

BỘ CÔNG THƯƠNG

TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG THƯƠNG TP. HỒ CHÍ MINH

KHOA CÔNG NGHỆ CƠ KHÍ



BÁO CÁO:

**THỰC HÀNH TỰ ĐỘNG HÓA VÀ ROBOT
NGÀNH: CÔNG NGHỆ KỸ THUẬT CƠ ĐIỆN
TỬ**

GV: LƯƠNG QUỐC VIỆT

NHÓM 4

HỌ TÊN SINH VIÊN:

2025220351- PHAN CHÍ BẢO

2025223256- NGUYỄN VĂN NHÂN

2025223633- TRẦN NGUYỄN TIẾN PHÁT

2025230075- TRẦN QUÂN HUY

THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH, THÁNG 8 NĂM 2025

BỘ CÔNG THƯƠNG
TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG THƯƠNG TP. HỒ CHÍ MINH
KHOA CÔNG NGHỆ CƠ KHÍ



BÁO CÁO:
THỰC HÀNH TỰ ĐỘNG HÓA VÀ ROBOT
NGÀNH: CÔNG NGHỆ KỸ THUẬT CƠ ĐIỆN TỬ
GV: LƯƠNG QUỐC VIỆT
NHÓM 4

HỌ TÊN SV:

2025220351- PHAN CHÍ BẢO

2025223256- NGUYỄN VĂN NHÂN

2025223633- TRẦN NGUYỄN TIẾN PHÁT

2025230075- TRẦN QUÂN HUY

THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH, THÁNG 8 NĂM 2025

MỤC LỤC

CHƯƠNG 1: GIỚI THIỆU CHUNG.....	3
1.1. Mục tiêu của đề tài:	3
1.2. Giới thiệu các công cụ và ngôn ngữ:.....	3
Visual Studio Code:	3
Python:	3
Qt Designer:	3
CHƯƠNG 2: TỔNG QUAN VỀ CÁNHTAY ROBOT 6 BẬC TỰ DO	5
2.1. Tổng quan:.....	5
2.2. Nguyên lý hoạt động:.....	13
2.3. Động học của robot:.....	13
2.3.1. Động học thuận (Forward Kinematics):	13
2.3.2. Động học ngược (Inverse Kinematics):	13
CHƯƠNG 3: PHẦN CỨNG VÀ PHẦN MỀM HỆ THỐNG	14
3.1. Phần cứng:	14
3.2. Phần mềm:	15
CHƯƠNG 4: QUY TRÌNH LẬP TRÌNH VÀ ĐIỀU KHIỂN	15
4.1. Sơ đồ khối hệ thống:.....	15
→ [Giao diện Qt] → [Python Logic] → [Serial COM] → [Vi điều khiển] → [Động cơ Robot]	15
4.2. Thiết kế giao diện Qt:.....	15
<i>Hình 2: giao diện Qt điều khiển 4 bậc tự do.....</i>	<i>16</i>
4.3. Code điều khiển cánh tay robot:.....	16
4.3.1. Khởi tạo cổng Serial:	68
Code Python khởi động Serial	69
4.3.3. Liên kết GUI với logic:	70
cách hoạt động.....	72
4.4. Tích hợp Visual Studio:.....	72
CHƯƠNG 5: KẾT QUẢ, ĐÁNH GIÁ VÀ HƯỚNG PHÁT TRIỂN	73
5.1. Kết quả đạt được:	73
5.2. Đánh giá:	73

KẾT LUẬN.....	73
TÀI LIỆU THAM KHẢO.....	73

CHƯƠNG 1: GIỚI THIỆU CHUNG

1.1. Mục tiêu của đề tài:

- **Xây dựng phần mềm** điều khiển cánh tay robot 6DOF bằng Python, tích hợp GUI từ Qt Designer.
- **Tích hợp Visual Studio Code** để lập trình, quản lý dự án, và gỡ lỗi.
- **Kết nối phần mềm** với phần cứng robot thông qua giao tiếp Serial (UART) hoặc các giao thức khác.
- Thực hiện điều khiển **theo thời gian thực**, độ trễ thấp, thao tác mượt mà.
- Có khả năng **lưu và chạy lại** các kịch bản chuyển động.
- Việc kết hợp các công cụ này giúp xây dựng hệ thống điều khiển có tính ổn định, giao diện thân thiện và dễ mở rộng.

1.2. Giới thiệu các công cụ và ngôn ngữ:

Visual Studio Code:

- IDE phổ biến hỗ trợ nhiều ngôn ngữ, trong đó có Python.
- Cung cấp trình gỡ lỗi (debugger), quản lý gói, quản lý file dự án.
- Hỗ trợ trực tiếp tích hợp Git, giúp lưu trữ và chia sẻ mã nguồn dễ dàng.

Python:

- Ngôn ngữ lập trình bậc cao, cú pháp rõ ràng, thư viện phong phú.
- Có nhiều thư viện hỗ trợ robot: pyserial (giao tiếp Serial), numpy (tính toán), matplotlib (vẽ đồ thị), PySide6/PyQt5 (GUI).
- Dễ dàng chạy trên nhiều hệ điều hành (Windows, Linux, macOS).

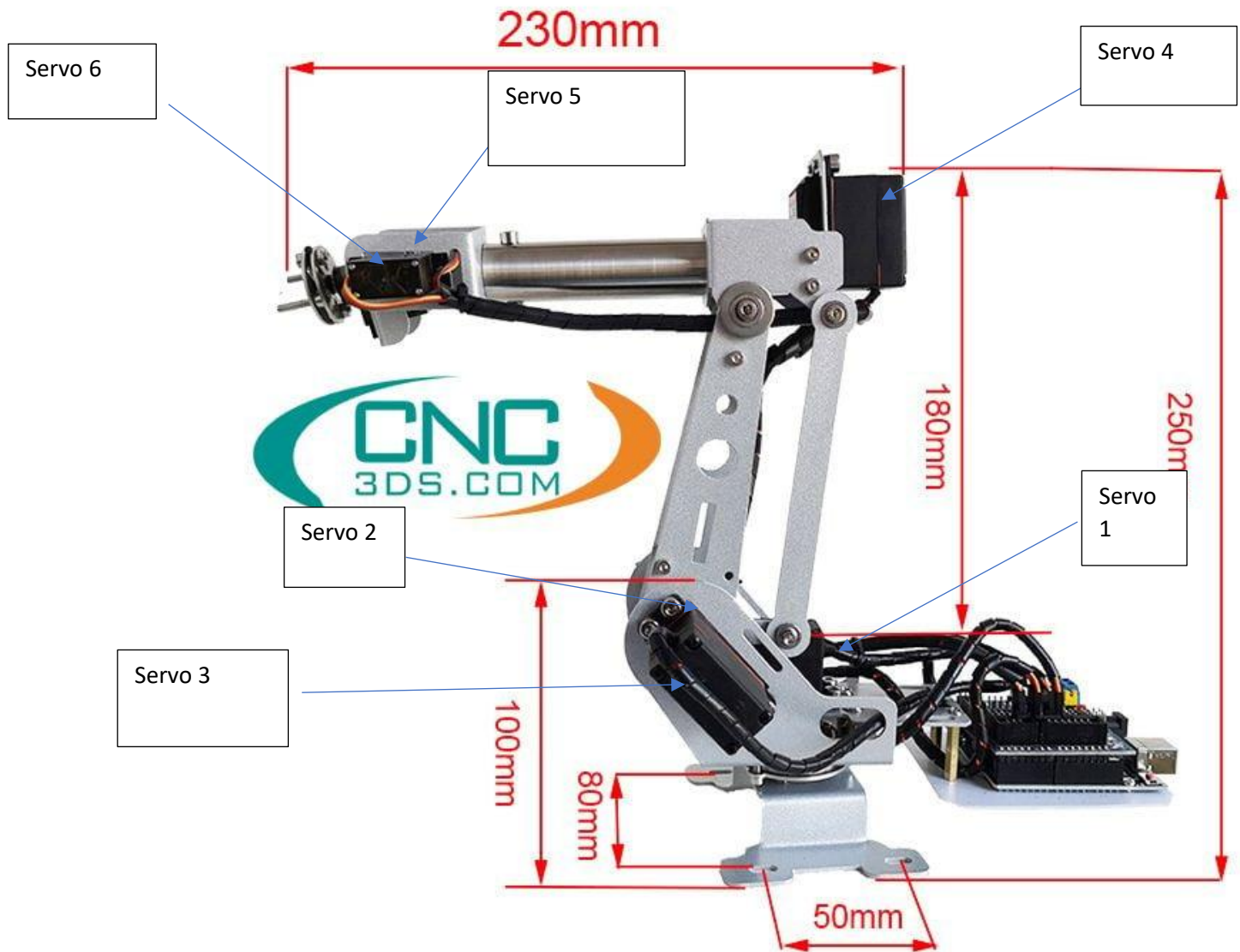
Qt Designer:

