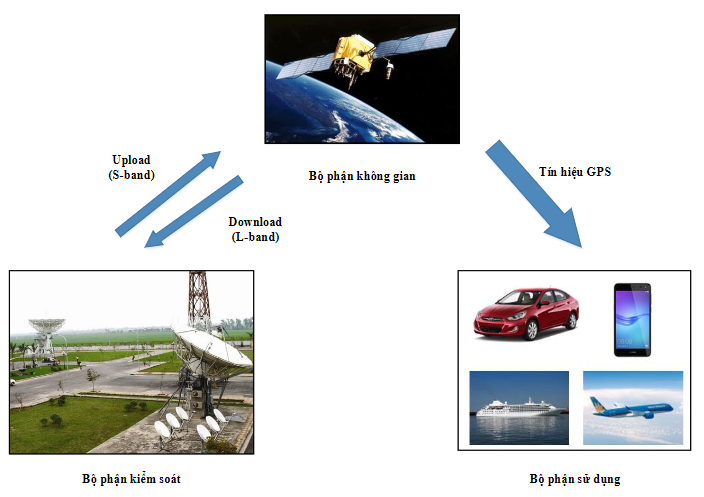
### Hệ thống định vị toàn cầu GPS:

#### Giới thiệu về GPS :

-GPS ( Global Positioning System ) là hệ thống xác định cung cấp thông tin về vị trí, tốc độ và thời gian cho các máy thu GPS trên toàn trái đất dựa trên các vị trí của các vệ tinh nhân tạo, do Bộ Quốc phòng Hoa Kỳ thiết kế, xây dựng, vận hành và quản lý. Trong cùng một thời điểm, tọa độ của một điểm trên mặt đất sẽ được xác định nếu xác định được khoảng cách từ điểm đó đến ít nhất ba vệ tinh. Hệ thống GPS có thể xác định vị trí sai số từ vài trăm mét tới vài centimet.

#### Cấu trúc của hệ thống định vị GPS :

-Hiện tại, hệ thống GPS được chia làm ba phần riêng biệt: phần không gian, phần kiểm soát và phần sử dụng.



+) Bộ phận không gian : là một mạng lưới bao gồm 27 vệ tinh quay xung quanh trái đất. Trong số 27 vệ tinh này, 24 vệ tinh đang hoạt động, 3 vệ tinh còn lại đóng vai trò dự phòng trong trường hợp 1 trong số 24 vệ tinh chính bị hư hỏng.

Các vệ tinh được cung cấp bằng năng lượng mặt trời và vùng pin dự phòng để duy trì hoạt động khi chạy khuất vào vùng không có ánh sáng mặt trời, do đó các vệ tinh có thể hoạt động liên tục trong nhiều năm trước khi bịhư và đào thải ra khu vực rác tải trong không gian. Phía dưới mỗi vệ tinh được gắn một tên lửa nhỏ để giữ chúng bay đúng quỹ đạo đã định.

+)Bộ phận kiểm soát :

Phối hợp hoạt động với các vệ tinh quay xung quanh trái đất là 5 trạm theo dõi đặt trên mặt đất: trạm chủ được đặt tại Colorado (Mỹ) và 4 trạm khác (không có người điều khiển) được đặt tại các vị trí rất xa lạ, song ại rất gần với đường xích đạo (trong đó có Hawaii cũng ở Mỹ). Các trạm theo dõi này thu thập dữ liệu từ các vệ tinh và truyền dữ liệu về trạm chủ. Trạm chủ sau đó sẽ xử lý dữ liệu và đưa ra các thay đổi cần thiết để chuyển dữ liệu chuẩn về các vệ tinh GPS. Đây còn được gọi là phần kiểm soát. Mục đích trong phần này là kiểm soát vệ tinh đi đúng hướng theo quỹ đạo và thông tin thời gian chính xác.

+)Phần sử dụng :

Là thiết bị nhận tín hiệu vệ tinh GPS và người sử dụng thiết bị này. Các thiết bị này được tích hợp máy thu và phát tín hiệu GPS như máy bay, xe hơi, smartphone, smartwatch,... Sau đây gọi chung là thiết bị.

#### Nguyên lí định vị GPS :

-Nguyên lí thực hiện : Các vệ tinh GPS bay vòng quanh Trái Đất hai lần trong một ngày theo một quỹ đạo rất chính xác và phát tín hiệu có thông tin xuống Trái Đất. Các máy thu GPS nhận thông tin này và bằng phép tính lượng giác tính được chính xác vị trí của người dùng.

-Bản chất của GPS là so sánh thời gian tín hiệu được phát đi từ vệ tinh với thời gian nhận được chúng. Độ sai lệch thời gian cho biết máy thu GPS cách vệ tinh bao xa, với nhiều quãng đường đo được tới nhiều vệ tinh máy thu có thể tính được vị trí của người dùng và hiển thị lên bản đồ điện tử của máy.

-Để tính ra được vị trí 2 chiều (kinh độ và vĩ độ) thì máy thu phải nhận được tín hiệu ít nhất là 3 vệ tinh, với ít nhất 4 vệ tinh thì có thể tính được vị trí 3 chiều (kinh độ, vĩ độ và độ cao). Một khi vị trí người dùng đã tính được thì máy thu GPS có thể tính các thông tin khác như tốc độ, hướng chuyển động, bám sát di chuyển, khoảng hành trình,...

#### Ứng dụng của GPS :

- GPS được coi là một trong những công nghệ đột phá, hữu ích trong cuộc sống con người. Càng ngày, GPS càng thể hiện được vai trò đặc biệt của nó trong hầu hết các lĩnh vực. Ngày nay, các hệ thống giám sát được xây dựng có sẵn nhiều định dạng và kích cỡ với nhiều tính năng, từ thiết bị GPS theo dõi tiêu chuẩn tới các thiết bị tích hợp trong điện thoại di động…

- GPS là một công cụ mạnh mẽ và đáng tin cậy cho các doanh nghiệp, tổ chức trong nhiều ngành nghề khác nhau. Các nhà thám hiểm, nhà khoa học, phi công, thuyền trưởng, đội phản ứng nhanh, thợ mỏ và cả nông dân đều có thể tận dụng GPS trong công việc hàng ngày.

- GPS có 5 công dụng chính:

+Vị trí: Xác định vị trí.

+Tìm đường: Chỉ đường di chuyển từ vị trí này tới vị trí khác.

+Theo dõi: Giám sát máy bay, tàu thuyền.. hoặc sự di chuyển của cá nhân nào đó.

+Lập bản đồ: Tạo ra bản đồ chi tiết của thế giới.

+Tính toán thời gian: Thực hiện các phép đo chính xác về thời gian.

#### Hạn chế :

-Hoạt động của GPS có thể bị ảnh hưởng bởi các yếu tố sau :

+ Khi các vệ tinh ở quá gần nhau, chúng sẽ khiến cho việc xác định một vịtrí chính xác trở nên khó khăn hơn.

+ Chướng ngại lớn như các dãy núi hay các toà nhà cao tầng hoặc là thời tiết xấu gây ảnh hưởng đến tin hiệu truyền nhận làm cho thông tin bị sai lệch.

+ Giữa thiết bị nhận (nhất là của người dùng cá nhân) với vệ tinh có thể không hoàn toàn trùng khớp về mặt thời gian, và các vệ tinh đôi khi chạy lệch khỏi quỹ đạo.

## PHẦN CỨNG:

### Raspberry Pi 4 Model B:

**Giới thiệu :**

-Raspberry Pi là máy tính chỉ có một board mạch ( hay còn gọi là máy tính nhúng ) kích thước chỉ bằng một cái thẻ tín dụng, tích hợp nhiều phần cứng mạnh mẽ đủ khả năng chạy hệ điều hành và cài đặt được nhiều ứng dụng trên nó. Được phát triển tại Anh bới Raspberry Pi Foundation với mục đích ban đầu là thúc đẩy việc giảng dạy về khoa học máy tính cơ bản trong các trường đại học và cái nước đang phát triển.

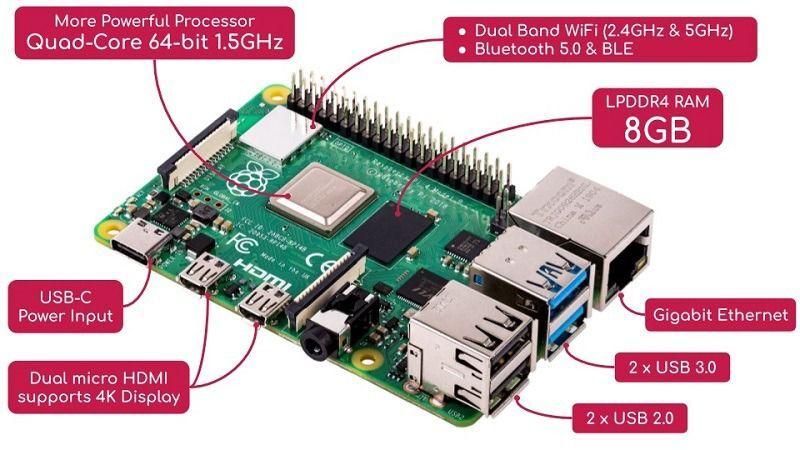
-Raspberry Pi có thể đáp ứng được hầu hết các yêu cầu cơ bản của một chiếc máy tính bình như thường như lướt web, xem phim HD, lập trình, nghe nhạc…Cho đến những ứng dụng trong hệ thống nhúng như điều khiển robot, nhà thông minh, ứng dụng nhận dạng...Raspberry tiêu thụ ít điện năng và có thể sử dụng liên tục trong 24/24.

-Đặc tính của Raspberry Pi sử dụng chip Broadcom BCM2805 SoC ( System on Chip ) có chứa bộ xử lí ARM1176JZF-S 700Mhz, GPU Video Core IV, bộ nhớ RAM 256MB sau nâng cấp lên 512MB. Nó không có ổ cứng hay SSD đi kèm mà sử dụng thẻ SD để lưu dữ và khởi động hệ điều hành.

-Raspberry Pi sử dụng hệ điều hành linux và không thể cài đặc hệ điều hành windows vì bộ vi xử lí SoC Broadcom BCM2805 dựa trên cấu trúc ARM nên không hỗ trợ mã x86/x64 nhưng có thể đáp ứng được mọi thứ mà một máy tính windows làm được.

- Raspberry Pi 4 Model B là phiên bản mới nhất của các dòng Raspberry đã được cải thiện và tối ưu về mọi mặt so với các phiên bản cũ như CPU mạnh hơn, tùy chọn Ram 1GB/2GB/4GB, dual-display Micro HDMI 4K,...

Hình ‑ Kit Raspberry Pi 4B+



**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| SoC ( System on chip ) | Boardcom BCM2711 quad-core Cortex A72 @ 1.5GHz |
| GPU | VideoCore VI with OpenGL ES 1.1, 2.0, 3.0 |
| Video Decode | H.265 4Kp60, H.264 1080p60 |
| Video Encode | H.264 1080p30 |
| Memory | 1GB, 2GB or 4GB LPDDR4 |
| Storage | MicroSD card |
| Video & Audio Output | 2x mirco HDMI ports up to 4Kp60  3.5mm AV port ( composite + audio )  MIPI DSI connector |
| Camera | MIPI CSI connector |
| Ethernet | Native Gigabit Ethernet |
| WiFi | Dual Band 802.11 b/g/n/ac |
| Bluetooth | Bluetooth 5.0 + BLE |
| USB | 2x USB 3.0 + 2x USB 2.0 |
| Expansion | 40-Pin GPIO header |
| Power Supply | 5V via USB type-C to 3A  5V via GPIO header to 3A  Power over Ethernet via PoE HAT |
| Dimensions | 85x56 mm |

Bảng ‑ Thông số kĩ thuật Raspberry Pi 4

**Chức năng các linh kiện của Board mạch :**

-Cổng USB: 4 cổng USB này cho phép gắn 4 thiết bị USB khách nhau

như chuột, bàn phím….

-Cổng Ethernet: Cổng Ethernet để nhanh chóng thiết lập và truy cập

internet.

-Audio/Video: kết hợp giắc cắm âm thanh 3.5mm và video tổng hơp.

-Cổng CSI camera: cho phép module camera cắm vào trực tiếp.

