1. Chíp sử dụng

* Vi điều khiển: PIC24FJ128GA306 🡪 Dùng để phát triển protocol sau này
* Transceiver: MRF24J40MB

1. Các giao tiếp phần cứng
2. Giao tiếp transceiver MRF24J40MB
3. Giao tiếp chip nhớ EEPROM 25LC256
4. Giao tiếp UART1, 2
5. Giao tiếp cảm biến nhiệ độ - độ ẩm SHT10
6. Giao tiếp mạch điều khiển máy bơm: (Qua UART)