- Công cụ thiết kế GUI dạng kéo-thả.

- Cho phép thiết kế trực quan cửa sổ, nút, thanh trượt, bảng hiển thị.
- Xuất file .ui và chuyển đổi thành file Python để tích hợp logic.

CHƯƠNG 2: TỔNG QUAN VỀ CÁNH TAY ROBOT 6 BẬC TỰ DO

2.1. Tổng quan:

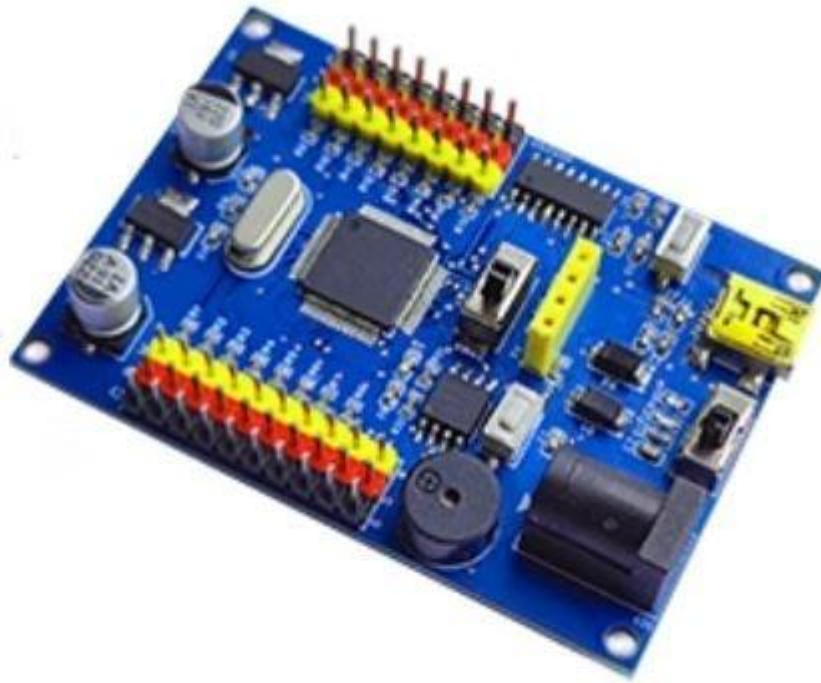


- Tính năng của cánh tay robot mini 6 bậc tự do AMZ-R3

- - Robot được trang bị 4 động cơ servo chống nước hoàn toàn do Đài Loan sản xuất và 2 động cơ servo nhỏ. Thân robot được làm hoàn toàn bằng thép không gỉ, xử lý bề mặt đẹp hơn, có độ cứng cao, ổn định và chắc chắn mà không bị biến dạng.

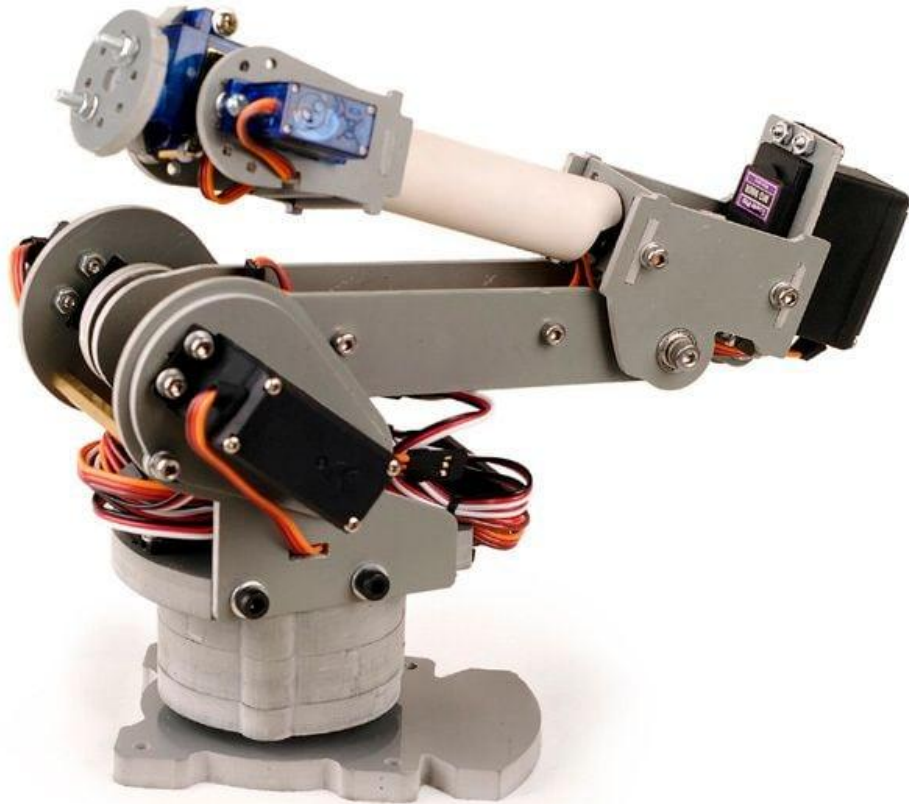


- - Bảng điều khiển servo 16 kênh rất phù hợp cho người mới bắt đầu và những người có kiến thức cơ bản về STM32. Nó có thể chỉnh sửa các hành động trực tiếp bằng đồ họa mà không cần viết mã. Nó hỗ trợ điều khiển từ xa không dây ps2 để điều khiển trực tiếp cánh tay robot.



- Trọng lượng kẹp tối đa của cánh tay robot là 50g, phù hợp cho việc giảng dạy và kiểm soát lý thuyết xác minh, trình diễn địa điểm, DIY, v.v., và không phù hợp với dây chuyền sản xuất công nghiệp.