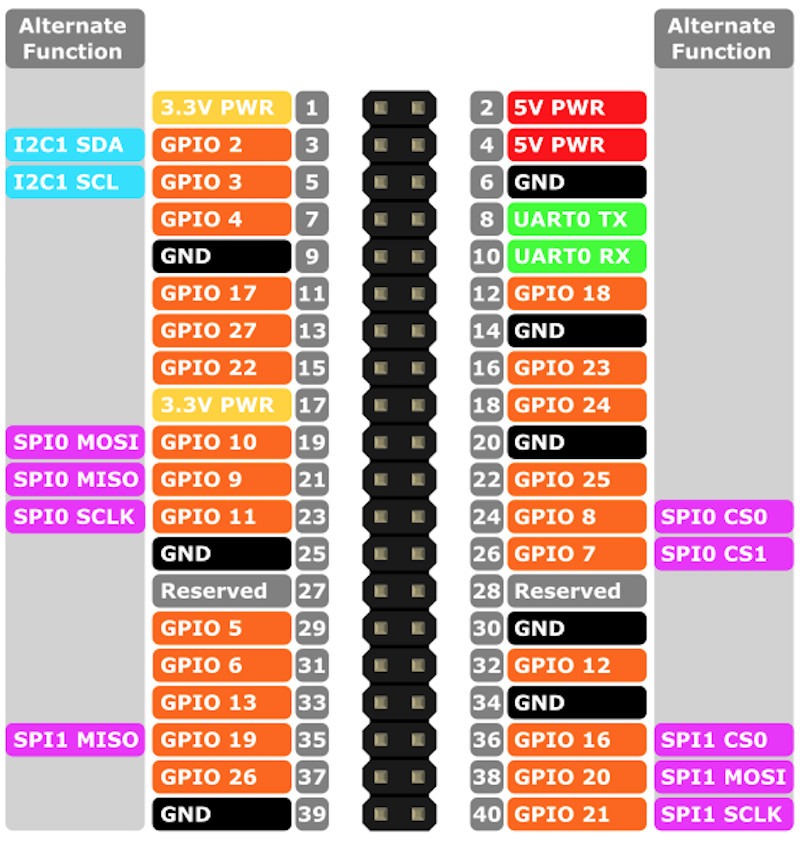
-Nguồn vào Micro USB: công cấp nguồn vào cho Raspberry.

-Cổng DSI: cho phép màn hình cắm vào trực tiếp.

-Khe cắm thẻ MicroSD: cắm thẻ chứa hê điều hành sẽ khởi động khi ta

cấp nguồn cho Rasperry.

-Bluetooth: hỗ trợ Bluetooth 4.1. Bluetooth năng lượng thấp (BLE).

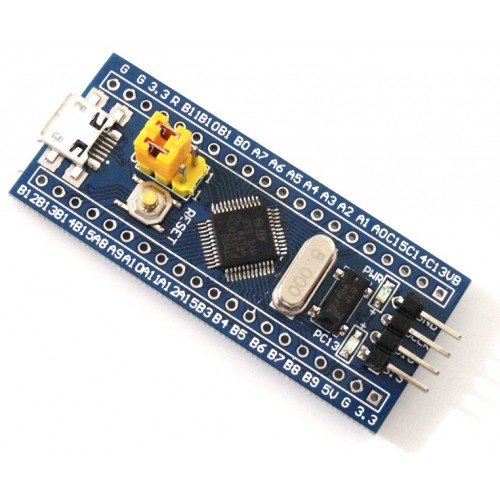
-Chân GPIO: hỗ trợ 40 chân vào ra.

Hình ‑ Sơ đồ GPIO Raspberry Pi

### STM32F103C8T6 :

-STM32 là một trong những dòng chip phổ biến của ST với nhiều họ thông dụng như F0,F1,F2,F3,F4….. Stm32f103 thuộc họ F1 với lõi là ARM COTEX M3. STM32F103 là vi điều khiển 32 bit, tốc độ tối đa là 72Mhz.

- Một số ứng dụng chính: dùng cho driver để điều khiển ứng dụng, điều khiển ứng dụng thông thường, thiết bị cầm tay và thuốc, máy tính và thiết bị ngoại vi chơi game, GPS cơ bản, các ứng dụng trong công nghiệp, thiết bị lập trình PLC, biến tần, máy in, máy quét, hệ thống cảnh báo, thiết bị liên lạc nội bộ…

-Kit phát triển STM32F103C8T6 Blue Pill có giá thành rẽ và cộng đồng sử dụng lớn thích hợp cho sinh viên và người yêu thích để khám phá thiết bị ARM Cortex-M3.

Hình ‑ Kit STM32F103C8T6 Blue Pill

**Sơ lược về phần cứng trên kit STM32F103C8T6 Blue Pill :**

-1 cổng Mini USB dùng để cấp nguồn, nạp cũng như debug.

-2 MCU bao gồm 1 MCU nạp và 1 MCU dùng để lập trình.

-Có chân Output riêng cho các chân mạch nạp trên MCU1.

-Có chân Output đầy đủ cho các chân MCU2.

-Chân cấp nguồn ngoài riêng cho MCU2 nếu không sử dụng nguồn từ USB.

-Thạch anh 32,768khz dùng cho RTC và Backup.

-Chân nạp dùng cho chế độ nạp boot loader.

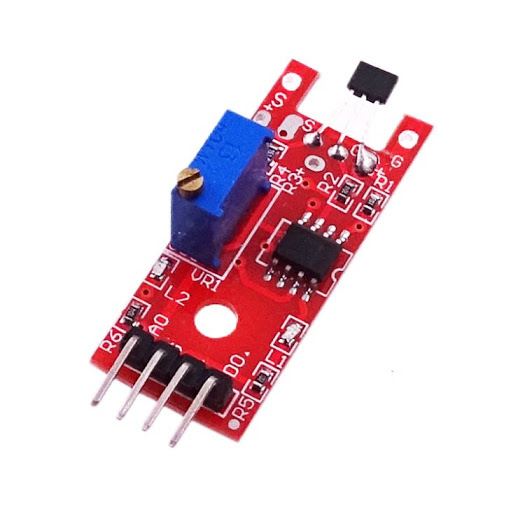
-Nút Reset ngoài và 1 led hiển thị trên chân PB9, 1 led báo nguồn cho MCU2.

**Cấu hình của STM32F103C8T6 :**

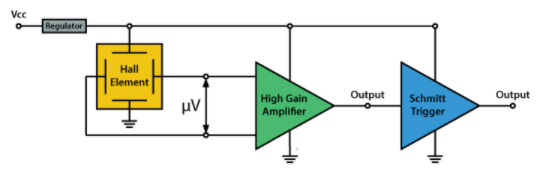
|  |  |
| --- | --- |
| Vi xử lí | ARM 32-bit Cortex M3 với clock max là 72Mhz |
| Bộ nhớ | 64 kbytes bộ nhớ Flash(bộ nhớ lập trình).  20kbytes SRAM. |
| Clock,rest và quản lí nguồn | Điện áp hoạt động 2.0V -> 3.6V.  Power on reset(POR), Power down reset(PDR) và programmable voltage detector (PVD).  Sử dụng thạch anh ngoài từ 4Mhz -> 20Mhz.  Thạch anh nội dùng dao động RC ở mode 8Mhz hoặc 40khz.  Sử dụng thạch anh ngoài 32.768khz được sử dụng cho RTC. |
| Trong trường hợp điện áp thấp | Có các mode :ngủ, ngừng hoạt động hoặc hoạt động ở chế độ chờ.  Cấp nguồn ở chân Vbat bằng pin để hoạt động bộ RTC và sử dụng lưu trữ data khi mất nguồn cấp chính. |
| GPIO | 20 I/O |
| 2 Bộ ADC 12 bit với 9 kênh cho mỗi bộ. | Khoảng giá trị chuyển đổi từ 0 – 3.6V.  Lấy mẫu nhiều kênh hoặc 1 kênh.  Có cảm biến nhiệt độ nội. |
| 7 kênh DMA | Bộ chuyển đổi này giúp tăng tốc độ xử lý do không có sự can thiệp quá sâu của CPU.  Hỗ trợ DMA cho ADC, I2C, SPI, UART. |
| 7 timer | 3 timer 16 bit hỗ trợ các mode IC/OC/PWM.  1 timer 16 bit hỗ trợ để điều khiển động cơ với các mode bảo vệ như ngắt input, dead-time..  2 watdog timer dùng để bảo vệ và kiểm tra lỗi.  1 sysTick timer 24 bit đếm xuống dùng cho các ứng dụng như hàm Delay…. |
| 9 kênh giao tiếp | 2 bộ I2C(SMBus/PMBus).  3 bộ USART(ISO 7816 interface, LIN, IrDA capability, modem control).  2 SPIs (18 Mbit/s).  1 bộ CAN interface (2.0B Active)  USB 2.0 full-speed interface |
| Kiểm tra lỗi CRC và 96-bit ID. |  |

Bảng ‑ Cấu hình STM32F103C8T6

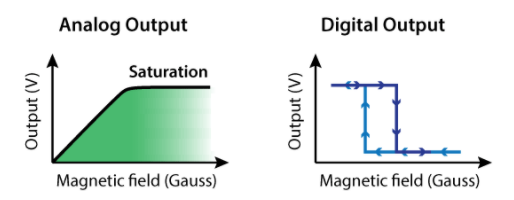
### Cảm biến từ trường Hall :

- Cảm biến Hall là loại cảm biến dùng để phát hiện từ tính của nam châm. Cảm biến Hall hoạt động dựa theo nguyên lí của hiệu ứng Hall.

Hình ‑ Module cảm biến từ trường hall

- Có hai loại cảm biến hall. Một loại có đầu ra analog và một loại có đầu ra digital. Cảm biến hall có đầu ra analog bao gồm bộ điều chỉnh điện áp (Regulator), thành phần hall (Hall Element), bộ khuếch đại (High Gain Amplifer). Đầu ra cảm biến là analog và tỉ lệ với đầu ra thanh phần hall hoặc cường độ từ trường. Đầu ra digital có 2 mức tích cực thấp và cao nhờ bổ xung thêm bộ Trigger Schmitt.

Hình ‑ Sơ đồ khối của cảm biến hall



Hình ‑ Dạng song đầu ra của chân Analog và Digital trên cảm biến Hall

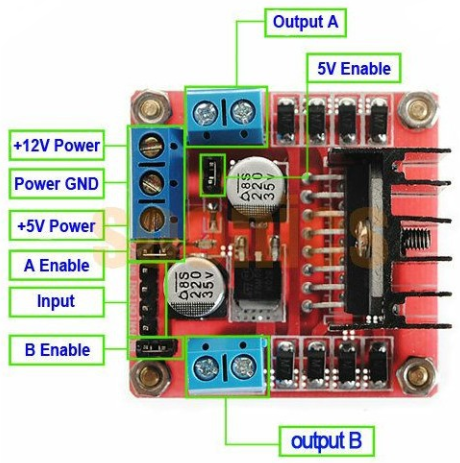
- Cảm biến hall được sử dụng như công tắc giới hạn, ví dụ trong máy in 3D và Máy CNC, cũng như để phát hiện và định vị trong các hệ thống tự động hóa công nghiệp, đo tốc độ quay…

### Module điều khiển động cơ L298:

-Mạch điều khiển động cơ DC L298 có khả năng điều khiển 2 động cơ DC, 1 động cơ bƣớc, có 4 lỗ nằm ở 4 góc thuận tiện cho ngƣời sử dụng cố định vị trí của module. Dòng tối đa 2A mỗi động cơ, mạch tích hợp diode bảo vệ và IC nguồn 7805 giúp cấp nguồn 5VDC cho các module khác.

+Có thể gắn tản nhiệt chống nóng cho IC, giúp IC có thể điều khiển với dòng đỉnh đạt 2A.

+IC L298N đƣợc gắn với các đi-ốt trên board giúp bảo vệ vi xử lý chống lại các dòng điện cảm ứng từ việc khởi động/ tắt động cơ.

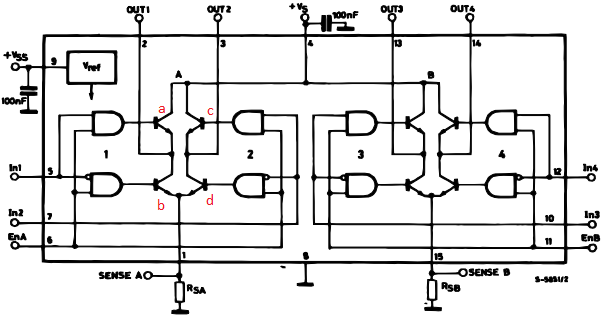
**Sơ đồ chân :**

Hình ‑ Module L298

-Input gồm IN1 , IN2 ,IN3, IN4. Trong đó : IN1, IN2 điều khiển OutputA ; IN3,IN4 điều khiển OutputB.

-Nguồn 12V cấp cho module hoạt động.

-GND nối chung với GND của vi điều khiển.

**Nguyên lý hoạt động của mạch cầu H :**

Hình ‑ Mạch cầu H

-Sử dụng nguyên lí của mạch cầu H để điều khiển động cơ.

-Ta xét mạch cầu H (A) và cố định 1 mức điện áp tương đương với mức High = 1 và Low = 0.

|  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| IN1 | IN2 | Transistor a | Transistor b | Transistor c | Transistor d | Output |
| 0 | 0 | Không dẫn | Dẫn | Không dẫn | Dẫn | Không có dòng điẹn |
| 0 | 1 | Không dẫn | Dẫn | Dẫn | Không dẫn | Chạy theo chiều c-b |
| 1 | 0 | Dẫn | Không dẫn | Không dẫn | Dẫn | Chạy theo chiều a-d |
| 1 | 1 | Dẫn | Không dẫn | Dẫn | Không dẫn | Không có dòng điện |

Bảng ‑ Bảng giá trị hoạt động của mạch cầu H

**-**Tương tự cho mạch cầu H (B).

**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Driver | IC L298 tích hợp hai mạch cầu H. |
| Điện áp điều khiển | 5-12V. |
| Dòng tối đa cho mỗi cầu H | 2A |
| Điện áp của tín hiệu điều khiển | 5-7V. |
| Dòng của tín hiệu điều khiển | ~3,6mA |
| Công suất hao phí | 20W |
| Mức điện áp logic | Low : -0.3V-1.5V, High : 2.3V-Vss |
| Kích thước | 43x43x27 mm |

Bảng ‑ Thông số kĩ thuật module L298

### LCD 16x2:

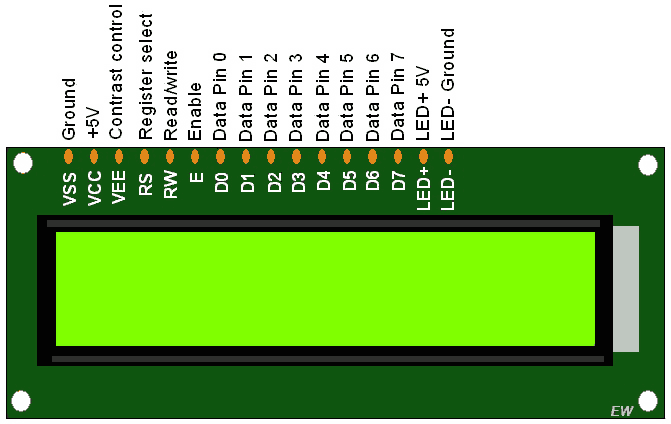
-Được sản xuất từ năm 1970, LCD ( Liquid Crystal Display ) là một loại vật chất phản xạ ánh sáng khi điện thế thay đổi. Nó hoạt động dựa trên nguyên tắc ánh sáng nền (Back Light). Nó bao gồm một lớp chất lỏng nằm giữa 2 lớp kính phân cực ánh sáng. Bình thường, khi không có điện áp, các tinh thể này được xếp thẳng hàng giữa hai lớp cho phép ánh sáng truyền qua theo hình xoắn ốc. Hai bộ lọc phân cực, 2 bộ lọc màu và 2 bộ cân chỉnh sẽ xác định cường độ ánh sáng đi qua và màu nào được tạo ra trên một pixel. Khi có điện áp cấp vào, lớp canh chỉnh sẽ tạo một vùng điện tích, canh chỉnh lại các tinh thể lỏng đó. Nó không cho phép ánh sáng đi qua để hiện thị lên hình ảnh tại vị trí điểm ảnh đó. Các điểm ảnh trong màn hình LCD là một transistor cực nhỏ ở một trong 2 chế độ: cho phép ánh sáng đi qua hoặc không. Điểm ảnh bao gồm 3 yếu tố màu: đỏ, xanh lá, xanh dương. Các màn hình LCD trước đây thường tiêu thụ điện năng nhiều, độ tương phản thấp cho đến khi các nhà khoa học người Anh tìm ra "Biphenyl" - vật liệu chính của tinh thể lỏng, thì LCD mới thực sự phổ biến. LCD xuất hiện đầu tiên trong các máy tính cầm tay, trò chơi điện tử cầm tay, đồng hồ điện tử.

-LCD 16x được sử dụng rất nhiều trong các ứng dụng của vi điều khiển. LCD có rất nhiều ưu điểm so với các dạng hiển thị khác. Nó có khả năng hiển thị kí tự đa dạng, trực quan (chữ, số và kí tự đồ họa), dễ dàng đưa vào mạch ứng dụng theo nhiều giao thức giao tiếp khác nhau, tốn rất ít tài nguyên hệ thống và giá thành rẻ…

**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Điện áp MAX | 7V |
| Điện áp MIN | -0.3V |
| Hoạt động ổn định | 2.7 – 5.5V |
| Điện áp ra mức cao | >2.4V |
| Điện áp ra mức thấp | <0.4V |
| Dòng điện cấp nguồn | 350uA - 600uA |
| Nhiệt độ hoạt động | - 30 - 75 độ C |

Bảng ‑ Thông số kĩ thuật LCD1602

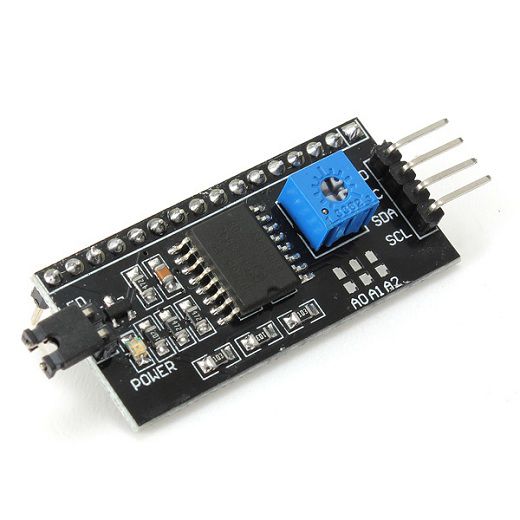
**Sơ đồ chân :**

**Chức năng các chân :**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Chân | Ký hiệu | Mô tả |
| 1 | VSS | Chân nối đât của LCD, nối chung đất với mạch điều khiển . |
| 2 | VDD | Chân cấp nguồn cho LCD, nối với nguồn 5V của mạch điều khiển. |
| 3 | VEE | Điều chỉnh độ tương phản của LCD. |
| 4 | RS | Chân chọn thanh ghi ( Register Select ).Có 2 chế độ :  +) Được nối với mức logic “0”: Bus D0-D7 sẽ nối với thanh ghi lệnh IR của LCD ở chế độ write (ghi) hoặc nối với bộ đệm địa chỉ của LCD ở chế độ read(đọc).  +) Được nối với mức logic “1”: Bus D0-D7 sẽ nối với thanh ghi dữ liệu DR của LCD. |
| 5 | R/W | Chận chọn chế độ đọc/ghi (read/write).  +) Được nối với mức logic “0”: LCD hoạt động ở chế độ ghi.  +) Được nối với mức logic “1”: LCD hoạt động ở chế độ đọc. |
| 6 | E | Chân cho phép ( Enable ). Sauk hi các tính hiệu được đặt lên Bus D0-D7, các lệnh chỉ được chấp nhận khi có 1 xung cho phép của chân E.  +Ở chế độ ghi : Dữ liệu ở bus sẽ được LCD chuyển vào thanh ghi bên trong nó khi phát hiện 1 xung của tín hiệu chân E.  +Ở chế độ đọc : Dữ liệu sẽ được LCD xuất ra D0-D7 khi phát hiện cạnh lên ở chân E và được LCD giữ ở bus đến khi nào chân E xuống mức thấp. |
| 7-14 | D0-D7 | -8 đường của bus dữ liệu dùng để trao đổi thông tin. Có 2 chế độ sử dụng đường bus :  +Chế độ 4 bit : Dữ liệu được chuyển trên 4 đường từ D4-D7, bit MSB là D7.  +Chế độ 8 bit : Dữ liệu được chuyển trên cả 8 đường, bit MSB là D7. |
| 15 | Led+ | Nguồn dương của đèn nền. |
| 16 | Led- | Đất của đèn nền. |

Bảng ‑ Chức năng các chân trên LCD

### Module I2C-LCD:

-Thông thường, để điều khiển và hiển thị được kí tự từ vi điều khiển xuất ra màn hình 16x02 cần tới 7-8 dây nối đến chân vi điều khiển. Điều này gây ra rất nhiều phiền toái: đi sai dây, mạch rườm ra, khó viết code...Ta có thể khắc phục điều này bằng cách sử dụng giao tiếp I2C, việc điều khiển trực tiếp màn hình được chuyển sang cho IC xử lý nằm trên mạch. Chỉ việc gửi các mã lệnh cùng nội dung hiển thị, do vậy giúp vi điều khiển có nhiều thời gian để xử lý các tiến trình phức tạp khác.

Hình ‑ Module LCD-I2C

**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Điện áp hoạt động | 2.5-5V. |
| Hỗ trợ cho LCD | LCD1602, 1604, 2004( driver HD44780). |
| Giao tiếp | I2C. |
| Địa chỉ | 0x27 ( có thể điều chỉnh bằng cách ngắn mạch chân A0/A1/A2 ). |
| Kích thước | 41.5mm x 19mm x 15.3 mm ( LxWxH). |
| Trọng lượng | 5g. |
| Jump chốt | Cung cấp đèn nền cho LCD hoặc ngắt. |
| Biến trở | Xoay độ tương phản cho LCD. |

Bảng ‑ Thông số kỹ thuật module i2c-lcd

**Sơ đồ chân :**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Chân | Kí hiệu | Mô tả |
| 1 | Vcc | Kết nối vào nguồn từ 2.5-5V. |
| 2 | SDA | Kết nối với chân SDA của vi điều khiển. |
| 3 | SCL | Kết nối với chân SCL của vi điều khiển. |
| 4 | GND | Kêt nối chung đất với mạch điều khiển |
| Jump0-Jump15 |  | Nối tương ứng theo thứ tự 16 chân của LCD. |

****Bảng ‑ Sơ đồ chân module i2c-lcd

Hình ‑ LCD được kết nối module lcd-i2c

### Động cơ DC giảm tốc GA25 Encoder :

Động cơ DC giảm tốc GA25 Encoder thường được sử dụng trong các ứng dụng cần xác định tốc độ, vị trí, chiều quay của động cơ DC: Robot mê cung, robot xe hai bánh tự cân bằng,..

Động cơ DC giảm tốc GA25 Encoder thực tế là động cơ DC GA25 thường có gắn thêm phần Encoder để có thể trả xung về vi điều khiển giúp xác định vị trí, vận tốc,… và thành Động cơ DC giảm tốc.