- Cánh tay robot 6 bậc tự do thực sự: eo, cổ tay, cẳng tay, xoay cẳng tay, cổ tay, xoay cổ tay, tất cả các khớp di chuyển được kết nối bằng vòng bi chất lượng cao.
- Khung robot được gia công CNC.
- Thông số kỹ thuật cánh tay robot mini 6 bậc tự do
- Sáu độ tham số tự do:

stt	part	Lý thuyết	Góc thực
1	Thân	0 - 180	5 - 175
2	Tay 1	Góc biến thiên	
3	Tay 2	Góc biến thiên	
4	Góc tay 2	0 - 180	5 - 175
5	Cổ tay	0 - 180	5 - 175
6	Cặp	0 - 180	5 - 175

```
myspeed=500; ← Góc quay
for(pos = 0; pos <=myspeed; pos += 1)
{
  myservoA.write(int(map(pos,1,myspeed,66,90))); // 让A从66度旋转到90度 (可修改角度)
  myservoB.write(int(map(pos,1,myspeed,90,40))); // 让B从90度旋转到40度 (可修改角度)
  delay(1);
}
```

tên bậc góc bắt đầu Góc kết thúc

- Thông số kỹ thuật Servo KS3518 :
- Kích thước: 40,7 * 19,7 * 42,9mm
- Mô-men xoắn làm việc: 9,4-13kg / cm
- Tốc độ quay phản hồi: 53-62R / M
- Nhiệt độ làm việc: -30 ~ + 60 ° C
- Vùng chết: 5us
- Cẩm: JR, Tutaba
- Góc quay: 180 độ
- Servo tương tự
- Dòng điện làm việc: 100mA

Điện áp làm việc: 5-7.2V

Bánh răng kim loại, động cơ corless, hai ổ bi

Tốc độ hoạt động: 0,17s / 60 độ (4,8V); 0,14s / 60 độ (6.0V)

- Thông số kỹ thuật servo DS-S006M:
- Kích thước: 23 * 12,2 * 29mm

Cân nặng: 9g

Mô-men xoắn làm việc: 1.6kg / cm

Tốc độ quay phản hồi: 0,12-0,13s / 60 độ

Nhiệt độ làm việc: -30 ~ + 60 C

Vùng chết: 5ms

Cắm: JR, Tutaba

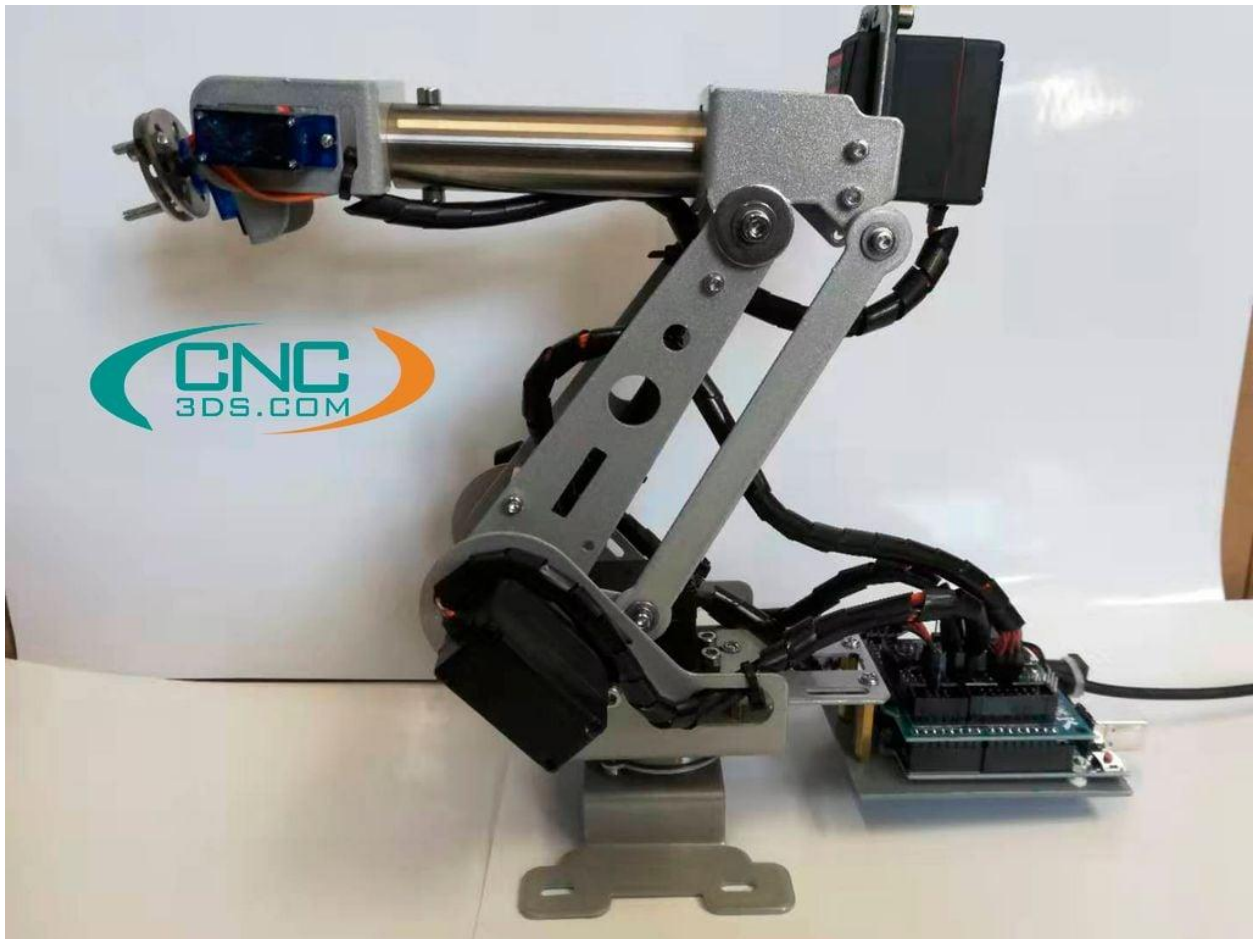
Góc quay: 180 độ

Servo tương tự

Dòng điện làm việc: 100mA

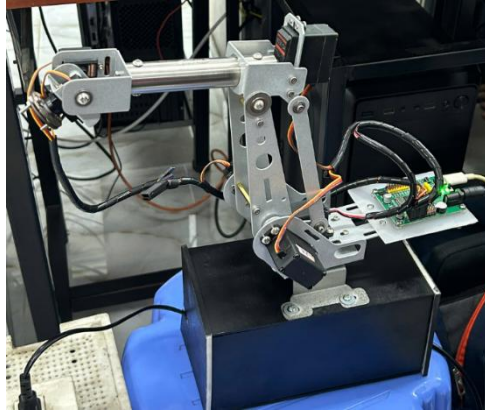
Điện áp làm việc: 3,5-6V

Bánh răng kim loại



- Ưu điểm của cánh tay robot mini 6 bậc tự do
- Cánh tay robot 6 DOF là một bộ công cụ phát triển giáo dục của nhà sản xuất tích hợp việc dạy và học trong các trường cao đẳng và đại học. Nó được trang bị 6 bánh lái, tương đương với 6 khớp. Nó thực hiện xoay ba chiều để nắm các vật thể và trọng lượng nắm tối đa là 50g, nó không phù hợp với dây chuyền sản xuất công nghiệp.
- **Bậc tự do** là số lượng tham số độc lập cần thiết để xác định vị trí và hướng của một vật thể.
- Cánh tay robot 6 DOF có 6 khớp quay (Revolute Joint) cho phép di chuyển tự do trong không gian 3D:
 1. Quay ngang (Base rotation)

2. Nâng/hạ cánh tay (Shoulder pitch)
3. Gập/duỗi khuỷu tay (Elbow pitch)
4. Xoay cổ tay (Wrist roll)
5. Gập cổ tay (Wrist pitch)
6. Xoay đầu gắp (End effector rotation)



Hình 1: Cánh tay robot 6 bậc tự do

2.2. Nguyên lý hoạt động:

- Mỗi khớp được điều khiển bởi một động cơ (servo).
- Vi điều khiển nhận lệnh góc quay từ phần mềm qua giao tiếp Serial.
- Động cơ quay đến vị trí mong muốn theo lệnh PWM hoặc xung điều khiển.

2.3. Động học của robot:

2.3.1. Động học thuận (Forward Kinematics):

- Mục tiêu: Tính vị trí và hướng của đầu gắp khi biết các góc khớp.
- Sử dụng tham số **Denavit–Hartenberg (DH)** để mô tả quan hệ giữa các khớp.
- Trong Python, có thể dùng numpy để xử lý ma trận.