Về cách điều khiển thì động cơ DC giảm tốc GA25 Encoder sử dụng Driver như động cơ DC thường để điều khiển công suất động cơ, tốc độ và đảo chiều: L298, L293,…, chỉ có điểm khác biệt là có thêm phần encoder để có thể hồi tiếp (feedback) xung về Vi điều khiển, từ đó vi điều khiển tác động lại động cơ qua mạch công suất sử dụng các thuật toán điều khiển như PID,… để điều khiển tốc độ, vị trí,…

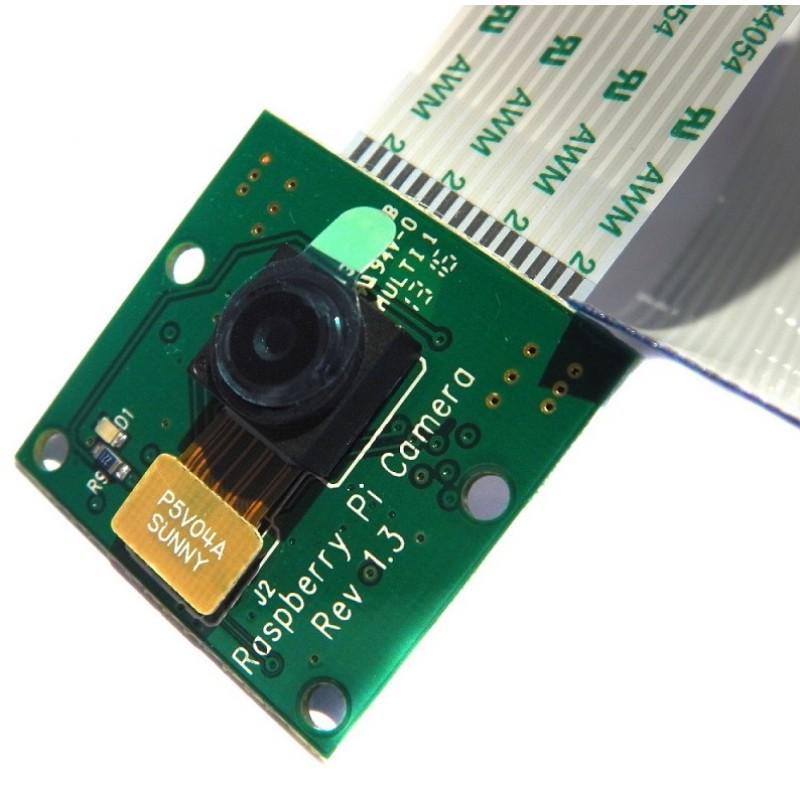
Hình ‑ Động cơ encoder G25

**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Tốc độ không tải | 1360rmp |
| Điện áp cấp cho động cơ hoạt động | 3-12V |
| Điện áp cấp cho encoder hoạt động | 3.3V |
| Đĩa encoder | 11 xung, 2 kênh A-B |
| Đường kính động cơ | 25mm |
| Đường kính trục | 4mm |
| Trọng lượng | 104g |

Bảng ‑ Thông số kĩ thuật động cơ encoder G25

### Camera pi v1.3 :

-Camera Raspberry Pi cắm trực tiếp vào đầu nối CSI trên Raspberry Pi. Nó có thể cung cấp hình ảnh độ phân giải tinh thể rõ nét 5MP hoặc quay video HD 1080p ở tốc độ 30 khung hình / giây! Tùy chỉnh được thiết kế và sản xuất bởi Tổ chức Raspberry Pi ở Anh, Camera Raspberry Pi có cảm biến Omnivision 5647 5MP trong một module lấy nét cố định. Module gắn với Raspberry Pi, bằng cách sử dụng cáp 15 Pin Ribbon, với Giao diện nối tiếp camera MIPI 15 chân chuyên dụng (CSI), được thiết kế đặc biệt để giao tiếp với máy ảnh. Bus CSI có khả năng tốc độ dữ liệu cực cao và nó mang dữ liệu điểm ảnh tới bộ xử lý BCM2837. Camera có nhiều ưu điểm như thu nhận hình ảnh sắc nét, kích thước nhỏ gọn, giá thành tương đối rẻ so với các dòng camera cùng loại.

Hình ‑ Camera pi V1.3

**Thông số kĩ thuật**

|  |  |
| --- | --- |
| Độ phân giải | 2592x1944 ( 5 megapixel ) |
| Ống kính | F = 3,57mm, f/2.8 |
| Góc nhìn | 65o |
| Phạm vi lấy nét | 0,69m đến vô cực （ở mức 1,38m) |
| Hỗ trợ | 1080p @ 30 khung hình / giây với codec H.264 (AVC) , 720p @ 60fps và 640x480p @ 60/90 khung hình / giây |
| Giao diện | CSI |
| Kích thước | 25 mm x 25 mm x 10 mm (0,98 "x 0,98" x 0,39 ") |
| Trọng lượng | khoảng 2,8g |

Bảng ‑ Thông số kĩ thuật camera pi v1.3

### Module Sim 800A :

-SIM800A là một module có hai tần số GSM/GPRS. Hiệu suất ổn định, bề ngoài nhỏ gọn, hiệu quả chi phí cao, đáp ứng được nhu cầu của khách hàng. Module thích hợp để phát triển các dự án truyền tin qua điện thoại, định vị,...

-GSM Module Sim800A là một sản phẩm do AT-COM phát triển nhằm giúp người sử dụng có thể khai thác các tính năng của Sim800A một cách dễ dàng. Board hỗ trợ ngõ ra của dễ kết nối với các dòng vi điều khiển như PIC, AVR, ARM, Arduino để phát triển các ứng dụng điều khiển, giám sát qua môi trường mạng GSM, GPRS. Ngõ ra RS232 giúp giao tiếp máy tính và lập trình cho Module Sim800A thông qua tập lệnh AT COMMAND



**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Tần số hoạt động | 900/1800Mhz GMS/GPRS |
| Điện áp hoạt động | 4.5-5VDC |
| Dòng khi ở chế độ chờ | 10mA trở lên |
| Dòng khi hoạt động | 100Ma – 2A |
| Chuẩn giao tiếp | UART |
| Kích thước | 2.5cm x 3.1cm |

**Sơ đồ chân :**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Chân | Kí hiệu | Mô tả |
| 1 | GND | Chân đất 1 |
| 2 | GND | Chân đất 2 |
| 3 | VCC | Nguồn dương cấp 4.5~5VDC cấp Module Sim800A hoạt động. |
| 4 | BAT | Nếu sử dụng nguồn 4.2VDC, BAT là chân để cấp nguồn |
| 5 | TX | Chân truyền UART |
| 6 | RX | Chân nhận UART |

### Module GPS Neo-6m :

-Module GPS NEO-6M là module định vị toàn cầu sử dụng hệ thống vệ tinh GPS của Mỹ. Module GPS NEO-6M cho tốc độ xác định vị trí nhanh và chính xác, có nhiều mức năng lượng hoạt động, phù hợp với các ứng dụng chạy pin.

-Module Định Vị GPS NEO-6M kích thước nhỏ gọn, tiêu thụ điện năng thấp thích hợp cho xe hãng, thiết bị cầm tay như PDA, giám sát phương tiện, video máy ứng dụng và hệ thống định vị di động khác, các ứng dụng của GPS là nhất lựa chọn tốt của sự lựa chọn.

**Thông số kĩ thuật :**

|  |  |
| --- | --- |
| Nguồn hoạt động | 3.3-5V |
| Dòng hoạt động bình thường | 50Ma |
| Dòng hoạt động ở trạng thái tiết kiệm | 30Ma |
| Chuẩn giao tiếp | UART |
| Kích thước | 39x25.5 mm |

**Sơ đồ chân**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Chân | Kí hiệu | Mô tả |
| 1 | VCC | Điện áp hoạt động từ 3,3V-5V |
| 2 | RX | Chân nhận UART |
| 3 | TX | Chân truyền UART |
| 4 | GND | Chân đất |

## THIẾT KẾ:

### 3.3.1 PHẦN CỨNG

**Yêu cầu đặc ra:**

-Dựa vào những yêu cầu của hệ thống đòi hỏi bộ xử lí trung tâm tính toán nhanh, dung lượng lớn, nhỏ gọn, có khả năng giao tiếp với nhiều đối tượng và thiết bị cảm biến khác nhau, sử dụng được nhiều giao thức giao tiếp, với những yêu cầu đó thì kit STM32F103T8C6 đã đáp ứng được những yêu cầu này.

-Sử dụng kit Raspberry Pi để thực hiện việc nhận dạng biển báo giao thông vì là một máy tính nhúng có hỗ trợ đầy đủ các phần mềm lập trình và dễ dàng giao tiếp với các vi điều khiển khác, hỗ trợ giao tiếp camera.

-Bên cạnh đó, thiết bị phải đảm bảo các chức năng :

+Hoạt động ổn định, thời gian trễ thấp.

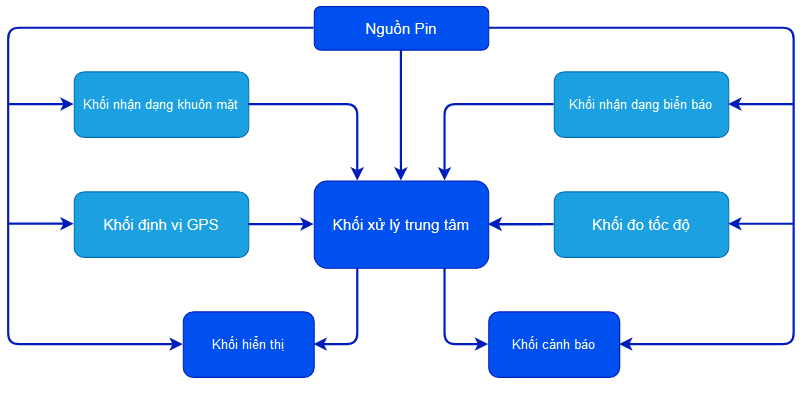
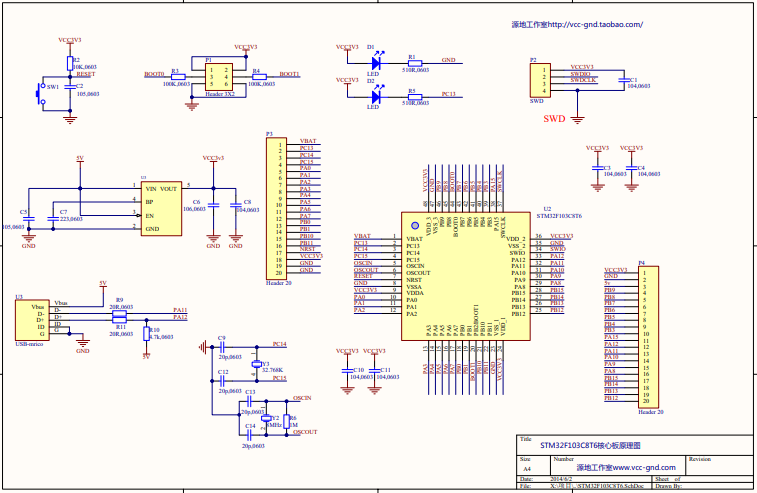
+Nhận dạng các biển báo giao thông, kết hợp với đo tốc độ và đưa ra cảnh báo nếu vượt quá tốc độ cho phép.

+Nhận dạng các biển báo và đo tốc độ phải có độ chính xác trên 90%.

+Thiết kế tiết kiệm năng lượng,gọn gàng,hoạt động ổn định, thời gian trễ thấp.

**Sơ đồ khối hệ thống :**

Dựa vào những yêu cầu đưa ra, sơ đồ khối toàn hệ thống của thiết bị như sau :



Hình ‑ STM32F103 Skematic

**Chức năng :**

Mỗi khối trong hệ thống đảm nhận một nhiệm vụ cụ thể và được chia làm ba nhóm.

Nhóm thu nhận và mã hóa thông tin gồm : Khối nhận dạng khuôn mặt thực hiện chức năng thu nhận hình ảnh và nhận dạng xem khuôn mặt mà hệ thống đang thu nhận được có phải là chủ nhân của thiết bị hay không, khối sẽ trả về cụ thể hai thông tin : người quen ( positive ) và trộm ( negative ). Khối nhận dạng biển báo giao thông thực hiện chức năng thu nhận hình ảnh và nhận dạng các biển báo giao thông gặp trên tuyến đường mà thiết bị đi qua từ đó mã hóa thành tín hiệu cụ thể và gửi về bộ điều khiển. Khối định vị GPS có chức năng xác định vị trí hiện tại của thiết bị bằng cách thu nhận các tín hiệu từ vệ tinh trong không gian và mã hóa thành thông tin cụ thể. Khối đo tốc độ được lắp đặt gần bánh xe và bánh xe của xe máy sẽ gặp lắp một thanh nam châm để tạo ra từ trường từ đó sử dụng nguyên lí định luật Hall để đó số vòng quay và tính tốc độ.