2.3.2. Động học ngược (Inverse Kinematics):

- Mục tiêu: Xác định các góc khớp khi biết vị trí mong muốn của đầu gắp.

- Phức tạp hơn, có thể dùng giải pháp số (numerical) hoặc giải tích.

CHƯƠNG 3: PHẦN CỨNG VÀ PHẦN MỀM HỆ THỐNG

3.1. Phần cứng:

Trình bày giao diện điều khiển:

The screenshot shows a control interface for a 6DOF robot arm. It is divided into two main sections: POSITION CONTROL and JOINT CONTROL.

POSITION CONTROL: Includes buttons for Z+, X-, X+, and Z-. Below these are input fields for 'Bước duy chuyển' (set to 1) and 'Tốc độ duy chuyển' (set to 100). A note explains the units: 'Bước duy chuyển (độ)' and 'Tốc độ duy chuyển (ms)'.

JOINT CONTROL: Features four joint controls labeled 'Khớp 1' through 'Khớp 4'. Each joint has 'INC' and 'DES' buttons and a position display (all set to 90°). Below this is a 4x4 matrix of numerical values representing joint positions or transformations.

Matrix Data:

-0.00	0.00	0.00	-0.00
-0.00	0.00	1.00	-150.00
-1.00	0.00	-0.00	150.00
0.00	0.00	0.00	1.00

At the bottom, there are two buttons: 'NHẤN NHẢ' and 'NHẤN GIỮ'. A warning box states: 'Nếu chọn nhấn giữ thì sẽ không tùy chỉnh được tốc độ, bước duy chuyển.'

1. Cánh tay robot 6DOF:

- Vật liệu: Nhôm hoặc nhựa.
- Phạm vi góc quay: 0–180° (servo).

2. Bộ điều khiển:

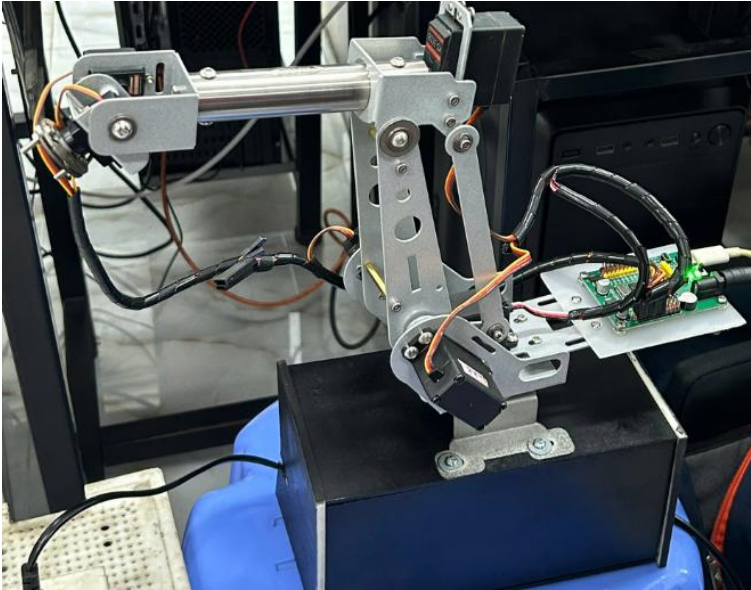
- STM32: tốc độ cao, hỗ trợ nhiều giao thức.

3. Nguồn cấp:

- 5–6V DC cho servo.
- 12V DC

4. Máy tính:

- Cài đặt Visual Studio, Python, Qt Designer.



Hình 1: cánh tay robot 6 bậc tự do

3.2. Phần mềm:

- **Visual Studio 2022** với Python extension.
- **Python**
- **Qt Designer** (tích hợp hoặc cài riêng).
- **Thư viện Python**

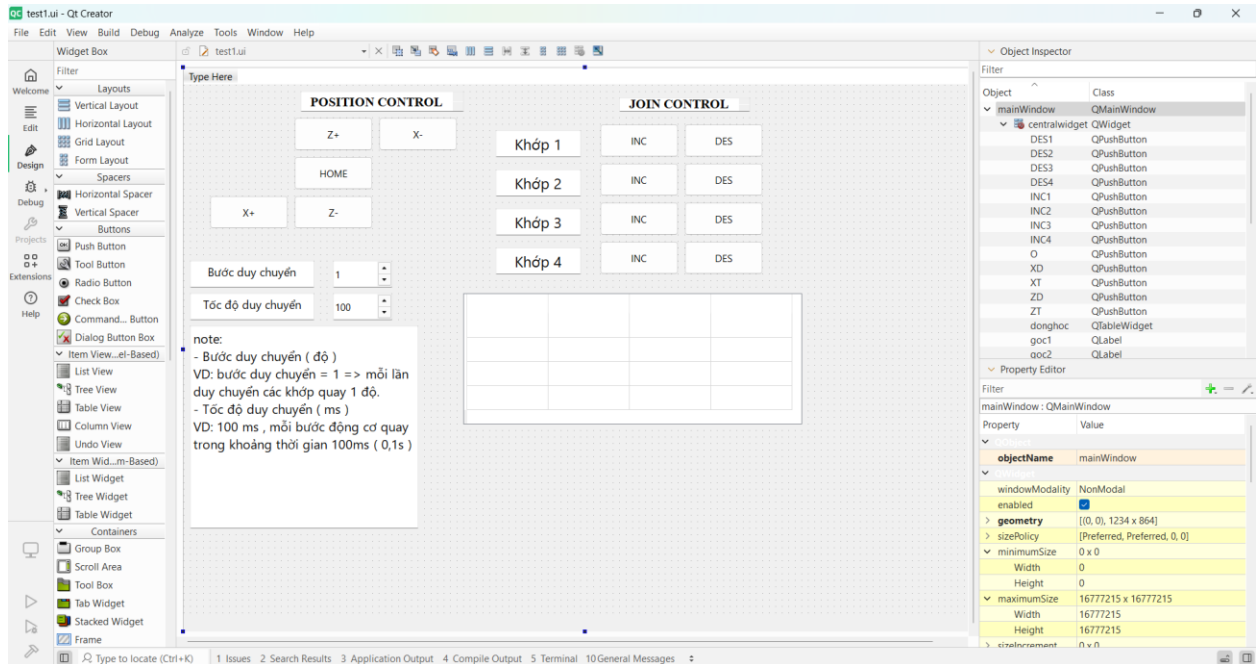
CHƯƠNG 4: QUY TRÌNH LẬP TRÌNH VÀ ĐIỀU KHIỂN

4.1. Sơ đồ khối hệ thống:

→ [Giao diện Qt] → [Python Logic] → [Serial COM] → [Vi điều khiển] → [Động cơ Robot]

4.2. Thiết kế giao diện Qt:

- **Thanh trượt (QSlider):** Điều chỉnh góc từng khớp.
- **Nút bấm (QPushButton):** Gửi lệnh di chuyển, lưu vị trí, chạy kịch bản.
- **Màn hình số (QLCDNumber):** Hiển thị góc hiện tại.
- **Nhãn (QLabel):** Thông tin trạng thái.



Hình 2: giao diện Qt điều khiển 4 bậc tự do

Lưu file .ui, chuyển sang .py:

pyside6-uic robot_gui.ui -o robot_gui.py

4.3. Code điều khiển cánh tay robot:

Code main13:

```
import sys, math, serial, time
```

```
from PyQt6 import QtWidgets
```

```

from test1 import Ui_mainWindow

# ===== CẤU HÌNH =====

SERIAL_PORT = 'COM9'

BAUD      = 115200

# Map khớp -> kênh servo trên mạch Kejinghui (khớp1..4)

SERVO_CHANNEL = [[1], [3], [2], [4]]

# Lệch cơ khí

OFFSETS = [-4.0, 0.0, 0.0, 0.0]

# Giới hạn an toàn

MIN_ANGLE, MAX_ANGLE = 5.0, 175.0

# ===== Trục X/Z (nhấn-nhả, KHÔNG dùng spinbox) =====

AXIS_J2_STEP_DEG = 2.0 # Z+: mỗi lần click đổi khớp 2 ~2°
AXIS_J3_STEP_DEG = 2.0 # X+: mỗi lần click đổi khớp 3 ~2°
AXIS_T_MS      = 350 # thời gian nội suy T cho lệnh trục

# Tham số động học (để tính r,z & điền bảng)

```

```
LINKS_MM = {"L1": 100.0, "L2": 150.0, "L3": 150.0, "L4": 100.0}
```

```
def clamp(v, lo, hi): return lo if v < lo else (hi if v > hi else v)
```

```
class MainWindow(QMainWindow):
```

```
    def __init__(self):
```

```
        super().__init__()
```

```
        self.ui = Ui_mainWindow()
```

```
        self.ui.setupUi(self)
```

```
        # Góc logic (deg): [t1, t2, t3, t4]
```

```
        self.goc = [90.0, 90.0, 90.0, 90.0]
```

```
        # Serial
```

```
        try:
```

```
            self.ser = serial.Serial(SERIAL_PORT, BAUD, timeout=0.5)
```

```
            print("Serial opened:", SERIAL_PORT)
```

```
        except Exception as e:
```

```
            self.ser = None
```

```
            print("Serial NOT opened:", e)
```

```
# SpinBox (áp cho KHỚP, không áp cho trục X/Z)
```

```
self.ui.sodo.setRange(1, 10)
```

```
self.ui.tocdo.setRange(100, 2000)
```

```
# Bảng 4x4
```

```
try:
```

```
    self.ui.donghoc.setRowCount(4)
```

```
    self.ui.donghoc.setColumnCount(4)
```

```
except:
```

```
    pass
```

```
# Nút KHỚP (nhấn-nhả dùng spinbox)
```

```
self.ui.INC1.clicked.connect(lambda: self._joint_click(0, +1))
```

```
self.ui.DES1.clicked.connect(lambda: self._joint_click(0, -1))
```

```
self.ui.INC2.clicked.connect(lambda: self._joint_click(1, +1))
```

```
self.ui.DES2.clicked.connect(lambda: self._joint_click(1, -1))
```

```
self.ui.INC3.clicked.connect(lambda: self._joint_click(2, +1))
```

```
self.ui.DES3.clicked.connect(lambda: self._joint_click(2, -1))
```

```
self.ui.INC4.clicked.connect(lambda: self._joint_click(3, +1))
```

```
self.ui.DES4.clicked.connect(lambda: self._joint_click(3, -1))
```

```

# ===== GÁN NÚT TRỰC (đúng theo cơ cấu của bạn) =====

# X: điều khiển LÊN/XUỐNG => chỉ đổi KHỚP 3

self.ui.XD.clicked.connect(lambda: self._axis_x_click(+1)) # X+: lên
self.ui.XT.clicked.connect(lambda: self._axis_x_click(-1)) # X-: xuống

# Z: điều khiển THU/RA => chỉ đổi KHỚP 2

self.ui.ZD.clicked.connect(lambda: self._axis_z_click(+1)) # Z+: vươn ra
self.ui.ZT.clicked.connect(lambda: self._axis_z_click(-1)) # Z-: thu vào


# Reset

if hasattr(self.ui, "O"):

    self.ui.O.clicked.connect(self.reset_all)


# Mục tiêu hiện tại (để điền bảng)

self.target_r, self.target_z = self.forward_rz(self.goc)


# Hiện thị ban đầu

self._upd_angle_labels()

self.update_donghoc_table(self.build_T(self.goc))


# ----- KHỚP (dùng spinbox sodo/tocdo) -----

def _joint_click(self, k: int, direction: int):

```

```

step_deg = float(self.ui.sodo.value()) * (1 if direction > 0 else -1)

t_ms = int(self.ui.tocdo.value())

new_deg = clamp(self.goc[k] + step_deg, MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

if abs(new_deg - self.goc[k]) < 1e-6: return

self.goc[k] = new_deg

self._send_joint_t(k, t_ms=t_ms)

self._post_update()

# ----- TRỤC X/Z (KHÔNG dùng spinbox) -----

def _axis_z_click(self, sign: int):

    """

    Z+: vươn ra (tăng r) — chỉ đổi KHỚP 2.

    Z-: thu vào (giảm r).

    Tự dò chiều: nếu tăng t2 mà r giảm thì tự đảo dấu.

    """

    step = AXIS_J2_STEP_DEG * (1 if sign > 0 else -1)

    r0, _ = self.forward_rz(self.goc)

    test = self.goc[:]

    test[1] = clamp(test[1] + step, MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

    r1, _ = self.forward_rz(test)

    want_increase = (sign > 0)

```

```

if (r1 > r0) != want_increase:

    step = -step # đảo chiều nếu lắp ngược

new2 = clamp(self.goc[1] + step, MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

if abs(new2 - self.goc[1]) < 1e-6: return

self.goc[1] = new2

self._send_joint_t(1, t_ms=AXIS_T_MS)

self._post_update()


def _axis_x_click(self, sign: int):

    """

    X+: lên (tăng z) — chỉ đôi KHỚP 3.

    X-: xuống (giảm z).

    Tự dò chiều: nếu tăng t3 mà z giảm thì đảo dấu.

    """

    step = AXIS_J3_STEP_DEG * (1 if sign > 0 else -1)

    _, z0 = self.forward_rz(self.goc)

    test = self.goc[:]

    test[2] = clamp(test[2] + step, MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

    _, z1 = self.forward_rz(test)

    want_increase = (sign > 0)

    if (z1 > z0) != want_increase:

```



```

        step = -step # đảo chiều nếu lắp ngược

new3 = clamp(self.goc[2] + step, MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

if abs(new3 - self.goc[2]) < 1e-6: return

self.goc[2] = new3

self._send_joint_t(2, t_ms=AXIS_T_MS)

self._post_update()


# ----- FK -----

def forward_rz(self, ang_deg):

    a1, a2, a3, a4 = [math.radians(x) for x in ang_deg]

    L1, L2, L3, L4 = LINKS_MM['L1'], LINKS_MM['L2'], LINKS_MM['L3'],
LINKS_MM['L4']

    r = (L2*math.cos(a2) + L3*math.cos(a2+a3) + L4*math.cos(a2+a3+a4))

    z = (L1 + L2*math.sin(a2) + L3*math.sin(a2+a3) + L4*math.sin(a2+a3+a4))

    return r, z


# ----- Gửi lệnh -----

def _send_joint_t(self, k: int, t_ms: int = 350):

    send_angle = clamp(self.goc[k] + OFFSETS[k], MIN_ANGLE, MAX_ANGLE)

    pulse = int(500 + 2000*(send_angle/180.0))

    for sid in SERVO_CHANNEL[k]:

```

```

cmd = f"#{sid}P{pulse}T{int(t_ms)}\r\n"

try:

    if self.ser: self.ser.write(cmd.encode())

except Exception as e:

    print("Serial write error:", e)

print("Sent:", cmd.strip())


def _send_all(self, t_ms=600):

    for k in range(4):

        self._send_joint_t(k, t_ms=t_ms)


# ----- Reset -----

def reset_all(self):

    self.goc = [90.0, 90.0, 90.0, 90.0]

    for _ in range(2):

        self._send_all(t_ms=700)

        time.sleep(0.05)

    self._post_update()

    print("Reset: 1–4 về 90°.")


# ----- UI / Bảng -----