Nhóm giao tiếp với người dùng gồm : Khối hiển thị và khối cảnh báo. Khối hiện thị sẽ hiện các các thông tin về biển báo giao thông mà thiết bị vừa thu nhận được và tốc độ hiện tại của xe để người dùng có thể quan sát và lấy thông tin. Khối cảnh báo có chức năng phát ra tín hiệu còi để cảnh báo khi gặp các trường hợp như xe vượt quá tôc độ mà biển báo cho phép, khuôn mặt xác định được trên hệ thống đang là một người lạ. Ngoài ra, hệ thống sẽ liên tục gửi tin nhắn SMS về điện thoại của chủ xe với nội dụng là vị trí của xe hiện tại nếu không nhận ra chủ xe.

Nhóm xử lý chính là khối xử lý trung tâm. Là khối có chức năng quan trọng nhất trong hệ thống. Khối sẽ thu nhận tất cả các tín hiệu từ Nhóm thu nhận và mã hóa thông tin từ đó kết hợp các thông tin có được để đưa ra các quyết định điều khiển phù hợp cho thiết bị và điều khiển Nhóm giao tiếp với người dùng để hiện thị thông tin cụ thể.

Nguồn cung cấp chính cho toàn hệ thống là nguồn Pin, có thể sạc lại sau mỗi lần sử dụng.

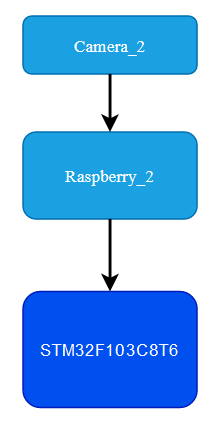
#### Khối nhận dạng biển báo :

Khối nhận dạng biển báo giao thông gồm một camera và một kit Raspberry Pi 4. Camera pi v1.3 là loại camera chuyên dụng cho các dòng Raspberry, giao tiếp với Raspberry thông qua cổng CSI trên board. Nhiệm vụ chính của camera là thu nhận hình ảnh thực tế từ môi trường bên ngoài và truyền hình ảnh này về cho Raspberry. Từ hình ảnh nhận được từ camera, Raspberry sẽ tiến hành chạy các thuật toán để phân tích, xử lí hình ảnh và trích xuất thành thông tin cụ thể và tín hiệu logic. Sau khi đã mã hóa hình ảnh thành thông tin sẽ tiến hành gửi dữ liệu này về STM32F103C8T6 thông qua giao tiếp bằng các chân GPIO.

|  |  |
| --- | --- |
| Raspberry\_1 ( Output ) | STM32F103C8T6 ( Input ) |
| GPIO\_4 | PA1 |
| GPIO\_17 | PA0 |
| GPIO\_27 | PC14 |
| GPIO\_22 | PC15 |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| GPIO\_4 | GPIO\_17 | GPIO\_27 | GPIO\_22 | Mô tả |
| 0 | 0 | 0 | 0 | None |
| 0 | 0 | 0 | 1 | Biển báo tốc độ tối đa 20 km/h |
| 0 | 0 | 1 | 0 | Biển báo tốc độ tối đa 50 km/h |
| 0 | 0 | 1 | 1 | Biển báo tốc độ tối đa 70 km/h |
| 0 | 1 | 0 | 0 | Biển báo tốc độ tối đa 100 km/h |
| 0 | 1 | 0 | 1 | Biển báo chỉ đi thẳng |
| 0 | 1 | 1 | 0 | Biển báo chỉ đi rẽ phải |
| 0 | 1 | 1 | 1 | Biển báo chỉ rẽ trái |
| 1 | 0 | 0 | 0 | Biển báo đi thẳng và rẻ phải |

#### Khối nhận dạng khuôn mặt :



Khối nhận dạng khuôn mặt cũng có cấu trúc tương tự như khối nhận dạng biển báo giao thông như trên bao gồm một camera pi v1.3 và một kit Raspberry pi 4. Nguyên lí hoạt động cũng tương tự như vậy, Raspberry sẽ nhận các hình ảnh từ camera và hiện mã hóa sau đó gửi tín hiệu sang STM32F103C8T6.

|  |  |
| --- | --- |
| Raspberry ( Output ) | STM32F103C8T6 ( Input ) |
| GPIO\_17 | PB12 |
| GPIO\_27 | PB13 |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| GPIO\_17 | GPIO\_27 | Mô tả |
| 0 | 0 | None |
| 0 | 1 | Positive ( chủ xe ) |
| 1 | 0 | Negative ( kẻ trộm ) |
| 1 | 1 | None |

#### Khối đo tốc độ :

Khối đo tốc độ có chức năng xác định vận tốc hiện tại của xe. Khối gồm có một cảm biến Hall được đặt gần sườn bánh xe và một nam châm gắn trên căm bánh xe. Cảm biến Hall ghi nhận khoảnh khắc nam châm đi qua cảm biến để từ đó gửi tín hiệu về bộ điều khiển. STM32103C8T6 nhận được tín hiệu này sẽ tính toán thời gian đi hết một vòng của bánh xe ( nam châm ) bằng cách áp dụng ngắt ngoài và bộ đinh thời Systick để tính thời gian 2 lần ngắt đó. Từ đó áp dụng công thức để tính được vận tốc hiện tại của xe.

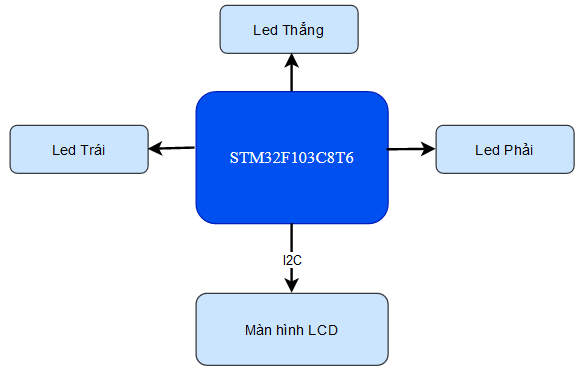
|  |  |
| --- | --- |
| STMF103C8T6 | Cảm biến Hall |
| PB0 | D0\_HALL |

#### Khối định vị GPS :

Khối định vị GPS có chức năng xác định vị trí của thiết bị dựa trên nguyên lí hoạt động của các hệ thông GPS. Khối gồm có một module GPS Neo đóng vai trò là phần sử dụng trong hệ thống GPS. Sau khi thiết bị được khởi động, module sẽ liên tục nhận các tín hiệu được gửi từ vệ tinh. Từ các tính hiệu thông tin nhận từ vệ tinh. Nodule GPS neo sẽ gửi các thông tin này sang STM32F103C8T6 thông qua giao tiếp truyền thông nối tiếp UART. STM32F103C8T6 khi nhận được các thông tin này sẽ chọn lọc và mã hóa thông tin dựa tên tiêu chuẩn GPS... để xác định được kinh độ và vĩ độ từ đó kết hợp với công cụ Google Maps để xác định vị trí hiện tại.

|  |  |
| --- | --- |
| STMF103C8T6 | Module GPS neo |
| PA9 | UART\_TX\_GPS |
| PA10 | UART\_RX\_GPS |

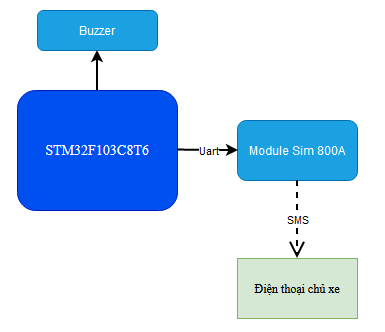
#### Khối hiển thị :



Khối hiển thị có chức năng hiển thị thông tin giúp người dùng nắm bắt được những thông tin mà thiết bị đang thu được từ đó đưa ra những quyết định hợp lí khi tham gia giao thông. Khối hiển thị sẽ nhận tín hiệu từ khối điều khiển trung tâm để hiển thị thông tin, khối bao gồm ba dãy led và một màn hình LCD14X2 sử dụng driver HD44780 kết nối với module I2C-LCD để dễ dàng trong việc lập trình và thiết kế. Ba dãy led sẽ hiển thị thông tin của các biển báo chỉ đường tương ứng với ba hướng thẳng, trái và phải. Led hướng nào sáng tương ứng với cho phép hướng đó được rẽ. Màn hình LCD có hai dòng, mỗi dòng 16 kí tự : dòng một hiển thị thông tin của các biển báo tốc độ thu được, dòng hai sẽ hiển thị tốc độ hiện tại của xe. Ngoài ra, hệ thống còn có một nút nhấn để điều khiển chế độ hiển thị của màn hình gồm tốc độ, quãng đường, thời gian.

|  |  |
| --- | --- |
| STMF103C8T6 | Ngoại vi |
| PB1 | Button\_Mode |
| PA4 | Led\_Thang |
| PA5 | Led\_Trai |
| PA6 | Led\_Phai |
| PB6 | SCL\_LCD |
| PB7 | SDA\_LCD |

#### Khối cảnh báo :



Khối cảnh báo chức năng quan trọng đưa ra các tín hiệu cảnh báo để cho người dùng biết được sự vi phạm của mình khi tham gia giao thông và trường hợp phương tiện giao thông phát hiện người lạ đến xe. Khối sẽ được điều khiển khởi khối điều khiển trung tâm, nhận tín hiệu từ bộ điều khiển và đưa ra cảnh báo. Khối cảnh báo bao gồm một Buzzer và một module sim 800A có tích hợp thẻ sim. Buzzer là một thiết bị phát ra âm thanh cảnh báo thông tin trong các thiết bị điện tử, Buzzer sẽ phát âm thanh cảnh báo trong trường hợp : người điều khiển phương tiện vượt quá tốc độ cho phép của biển báo tốc độ, phát hiện ra người lạ trong khu vực điều khiển xe. Buzzer sẽ tự động tắt khi người dùng đã di chuyển đúng tốc và không còn phát hiện người lạ. Module sim có tác dụng là khi phát hiện có người lạ sẽ gửi tin nhắn SMS với nội dung cảnh báo và vị trí hiện tại của phương tiện đến điện thoại chủ xe. Tin nhắn SMS sẽ được cập nhập và gửi liên tục ( khoảng 15 lần phát hiện trộm liên tiếp ) đến điện thoại người dùng. Thiết bị sẽ dừng việc gửi tin khi phát hiện đúng khuôn mặt của chủ xe.

|  |  |
| --- | --- |
| STMF103C8T6 | Ngoại vi |
| PB9 | Buzzer |
| PA2 | UART\_TX\_SIM |
| PA3 | UART\_RX\_SIM |

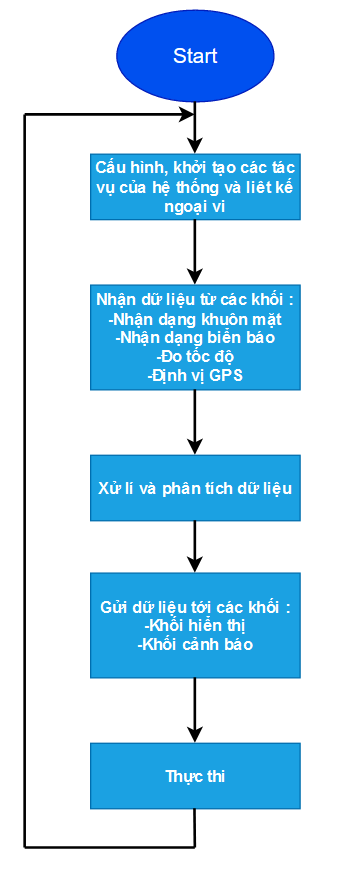
#### Khối xử lí trung tâm :

Khối xử lý trung tâm có vai trò quan trọng nhất trong hệ thống. Từ những yêu cầu đặc ra ban đầu, khối xử lý trung tâm được sử dụng trong hệ thống là kit STM32F103C8T6, kit có hiệu năng cao vì thế sẽ làm tốt nhiệm vụ quản lí, giám xác, giao tiếp tiếp với các khối các trong hệ thống. STM32F103C8T6 kết nối tất cả các khối lại với nhau và giao tiếp với các khối giao nhiều phương thức khác nhau như uart, i2c, gpio. Nhận tín hiệu từ các khối ở nhóm “thu nhận và mã hóa thông tin”, sau đó tổng hợp lại tất cả các tín hiểu nhận được và sẽ thực hiện phân tích dữ liệu để truyền tín hiệu đến nhóm “giao tiếp với người dùng” để người dùng sử dụng hệ thống.

### PHẦN MỀM

**Sơ đồ giải thuật :**

-Chương trình chính :



* Nguyên lý : +) Khi bắt đầu chương trình thì việc đầu tiên là sẽ cấu hình toàn cục cho cả hệ thống, việc này bao gồm : khởi tạo xung nhịp, kích hoạt các tác vụ như ngắt ngoài, Systick timer, uart, i2c, input/output…Tiếp theo là sẽ khởi tạo cho các ngoại vi hoạt động như LCD, cảm biến, mạch điều khiển…Cuối cùng là khởi tạo các biến lưu trữ dữ liệu để hoàn thành việc khởi tạo ban đầu.

+) Sau đó chương trình sẽ đi vào phần thực thi chương trình chính là một vòng lập vô hạn. Trong chương trình chính, bộ xử lí trung tâm sẽ liên tục 2 công việc : một đọc giá trị từ cảm biến sau đó thực hiện các phép đo và tính toán để tìm được các giá trị thời gian, vận tốc ,quãng đường; hai là nhận các tín hiệu biển báo giao thông được gửi về từ khối xử lí hình ảnh.

+)Sau khi đã có được dữ liệu thì sẽ tiếp giao tiếp với người dùng thông qua LCD và sẽ bật loa cảnh báo nếu tốc độ vượt quá giới hạn và tắt loa khi đúng tốc độ cho phép.

#### Chương trình nhận dang biển báo giao thông :

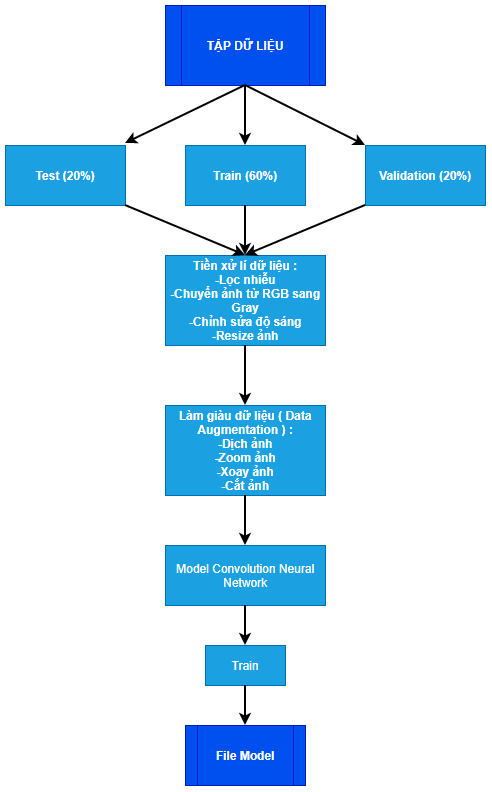
Dựa trên những yêu cầu đặc ra và cấu hình phần cứng của thiết bị. Phương pháp để thực hiện chương trình nhận dạng biển báo giao thông được chia làm hai bài toán :

+) Một là phát hiện và khoanh vùng được vị trí biển báo từ ảnh đầu vào. Phương pháp được lựa chọn để sử dụng là phát hiện cạnh bằng biến đổi Hough.

+)Hai là phân loại các biển báo giao thông phát hiện được. Phương pháp được lựa chọn để sử dụng là mô hình phân loại sử dụng mạng neural tích chập.

Việc sử dụng mô hình mạng nơ-ron tích chập cho việc phân loại gồm hai quá trình là huấn luyện và phân loại.

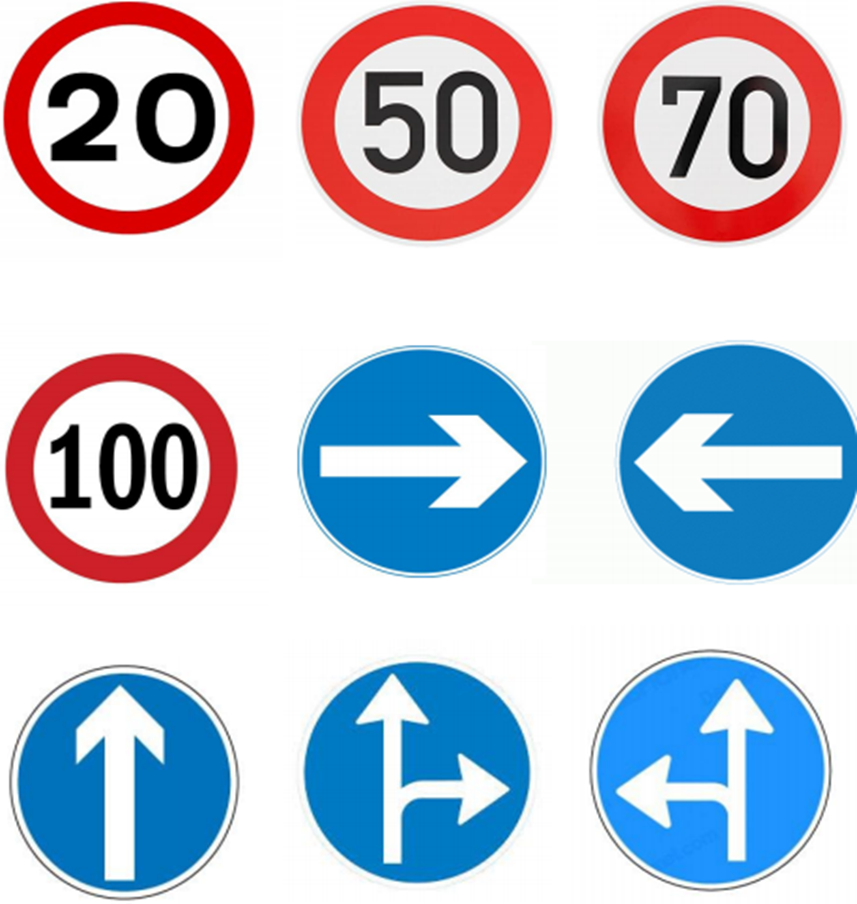
* **Huấn luyện :**



Hình Sơ đồ huấn luyện mô hình mạng Nơ-ron tích chập

**Giải thích :**

**B1** : Từ tập dữ liệu đầu vào gồm 9 thư mục ảnh tương ứng với các biển báo giao thông cơ bản được sử dụng trong đề tài. Ta tiến hành phân loại thành ba tập dữ liệu gồm :



* Mục lục các biển báo :

|  |  |
| --- | --- |
| ClassID | Biển báo |
| 0 | Speed Limit 20 km/h |
| 1 | Speed Limit 50 km/h |
| 2 | Speed Limit 70 km/h |
| 3 | Speed Limit 100 km/h |
| 4 | Turn Right Ahead |
| 5 | Turn lef Ahead |
| 6 | Only ahead |
| 7 | Straight or Right |
| 8 | Straight or left |

+)Tập Training : Chiếm 60% dữ liệu trong tập ban đầu, dữ diệu trong tập Training được sử dụng để huấn luyện trong quá trình huấn luyện mô hình mạng nơ-ron tích chập. Đây chính là tập dữ liệu mà mô hình sử dụng để học và rút trích được những đặc điểm quan trọng để ghi nhớ lại.

+)Tập Test : Chiếm 20% dữ liệu trong tập dữ liệu ban đầu, dữ liệu trong tập Test được sử dụng để kiểm tra khi mô hình đã huấn luyện xong nhằm kiểm tra mô hình có đạt tiêu chuẩn như yêu cầu đặt ra hay không. Bộ dữ liệu này được sử dụng để tính toán độ chính xác hoặc sai số của mô hình dự đoán đã được huấn luyện. Tập dữ liệu Test tốt nhất nên là tập dữ liệu độc lập với tập Traning, điều này giúp cho việc đánh giá trở nên khách quan hơn.

+)Tập Validation : Chiếm 20% dữ liệu trong tập dữ liệu ban đầu, dữ liệu trong tập Validation có chức năng tương tự tập Test, tuy nhiên dữ liệu trong tập Validation được sử dụng khi quá trình huấn luyện đang diễn ra. Mục đích sử dụng tập Validation nhằm trách việc mô hình sau khi huấn huyện rơi vào các tình trạng Overfitting và Underfitting. Từ đó, tập Validation ta sẽ đánh giá và đưa ra tập dữ liệu phù hợp nhất sau mỗi lần huấn luyện.

**B2** : Tiếp theo ta thực hiện tiền xử lý dữ liệu để cho dữ liệu trở nên tốt hơn và đạt đúng tiêu chuẩn đầu vào mà mô hình mạng nơ-ron tích chập yêu cầu.

**B3** : Trong có mô hình Deep learning thì vấn đề dữ liệu đóng vai trò rất quan trọng. Do đó, ta cần rất nhiều dữ liệu để cho mô hình được huấn luyện một cách tốt nhất và vì dữ liệu thu thập có giới hạn nên việc áp dụng kĩ thuật tăng cường dữ liệu ( data augmentation ) là hết sức cần thiết. Các kĩ thuật để tăng cường dữ liệu trong chương trình : dịch, phóng to, thu nhỏ, cắt, xoay ảnh. Sau quá trình này, số dữ liệu tăng đáng kể so với dữ liệu gốc trong ba tập ban đầu. Sẵn sàng cho đưa vào mô hình mạng nơ-ron tích chập để huấn luyện.

**B4 :** Sau khi đã hoàn tất các quá trình chuẩn bị dữ liệu, ta tiến hành xây dựng mạng nơ-ron tích chập để tiến hành huấn luyện.

|  |  |
| --- | --- |
| Input shape | 32x32x3 |
| Convolution layer | Kernel 5x5x3 , stride = 1 ,no padding, number of filter = 60, Activation='relu'. |
| Convolution layer | Kernel 5x5x3 , stride = 1 ,no padding, number of filter = 60, Activation='relu'. |
| Maxpooling layer 1 | Pooling size 2x2,stride = 2,padding = “same”. |
| Convolution layer | Kernel 3x3x3 , stride = 1 ,no padding, number of filter = 30, Activation='relu'. |
| Convolution layer | Kernel 3x3x3 , stride = 1 ,no padding, number of filter = 30, Activation='relu'. |
| Maxpooling layer 2 | Pooling size 2x2,stride = 2,padding = “same”. |
| Drop out | P = 0.5 |
| Flatten output |  |
| Fully connected 1 | Activation='relu'. |
| Drop out | P = 0.5 |
| Fully connected 2 | Activation='softmax' |

Cấu hình của Convolution Neural Network dùng cho quá trình huấn luyện model :

Bảng ‑ Cấu hình Convolution Neural Network để huấn luyện

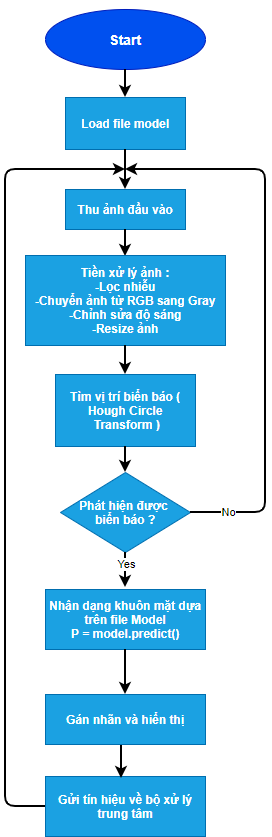
Mô hình gồm có mạng nơ-ron dùng sử dụng để huấn luyện gồm có 8 lớp. 6 lớp đầu tiên có nhiệm vụ trích xuất đặc trung của các dữ liệu, gồm 2 tầng : thứ tự lần lượt là 2 lớp Convolution và 1 lớp Maxpooling. Các lớp Convolution sẽ quét sạch dữ liệu để thu được các đặc trung và lớp Maxpooling gộp các thu nhỏ và gộp các dữ liệu quan trọng. 2 lớp còn lại là 2 lớp Fully connected, trước mỗi lớp Fully connected ta sử dụng thêm kĩ thuật Drop-out để tránh trường hợp mô hình bị tình trạng Overfitting. Đây là các lớp đầu ra của mạng, lớp Fully connected kết nối tất cả các đặc trung từ các lớp phía trước để đưa ra một đầu ra cụ thể. Lớp Output tương ứng với lớp Fully connected cuối cùng là 1 mảng gồm 9 phần tưởng, mỗi phần tử tương ứng với 9 kết quả xác suất nhận dạng của các biển báo giao thông.