```

```
def _upd_angle_labels(self):
```

```
    try:
```

```
        self.ui.goc1.setText(f'{int(round(self.goc[0]))}°')
```

```
        self.ui.goc2.setText(f'{int(round(self.goc[1]))}°')
```

```
        self.ui.goc3.setText(f'{int(round(self.goc[2]))}°')
```

```
        self.ui.goc4.setText(f'{int(round(self.goc[3]))}°')
```

```
    except:
```

```
        pass
```

```
def build_T(self, ang):
```

```
    a1, a2, a3, a4 = [math.radians(x) for x in ang]
```

```
    L1, L2, L3, L4 = LINKS_MM['L1'], LINKS_MM['L2'], LINKS_MM['L3'],  
LINKS_MM['L4']
```

```
    r = (L2*math.cos(a2) + L3*math.cos(a2+a3) + L4*math.cos(a2+a3+a4))
```

```
    z = (L1 + L2*math.sin(a2) + L3*math.sin(a2+a3) + L4*math.sin(a2+a3+a4))
```

```
    x = r*math.cos(a1); y = r*math.sin(a1)
```

```
    yaw = a1; pitch = a2 + a3 + a4
```

```
    cy, sy = math.cos(yaw), math.sin(yaw)
```

```
    cp, sp = math.cos(pitch), math.sin(pitch)
```

```
    R00 = cy*cp; R01 = -sy; R02 = cy*sp
```

```
    R10 = sy*cp; R11 = cy; R12 = sy*sp
```

```
    R20 = -sp; R21 = 0.0; R22 = cp
```

```

        return [[R00, R01, R02, x],
                [R10, R11, R12, y],
                [R20, R21, R22, z],
                [0.0, 0.0, 0.0, 1.0]]

def update_donghoc_table(self, T=None):
    if T is None: T = self.build_T(self.goc)
    try:
        for i in range(4):
            for j in range(4):
                self.ui.donghoc.setItem(i, j, QtWidgets.QTableWidgetItem(f"{T[i][j]:.2f}"))
    except:
        pass

def _post_update(self):
    self._upd_angle_labels()
    try:
        self.target_r, self.target_z = self.forward_rz(self.goc)
    except:
        pass
    self.update_donghoc_table(self.build_T(self.goc))

if __name__ == "__main__":
    app = QtWidgets.QApplication(sys.argv)
    w = MainWindow()
    w.show()
    sys.exit(app.exec())

```

Code test1.py

Form implementation generated from reading ui file 'test1.ui'

```
#  
  
# Created by: PyQt6 UI code generator 6.9.1  
  
#  
  
# WARNING: Any manual changes made to this file will be lost when pyuic6 is  
# run again. Do not edit this file unless you know what you are doing.
```

```
from PyQt6 import QtCore, QtGui, QtWidgets
```

```
class Ui_mainWindow(object):
```

```
    def setupUi(self, mainWindow):
```

```
        mainWindow.setObjectName("mainWindow")
```

```
        mainWindow.resize(1234, 864)
```

```
        self.centralwidget = QtWidgets.QWidget(parent=mainWindow)
```

```
        self.centralwidget.setObjectName("centralwidget")
```

```
        self.ZD = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
```

```
        self.ZD.setGeometry(QtCore.QRect(170, 50, 121, 51))
```

```
        self.ZD.setObjectName("ZD")
```

```
        self.XT = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
```

```
        self.XT.setGeometry(QtCore.QRect(300, 50, 121, 51))
```

```
        self.XT.setObjectName("XT")
```

```
        self.XD = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
```

```
self.XD.setGeometry(QtCore.QRect(40, 170, 121, 51))

self.XD.setObjectName("XD")

self.ZT = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.ZT.setGeometry(QtCore.QRect(170, 170, 121, 51))

self.ZT.setObjectName("ZT")

self.O = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.O.setGeometry(QtCore.QRect(170, 110, 121, 51))

self.O.setObjectName("O")

self.textEdit = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit.setGeometry(QtCore.QRect(180, 10, 251, 31))

self.textEdit.setObjectName("textEdit")

self.donghoc = QtWidgets.QTableWidget(parent=self.centralwidget)

self.donghoc.setGeometry(QtCore.QRect(430, 320, 521, 201))

self.donghoc.setObjectName("donghoc")

self.donghoc.setColumnCount(4)

self.donghoc.setRowCount(4)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setVerticalHeaderItem(0, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setVerticalHeaderItem(1, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()
```

```
self.donghoc.setVerticalHeaderItem(2, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setVerticalHeaderItem(3, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setHorizontalHeaderItem(0, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setHorizontalHeaderItem(1, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setHorizontalHeaderItem(2, item)

item = QtWidgets.QTableWidgetItem()

self.donghoc.setHorizontalHeaderItem(3, item)

self.sodo = QtWidgets.QSpinBox(parent=self.centralwidget)

self.sodo.setGeometry(QtCore.QRect(230, 270, 91, 41))

self.sodo.setMinimum(1)

self.sodo.setMaximum(10)

self.sodo.setObjectName("sodo")

self.goc1 = QtWidgets.QLabel(parent=self.centralwidget)

self.goc1.setGeometry(QtCore.QRect(910, 60, 63, 51))

self.goc1.setText("")

self.goc1.setObjectName("goc1")

self.goc4 = QtWidgets.QLabel(parent=self.centralwidget)
```

```
self.goc4.setGeometry(QtCore.QRect(910, 240, 63, 51))

self.goc4.setText("")

self.goc4.setObjectName("goc4")

self.DES2 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.DES2.setGeometry(QtCore.QRect(770, 120, 121, 51))

self.DES2.setObjectName("DES2")

self.textEdit_6 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit_6.setGeometry(QtCore.QRect(480, 70, 131, 41))

self.textEdit_6.setObjectName("textEdit_6")

self.INC3 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.INC3.setGeometry(QtCore.QRect(640, 180, 121, 51))

self.INC3.setObjectName("INC3")

self.DES4 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.DES4.setGeometry(QtCore.QRect(770, 240, 121, 51))

self.DES4.setObjectName("DES4")

self.DES1 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.DES1.setGeometry(QtCore.QRect(770, 60, 121, 51))

self.DES1.setObjectName("DES1")

self.textEdit_3 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit_3.setGeometry(QtCore.QRect(480, 250, 131, 41))

self.textEdit_3.setObjectName("textEdit_3")
```



```
self.textEdit_4 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)
self.textEdit_4.setGeometry(QtCore.QRect(480, 190, 131, 41))
self.textEdit_4.setObjectName("textEdit_4")
self.textEdit_7 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)
self.textEdit_7.setGeometry(QtCore.QRect(670, 20, 201, 21))
self.textEdit_7.setObjectName("textEdit_7")
self.goc2 = QtWidgets.QLabel(parent=self.centralwidget)
self.goc2.setGeometry(QtCore.QRect(910, 120, 63, 51))
self.goc2.setText("")
self.goc2.setObjectName("goc2")
self.DES3 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
self.DES3.setGeometry(QtCore.QRect(770, 180, 121, 51))
self.DES3.setObjectName("DES3")
self.textEdit_5 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)
self.textEdit_5.setGeometry(QtCore.QRect(480, 130, 131, 41))
self.textEdit_5.setObjectName("textEdit_5")
self.INC2 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
self.INC2.setGeometry(QtCore.QRect(640, 120, 121, 51))
self.INC2.setObjectName("INC2")
self.INC4 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)
self.INC4.setGeometry(QtCore.QRect(640, 240, 121, 51))
```

```
self.INC4.setObjectName("INC4")

self.goc3 = QtWidgets.QLabel(parent=self.centralwidget)

self.goc3.setGeometry(QtCore.QRect(910, 180, 63, 51))

self.goc3.setText("")

self.goc3.setObjectName("goc3")

self.INC1 = QtWidgets.QPushButton(parent=self.centralwidget)

self.INC1.setGeometry(QtCore.QRect(640, 60, 121, 51))

self.INC1.setObjectName("INC1")

self.tocdo = QtWidgets.QSpinBox(parent=self.centralwidget)

self.tocdo.setGeometry(QtCore.QRect(230, 320, 91, 41))

self.tocdo.setMinimum(100)

self.tocdo.setMaximum(2000)

self.tocdo.setObjectName("tocdo")

self.textEdit_2 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit_2.setGeometry(QtCore.QRect(10, 270, 191, 41))

self.textEdit_2.setObjectName("textEdit_2")

self.textEdit_8 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit_8.setGeometry(QtCore.QRect(10, 320, 191, 41))

self.textEdit_8.setObjectName("textEdit_8")

self.textEdit_9 = QtWidgets.QTextEdit(parent=self.centralwidget)

self.textEdit_9.setGeometry(QtCore.QRect(10, 370, 311, 41))
```

```

self.textEdit_9.setObjectName("textEdit_9")

mainWindow.setCentralWidget(self.centralwidget)

self.menubar = QtWidgets.QMenuBar(parent=mainWindow)

self.menubar.setGeometry(QtCore.QRect(0, 0, 1234, 26))

self.menubar.setObjectName("menubar")

mainWindow.setMenuBar(self.menubar)

self.statusbar = QtWidgets.QStatusBar(parent=mainWindow)

self.statusbar.setObjectName("statusbar")

mainWindow.setStatusBar(self.statusbar)


self.retranslateUi(mainWindow)

QtCore.QMetaObject.connectSlotsByName(mainWindow)


def retranslateUi(self, mainWindow):
    _translate = QtCore.QCoreApplication.translate
    mainWindow.setWindowTitle(_translate("mainWindow", "MainWindow"))
    self.ZD.setText(_translate("mainWindow", "Z+"))
    self.XT.setText(_translate("mainWindow", "X-"))
    self.XD.setText(_translate("mainWindow", "X+"))
    self.ZT.setText(_translate("mainWindow", "Z-"))
    self.O.setText(_translate("mainWindow", "HOME"))