**B4** : Thực hiện cấu hình thông số cho quá trình training :

* Kích thước ảnh đầu vào = 32x32
* Tỷ lệ học ( learning rate ) = 0.001
* Số lần lặp epochs = 10
* Số ảnh đưa vào mỗi epochs ( batch\_size ) = 50
* Step\_per\_epochs = 2000
* Lựa chọn chiến lược tối ưu Adam

**B5** : Sau khu quá trình huấn luyện hoàn thành, ta sẽ thu được một file mô hình dưới định dạng \*.p. Trong file sẽ chứa tất cả các đặc trưng của ảnh mà trong quá hình huấn luyện mô hình đã học được, để từ toán thực hiện quá trình phân loại ảnh.

* **Nhận dạng và Phân loại :**



**Giải thích :**

**B1 :** Thực tiến tải file mô hình \*.p để phục vụ cho việc dự đoán trong quá trình phân loại.

**B2 :** Đọc ảnh đầu vào. Ảnh đầu vào là ảnh mà camera thu được từ thực tế sau đó truyền đến Rasperry Pi để xử lý.

**B3 :** Tiến hành tiền xử lý ảnh. Cũng giống như quá trình huấn luyện, ta cần quá trình tiền xử lý để cho chất lượng hình ảnh tốt hơn cũng như phù hợp với yêu cầu của file mô hình đã huấn luyện ( ở giai đoạn huấn luyện là mạng nơ-ron tích chập ) và những yêu cầu thiết đáp ứng điều kiện để chuyển sang vùng không gian Hough.

**B4 :** Sau khi ảnh đầu vào được tiền xử lý, ta tiến hành chuyển đổi không gian ảnh ban đầu sang không gian Hough. Sau khi bức ảnh đã được chuyển sang không gian Hough, ta sử dụng kĩ thuật Hough Line cụ thể ở đây là Hough Cirle để phát hiện được vị trí biển báo trong ảnh.

**B5 :** Sau khi áp dụng kĩ thuật biến đổi Hough, nếu phát hiện được biển báo ( tương ứng với hình tròn gồm tâm và bán kính ). Ta sẽ tiến hành khoanh vùng để theo dõi biển báo và cắt phần biển báo từ bức ảnh để chuẩn bị đưa vào bước nhận dạng cuối cùng. Ngược lại, Nếu như thuật toán không phát hiện được biển bảo ( tương ứng với việc không trả về tâm và bán kính của bất kì hình tròn nào trong ảnh ) thì ta không cần thực hiện việc dự đoán cuối cùng nữa mà quay lại để đọc 1 frame ảnh đầu vào mới và tiếp tục quá trình xử lý.

**B6 :** Khi đã phát hiện được vị trí và cắt biển báo từ ảnh đầu vào. Ta sử dụng hàm model.predict() được cung cấp bởi Keras để tiến hành dự toán biển báo thuộc loại biển báo nào dựa trên file mô hình ( file mô hình được huấn luyện từ mạng nơ-ron tích chấp và tập dữ liệu ban đầu trong quá hình huấn luyện ).

**B7 :** Sau khi dự đoán xong, ta tiến hành gắn nhãn cho ảnh và hiển thị.

**B8** : Mã hóa thông tin biển báo về tín hiệu và gửi tín hiệu về bộ xử lý trung tâm thông qua giao tiếp GPIO. Tiếp tục quay lại bức thu nhận ảnh đầu vào để xử lý các ảnh đầu vào tiếp theo.

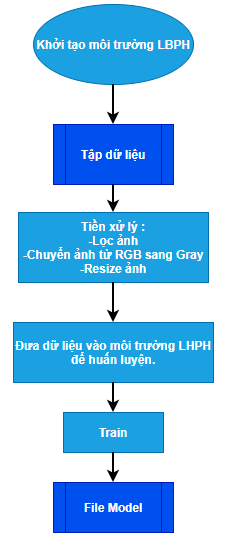
#### Chương trình nhận dạng khuôn mặt người dùng :

Cũng giống như chương trình nhận dạng biển báo giao thông, chương trình nhận dạng khuôn mặt người dùng cũng được chia làm hai toán :

+)Một là phát hiện và khoanh vùng được vị trí khuôn mặt từ ảnh đầu vào. Phương áp được lựa chọn để sử dụng là thuật toán phát hiện khuôn mặt Viola-Jones.

+)Hai là phân loại khuôn mặt có phải là người dùng thiết bị hay người lạ ( kẻ trộm ). Phương pháp được lựa chọn để sử dụng là phương pháp trích xuất đặc LBPH ( Local Binary Patterns Histogram ).

Phương pháp LBPH thực hiện cũng gồm hai quá trình là huấn luyện và phân loại.

* **Huấn luyện :**

**Giải thích :**

**B1 :** Để tiến hành quá trình trích xuất đặc trưng và train dữ liệu bằng phương pháp Local Binary Patterns Histogram, trước ta phải khởi tạo môi trường trong thuật toán. Thư viện OpenCV có hỗ trợ hàm : cv2.face\_LBPHFaceRecognizer\_create() để giúp cho việc khởi tạo sử dụng thuật toán Local Binary Patterns Histogram dễ dàng.

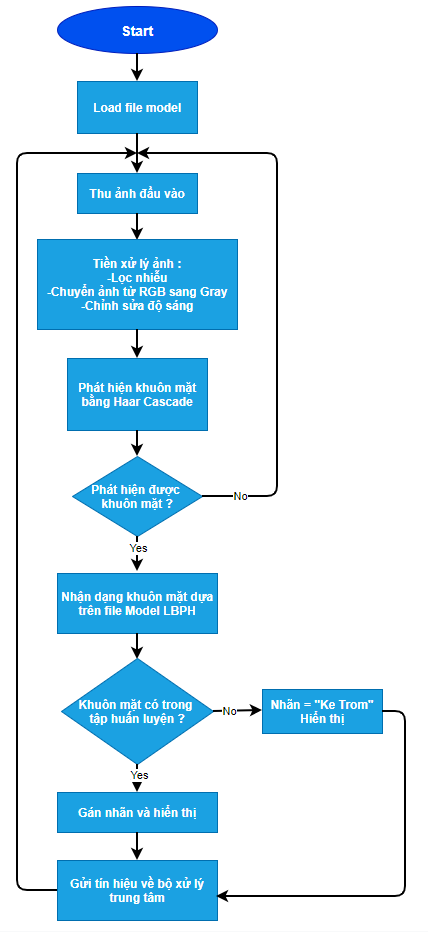
**B2 :** Tiếp theo tiến hành tải tập dữ liệu vào chương trình. Tập dữ liệu trong đề tài gồm một thư mục chứa ảnh khuôn mặt của người dùng ( có thể là nhiều thư mục với nhiều người dùng ), một thư mục chứa ảnh các khuôn mặt trụy trang như đeo khẩu trang, mặt nạ...được đưa vào nhóm là “người lạ”. Các như mục được đánh một nhãn số cố định.

**B3 :** Tiến hành tiền xử lý tập dữ liệu để cho dữ liệu trở nên tốt hơn và đạt dúng tiêu chuẩn đầu vào mà môi trường yêu cầu.

**B4 :** Sau khi dữ liệu đã được chuẩn hóa, ta tiến hành đưa toàn bộ dữ liệu vào môi trường Local Binary Pattern Histogram để trích xuất đặc trưng. Khi đã có được toàn bộ đặc trưng của bộ dữ liệu, bắt đầu quá trình huấn luyện.

**B5 :** Sau khi quá trình huấn luyện hoàn thành, ta sẽ thu được một file mô hình dưới định dạng \*.yml. Trong file sẽ chứa tất cả các đặc trưng của từng khuôn mặt được phân loại trong dữ liệu ban đầu, để từ đó thực hiện quá trình xác định khuôn mặt người dùng thiết bị.

* **Nhận dạng và phân loại :**



**Giải thích :**

**B1 :** Bước đầu tiên thực hiện chương trình là tải xuống hai file model. Một là phương pháp Haar-Cascade, file chứa của đặc trưng của khuôn mặt dùng chỉ phát hiện ra vị trí khuôn mặt. Opencv hỗ trợ hàm để thực hiện là cv2.CascadeClassifier() để ta có thể dễ dàng khởi tạo và tải lên file mô đồ để thực hiện thuật toán. Hai là phương pháp LBPH ( Local Binary Pattern Histogram ), file mô hình dùng để phân loại các khuôn mặt có trong tập dữ liệu đã được huấn luyện trong quá trình huấn luyện. Opencv hỗ trợ hàm để thực hiện : Varible = cv2.face.LBPHFaceRecognizer\_create() để khởi tạo và Varible.read() để tải file lên thực toán.

**B2 :** Đọc ảnh đầu vào. Ảnh đầu vào là ảnh mà camera thu được từ thục tế sau đó truyền đến Rasperry Pi để đưa vào quá trình xử lý.

**B3 :** Tiến hành tiền xử lý ảnh. Cũng giống như quá trình huấn luyện, ta cần quá trình tiền xử lý để cho chất lượng hình ảnh tốt hơn cũng như phù hợp với yêu cầu của file mô hình ( ở thuật toán này gồm 2 mô hình là : Haar Cascade và Local Binary Pattern Histogram).

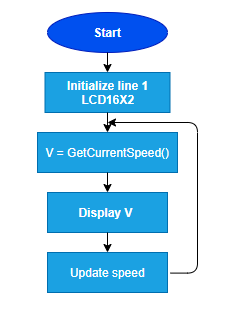
**B4 :** Nhận dạng khuôn mặt bằng thuật toán Haar Cascade. Nếu như thuật toán trả về vị trí của khuôn mặt, ta sẽ tiến hành cắt khuôn mặt ra khỏi hình ảnh và đưa đến quá trình phân loại. Ngược lại, nếu như thuật toán không phát hiện được khuôn mặt thì ta không cần thực hiện việc phân loại nữa mà quay lại đọc 1 frame ảnh đầu vào mới và tiếp tục quá trình xử lý.

**B5 :** Khi vị trí khuôn mặt được xác định. Ta sẽ tiến hành phân loại khuôn mặt dựa trên file mô hình LBPH đã được huấn luyện từ tập dữ liệu trước đó.

**B6 :** Sau khi dự đoán xong, ta tiến hành gán nhãn cho ảnh và hiển thị.

**B7 :** Mã hóa thông tin khuôn mặt về tín hiệu và gửi tín hiệu về bộ xử lý trung tâm qua giao tiếp GPIO. Tiếp tục quay lại bước thu nhân ảnh đầu vào để thực hiện lại quy trình.

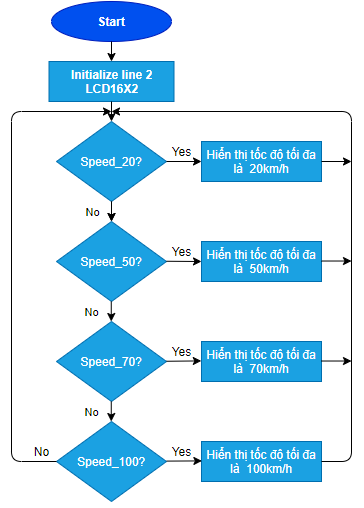
#### Chương trình hiển thị :

* Để đưa các thông tin có được từ bộ xử lý trung tâm đến người, ta sử dụng 1 màn hình LCD16x2 và 3 nhóm led.
* Hiển thị vận tốc hiện tại đang di chuyển :

**Giải thích :**

Hàng 1 của LCD có nhiệm vụ hiển thị tốc độ hiện tại của phương tiện. Bộ xử lý trung tâm sẽ nhận thông từ khối đo tốc độ và điều khiển LCD hiển thị. Tốc độ này sẽ luôn được bộ xử lý trung tâm cập nhập.

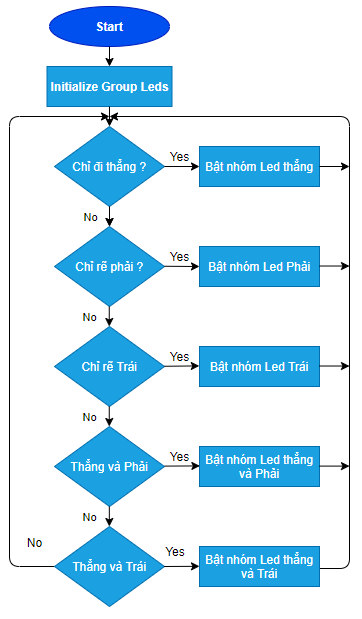
* Hiển thị thông tin biển báo tốc độ :



**Giải thích :**

Hàng 2 của LCD có nhiệm vụ hiển thị các biển báo tốc độ mà thiết bị thu nhận được. Bộ xử lý trung tâm sẽ nhận thông từ khối nhận dạng biển báo giao thông và điều khiển LCD hiển thị. Biển báo hiện tại sẽ được hiển thị cho đến khi bộ xử lý nhận được thông tin của biển báo mới.

* Hiển thị thông tin biển báo chỉ đường :



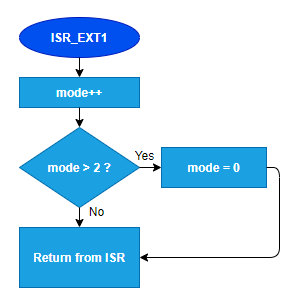
**Giải thích :**

Gồm có 3 nhóm led tương ứng với 3 hướng thẳng, trái và phải. Bộ xử lý trung tâm sẽ nhận thông từ khối nhận dạng biển báo giao thông và điều các khối led, khối led nào sáng tương ứng với hướng đó được cho phép đi chuyển. Trạng thái của các nhóm led sẽ giữ cho đến khi có tín hiệu biển báo mới.

* Điều chỉnh chế độ hiển thị :

Hệ thống có một một nút nhắn được nối với chân ngắt ngoài của vi điều khiển để điều khiển chế độ hiển thị. Hệ thống bao gồm 3 chế chế hoạt động : hiển thị thời gian, vận tốc và quãng đường.





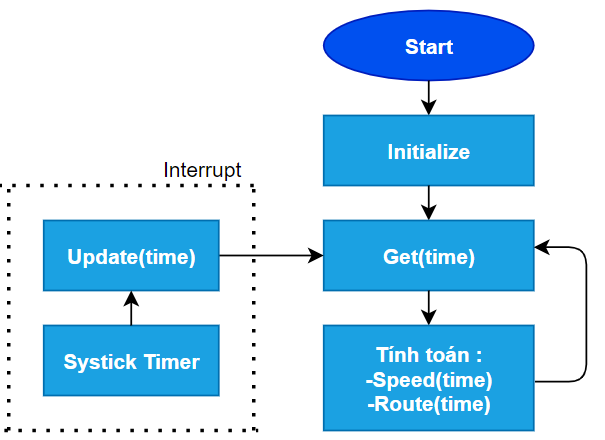
**Giải thích :**

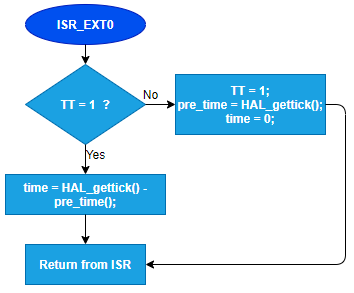
Khởi tạo ban đầu có biến mode = 0 ( hiển thị thời gian ). Khi người dùng nhấn nút thì biến mode sẽ tăng lên 1 đơn vị và hiển thị chế độ tương ứng. Biến mode sẽ luôn được cập nhập từ chương trình ngắt.

Chương trình ngắt có nhiệm vụ khi người dùng nhắn nút sẽ tạo sẽ tăng biến mode lên 1 đơn vị và trả về để phục vụ chế độ hiển thị.

#### Chương trình đọc cảm biến và đo tốc độ động cơ

* Đo tốc độ động cơ dựa trên nguyên lý nguyên lý từ trường Hall xảy ra giữa nam châm và cảm biến Hall. Ngắt ngoài sẽ xảy ra mỗi khi cảm biến Hall nhận từ trường ( nam châm đi qua cảm biến ). Để từ đó ta tính toán được thời gian đi được 1 vòng của bánh xe.
* Sử dụng bộ định thời Systick timer của STM32F103C8T6 để tính thời gian giữa hai lần ngắt.





**Giải thích :**

Đầu ra Digital ( chân D0 ) của cảm biến Hall được nối với chân ngắt ngoài 0 của vi điều khiển. Ban đầu khi chưa có từ trường, chân D0 tích cực thấp ( mức 0 ), khi gặp từ trường là một nam châm gắn trên bánh xe chân D0 sẽ tích cực cao ( mức 1) từ đó kích hoạt ngắt ngoài. Mỗi lần ngắt ngoài xảy ra, ta sẽ ghi lại thời gian của mỗi lần ngắt bằng hàm HAL\_gettick() ( hàm sẽ trả số ms để tính toán thời gian giữa 2 lần ngắt liên tiếp ( time(s) ). Từ đó, chương trình chính sẽ lấy giá trị biến time để tính ra các thông số : vận tốc và quãng đường theo công thức.

Vận tốc = time \* C \* 3.18 (km/h)

Quãng đường = Vòng \* C \* 1000 (km)

Với C = 2\*R\*3.14 : chu vi bánh xe.

R : bán kính của bánh xe.

#### Chương trình Cảnh báo :

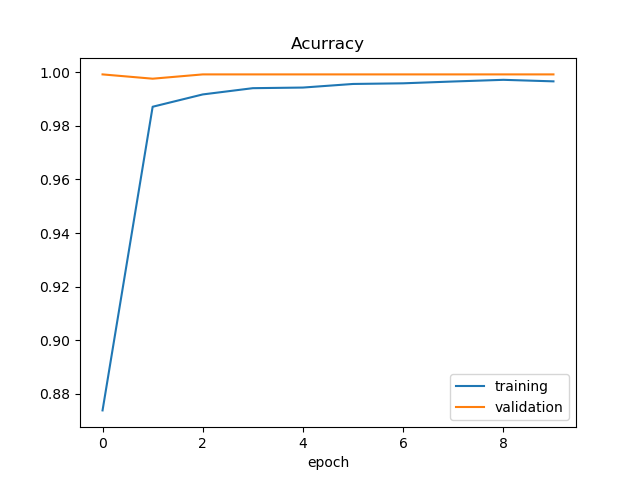
* Chương trình cảnh báo quá tốc độ :

# DỰ KIẾN KẾT QUẢ ĐẠT ĐƯỢC

## Kết quả sơ khởi đã đạt được :

Hệ thống dẫn dần hoàn thiện và đạt được một số kết quả :

* Huấn luyện thành công model CNN và nhận dạng được biển báo :

+)Kết quả mô hình khi hoàn thành huấn luyện :

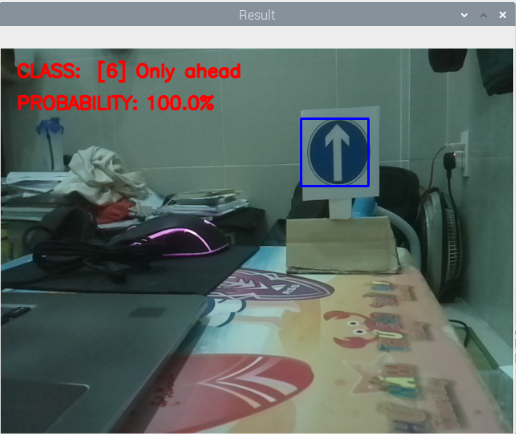
Hình ‑ Độ chính xác của model trong quá trình huấn luyện

Hình ‑ Sai số của model trong quá trình huấn luyện

+)Một số kết quả minh họa nhận dạng trên Raspberry :

Hình ‑ Kết quả minh họa biển báo 20km/h

Hình ‑ Kết quả minh họa biển báo 100km/h



Hình ‑ Kết quả minh họa biển báo “chỉ đi thẳng”

Hình ‑ Kết quả minh họa biển báo 20km/h

* Đo được thời gian quay của bánh xe từ đó tính được tốc độ.
* Thiết kế thành công bộ xử lí trung tâm điều khiển các khối chức năng.
* Hệ thống hoạt động ổn định.

## Kết quả dự kiến đạt được

Hệ thống sẽ phát triển thêm các chức năng thông minh sử dụng trí tuệ nhân tạo như cảnh báo nếu xe có chuyển động bất thường của các xe phía sau, phát hiện ngủ gật..Tích hợp thêm các cảm biến để hoàn thiện hệ thống hơn như cảnh báo nồn độ cồn, đo nhiệt độ xung quanh, gửi vị trí của xe về cho điện thoại thông qua module GPS và module Sim…

Đối với các hướng phát triển này và những kết quả đã thu được từ phần đề cương luận văn. Đến luận văn, dựa vào tính khả năng và tính khả thi của hệ thống sẽ hoàn thiện 100% hướng phát triển.

# KẾ HOẠCH THỰC HIỆN:

Với những yêu cầu đặt ra ban đầu. Tiến độ luận văn hiện tại đã hoàn thành được 50% trong đó bao gồm :

* Huấn luyện thành công model CNN, nhận dạng thành công biển báo trên kit Raspberry.
* Đo được thời gian quay của bánh xe, tính được tốc độ.
* Cảnh báo thành công khi vươt quá tốc độ cho phép.
* Đáp ứng đầy đủ các chế độ hiển thị
* Thiết kế thành công bộ xử lí trung tâm

Những nhiệm vụ còn lại của hệ thống bao gồm :

* Tìm hiểu giải thuật nhận dạng khuôn mặt, thuật toán cảnh báo ngủ báo gật.
* Tìm hiểu về các module SIM, GPS, nhiệt độ để tích hợp vào hệ thống.
* Tìm hiểu cách thức để cảnh báo khi phát hiện triển động bất ngờ của xe phía sau.
* Tích hợp lại với bộ xư lí trung tâm.
* Thiết kế bộ nguồn cho toàn hệ thống.

Thời gian thực hiện luận văn: 4 tháng

Kế hoạch:

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Nội dung | Tháng 2 | Tháng 3 | Tháng 4 | Tháng 5 |
| 1.Thuật toán nhận dạng khuôn mặt. | X |  |  |  |
| 2.Thuật toán cảnh báo ngủ gật | X | X |  |  |
| 3.Tìm hiểu về module Sim,GPS… |  | X |  |  |
| 4.Tìm hiểu chuẩn động bất ngờ của xe phía sau. |  |  | X |  |
| 5.Thiết kế bộ nguồn |  |  |  | X |
| 6.Hoàn thành báo cáo. |  |  |  | X |

Bảng ‑ Kế hoạch luận văn

# TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. <https://zingnews.vn/thi-truong-xe-may-viet-thay-doi-the-nao-sau-10-nam-post1032726.html>
2. <https://webvision.vn/giai-phap-cho-thuc-trang-giao-thong-viet-nam-hien-nay/>
3. <https://vamm.org.vn/thu-moi-tham-gia-nghien-cuu-khoa-hoc-nam-2017-voi-chu-de-vai-tro-cua-xe-may-trong-hien-tai-va-tuong-lai-tai-viet-nam/>
4. <https://irender.vn/y-nghia-va-vai-tro-cua-deep-learning/>
5. <https://viblo.asia/p/tensorflow-cho-nguoi-moi-bat-dau-eW65GwNx5DO>
6. Reference manual “STM32F101xx, STM32F102xx, STM32F103xx, STM32F105xx and STM32F107xx advanced Arm®-based 32-bit MCUs”
7. <https://khuenguyencreator.com/tong-quan-ve-vi-xu-ly-arm-cortex-m3-m4-m7-m9/>
8. <http://kdientu.duytan.edu.vn/media/109456/gioi-thieu-giao-thuc-i2c.pdf>
9. <https://cmcdistribution.com.vn/kien-thuc-cnc/giao-tiep-uart-la-gi-ung-dung-cua-uart-trong-cuoc-song/>
10. http://dammedientu.vn/hieu-ung-hall-gioi-thieu-cam-bien-hall-va-ung-dung/
11. <https://d2l.aivivn.com/chapter_convolutional-neural-networks/lenet_vn.html>
12. <https://dlapplications.github.io/2018-07-06-CNN/>