```

```

        self.textEdit.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC \"/>
//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"

"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"

"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"

"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"

"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"

"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"

"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400;
font-style:normal;\">\n"

"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px;
margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-
family:'Times New Roman'; font-size:12pt; font-weight:700; color:#000000;
background-color:#ffffff;\">POSITION CONTROL</span></p></body></html>"))

        self.DES2.setText(_translate("mainWindow", "DES"))

        self.textEdit_6.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"

"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"

"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"

"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"

"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"

"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"

```

```
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400; font-style:normal;\">\n"
```

```
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:14pt;\">Khó p 1</span></p></body></html>"))
```

```
self.INC3.setText(_translate("mainWindow", "INC"))
```

```
self.DES4.setText(_translate("mainWindow", "DES"))
```

```
self.DES1.setText(_translate("mainWindow", "DES"))
```

```
self.textEdit_3.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC  
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"
```

```
"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"  
/><style type=\"text/css\">\n"
```

```
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
```

```
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
```

```
"li unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"
```

```
"li checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"
```

```
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400; font-style:normal;\">\n"
```

```
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:14pt;\">Khó p 4</span></p></body></html>"))
```

```
self.textEdit_4.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC  
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"
```

```
"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"
"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400;
font-style:normal;\">\n"
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px;
margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-
size:14pt;\">Khóp 3</span></p></body></html>"))
```

```
self.textEdit_7.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"
```

```
"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"
"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400;
font-style:normal;\">\n"
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px;
margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-
```

```

family:\Times New Roman\'; font-size:12pt; font-weight:700; color:#000000;
background-color:#ffffff;\>JOIN CONTROL</span></p></body></html>"))

    self.DES3.setText(_translate("mainWindow", "DES"))

    self.textEdit_5.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"

"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"

"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"

"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"

"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"

"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"

"</style></head><body style=\" font-family:\Segoe UI\'; font-size:9pt; font-weight:400;
font-style:normal;\>\n"

"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px;
margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\><span style=\" font-
size:14pt;\>Khóp 2</span></p></body></html>"))

    self.INC2.setText(_translate("mainWindow", "INC"))

    self.INC4.setText(_translate("mainWindow", "INC"))

    self.INC1.setText(_translate("mainWindow", "INC"))

    self.textEdit_2.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"

"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"

```

```
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
```

```
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
```

```
"li unchecked::marker { content: '\\2610'; }\n"
```

```
"li checked::marker { content: '\\2612'; }\n"
```

```
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400; font-style:normal;\">\n"
```

```
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:11pt;\">Bước duy chuyên</span></p></body></html>"))
```

```
self.textEdit_8.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC  
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"
```

```
"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"  
/><style type=\"text/css\">\n"
```

```
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
```

```
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
```

```
"li unchecked::marker { content: '\\2610'; }\n"
```

```
"li checked::marker { content: '\\2612'; }\n"
```

```
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400; font-style:normal;\">\n"
```

```
"<p align=\"center\" style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:11pt;\">Tốc độ duy chuyên</span></p></body></html>"))
```

```
self.textEdit_9.setHtml(_translate("mainWindow", "<!DOCTYPE HTML PUBLIC  
\"-//W3C//DTD HTML 4.0//EN\" \"http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd\">\n"
```



```
"<html><head><meta name=\"qrichtext\" content=\"1\" /><meta charset=\"utf-8\"
/><style type=\"text/css\">\n"
```

```
"p, li { white-space: pre-wrap; }\n"
```

```
"hr { height: 1px; border-width: 0; }\n"
```

```
"li.unchecked::marker { content: \"\\2610\"; }\n"
```

```
"li.checked::marker { content: \"\\2612\"; }\n"
```

```
"</style></head><body style=\" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400;
font-style:normal;\">\n"
```

```
"<p style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-
block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:12pt;\">note:</span></p>\n"
```

```
"<p style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-
block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:12pt;\">- Bước duy chuyển (
độ )</span></p>\n"
```

```
"<p style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-
block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:12pt;\">VD: bước duy chuyển
= 1 =&gt; mỗi lần duy chuyển các khớp quay 1 độ.</span></p>\n"
```

```
"<p style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-
block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:12pt;\">- Tốc độ duy chuyển (
ms ) </span></p>\n"
```

```
"<p style=\" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-
block-indent:0; text-indent:0px;\"><span style=\" font-size:12pt;\">VD: 100 ms , mỗi
bước động cơ quay trong khoảng thời gian 100ms ( 0,1s )</span></p>\n"
```

```
"<p style=\" -qt-paragraph-type:empty; margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-
left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px; font-size:12pt;\"><br
/></p>\n"
```

```
"<p style=\"-qt-paragraph-type:empty; margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px; font-size:12pt;\"><br /></p></body></html>"))
```

```
if __name__ == "__main__":  
  
    import sys  
  
    app = QtWidgets.QApplication(sys.argv)  
  
    mainWindow = QtWidgets.QMainWindow()  
  
    ui = Ui_mainWindow()  
  
    ui.setupUi(mainWindow)  
  
    mainWindow.show()  
  
    sys.exit(app.exec())
```

Code test1.ui

```
<?xml version="1.0" encoding="UTF-8"?>  
  
<ui version="4.0">  
  
    <class>mainWindow</class>  
  
    <widget class="QMainWindow" name="mainWindow">  
  
        <property name="geometry">  
  
            <rect>  
  
                <x>0</x>
```

```
<y>0</y>

<width>1234</width>

<height>864</height>

</rect>

</property>

<property name="windowTitle">

<string>MainWindow</string>

</property>

<widget class="QWidget" name="centralwidget">

<widget class="QPushButton" name="ZD">

<property name="geometry">

<rect>

<x>170</x>

<y>50</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string>Z+</string>

</property>
```

```
</widget>

<widget class="QPushButton" name="XT">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>300</x>

      <y>50</y>

      <width>121</width>

      <height>51</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="text">

    <string>X-</string>

  </property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="XD">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>40</x>

      <y>170</y>

      <width>121</width>

      <height>51</height>
```

```
</rect>

</property>

<property name="text">

  <string>X+</string>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="ZT">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>170</x>

      <y>170</y>

      <width>121</width>

      <height>51</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="text">

    <string>Z-</string>

  </property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="O">

  <property name="geometry">
```

```
<rect>

<x>170</x>

<y>110</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string>HOME</string>

</property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit">

<property name="geometry">

<rect>

<x>180</x>

<y>10</y>

<width>251</width>

<height>31</height>

</rect>

</property>

<property name="html">
```

```

<string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;
4.0//EN&quot; &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;
&lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name=&quot;richtext&quot;
content=&quot;l&quot; /&gt;&lt;meta charset=&quot;utf-8&quot; /&gt;&lt;style
type=&quot;text/css&quot;&gt;
p, li { white-space: pre-wrap; }
hr { height: 1px; border-width: 0; }
li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }
li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }
&lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot; font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;
&lt;p align=&quot;center&quot; style=&quot; margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style=&quot; font-family:'Times New Roman'; font-
size:12pt; font-weight:700; color:#000000; background-
color:#ffffff;&quot;&gt;POSITION
CONTROL&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>
</property>
</widget>
<widget class="QTableWidget" name="donghoc">
<property name="geometry">
<rect>
<x>430</x>
<y>320</y>

```

```
<width>521</width>

<height>201</height>

</rect>

</property>

<row>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</row>

<row>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</row>

<row>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</row>

<row>

  <property name="text">
```



```
<string/>

</property>

</row>

<column>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</column>

<column>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</column>

<column>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</column>

<column>

  <property name="text">

    <string/>
```

```

</property>

</column>

</widget>

<widget class="QSpinBox" name="sodo">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>230</x>

      <y>270</y>

      <width>91</width>

      <height>41</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="minimum">

    <number>1</number>

  </property>

  <property name="maximum">

    <number>10</number>

  </property>

</widget>

<widget class="QLabel" name="goc1">

  <property name="geometry">

```

```
<rect>

<x>910</x>

<y>60</y>

<width>63</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string/>

</property>

</widget>

<widget class="QLabel" name="goc4">

<property name="geometry">

<rect>

<x>910</x>

<y>240</y>

<width>63</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">
```

```
<string/>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="DES2">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>770</x>

      <y>120</y>

      <width>121</width>

      <height>51</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="text">

    <string>DES</string>

  </property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_6">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>480</x>

      <y>70</y>
```

```

<width>131</width>

<height>41</height>

</rect>

</property>

<property name="html">

    <string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;-//W3C//DTD HTML
4.0//EN&quot; &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;
&lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name=&quot;richtext&quot;
content=&quot;1&quot; /&gt;&lt;meta charset=&quot;utf-8&quot; /&gt;&lt;style
type=&quot;text/css&quot;&gt;

p, li { white-space: pre-wrap; }

hr { height: 1px; border-width: 0; }

li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }

li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }

&lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot; font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;

&lt;p align=&quot;center&quot; style=&quot; margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style=&quot; font-size:14pt;&quot;&gt;Khó p
1&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="INC3">

```

```
<property name="geometry">

<rect>

<x>640</x>

<y>180</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string>INC</string>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="DES4">

<property name="geometry">

<rect>

<x>770</x>

<y>240</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>
```

```
<property name="text">

<string>DES</string>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="DES1">

<property name="geometry">

<rect>

<x>770</x>

<y>60</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string>DES</string>

</property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_3">

<property name="geometry">

<rect>

<x>480</x>
```

```

<y>250</y>

<width>131</width>

<height>41</height>

</rect>

</property>

<property name="html">

    <string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;
    &lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name="qrichtext&quot;
    content="l&quot; /&gt;&lt;meta charset="utf-8&quot; /&gt;&lt;style
    type="text/css&quot;&gt;

    p, li { white-space: pre-wrap; }

    hr { height: 1px; border-width: 0; }

    li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }

    li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }

    &lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style="font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
    font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;

    &lt;p align="center&quot; style="margin-top:0px; margin-bottom:0px;
    margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
    indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style="font-size:14pt;&quot;&gt;Kh&otilde;p
    4&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>

</property>

</widget>

```



```

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_4">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>480</x>

      <y>190</y>

      <width>131</width>

      <height>41</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="html">

    <string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;-//W3C//DTD HTML
4.0//EN&quot; &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;

    &lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name=&quot;richtext&quot;
content=&quot;1&quot; /&gt;&lt;meta charset=&quot;utf-8&quot; /&gt;&lt;style
type=&quot;text/css&quot;&gt;

    p, li { white-space: pre-wrap; }

    hr { height: 1px; border-width: 0; }

    li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }

    li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }

    &lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot; font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;

```

```
<p align="center" style="margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
indent:0px;"><span style="font-size:14pt;">Khóp
3</span></p></body></html></string>
```

```
</property>
```

```
</widget>
```

```
<widget class="QTextEdit" name="textEdit_7">
```

```
<property name="geometry">
```

```
<rect>
```

```
<x>670</x>
```

```
<y>20</y>
```

```
<width>201</width>
```

```
<height>21</height>
```

```
</rect>
```

```
</property>
```

```
<property name="html">
```

```
<string><!DOCTYPE HTML PUBLIC "http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd">
<html><head><meta name="qrichtext"
content="1" /><meta charset="utf-8" /><style
type="text/css">
p, li { white-space: pre-wrap; }
hr { height: 1px; border-width: 0; }
```

```
li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }
```

```
li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }
```

```
&lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot; font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;
```

```
&lt;p align=&quot;center&quot; style=&quot; margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style=&quot; font-family:'Times New Roman'; font-
size:12pt; font-weight:700; color:#000000; background-color:#ffffff;&quot;&gt;JOIN
CONTROL&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>
```

```
</property>
```

```
</widget>
```

```
<widget class="QLabel" name="goc2">
```

```
<property name="geometry">
```

```
<rect>
```

```
<x>910</x>
```

```
<y>120</y>
```

```
<width>63</width>
```

```
<height>51</height>
```

```
</rect>
```

```
</property>
```

```
<property name="text">
```

```
<string/>
```

```
</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="DES3">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>770</x>

      <y>180</y>

      <width>121</width>

      <height>51</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="text">

    <string>DES</string>

  </property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_5">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>480</x>

      <y>130</y>

      <width>131</width>
```

```

        <height>41</height>

    </rect>

</property>

<property name="html">

    <string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;
4.0//EN&quot; &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;

    &lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name=&quot;richtext&quot;
content=&quot;l&quot; /&gt;&lt;meta charset=&quot;utf-8&quot; /&gt;&lt;style
type=&quot;text/css&quot;&gt;

p, li { white-space: pre-wrap; }

hr { height: 1px; border-width: 0; }

li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }

li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }

&lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot;font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;

&lt;p align=&quot;center&quot; style=&quot;margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style=&quot;font-size:14pt;&quot;&gt;Khó p
2&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>

    </property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="INC2">

    <property name="geometry">

```

```
<rect>

<x>640</x>

<y>120</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

<string>INC</string>

</property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="INC4">

<property name="geometry">

<rect>

<x>640</x>

<y>240</y>

<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">
```

```
<string>INC</string>

</property>

</widget>

<widget class="QLabel" name="goc3">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>910</x>

      <y>180</y>

      <width>63</width>

      <height>51</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="text">

    <string/>

  </property>

</widget>

<widget class="QPushButton" name="INC1">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>640</x>

      <y>60</y>
```

```
<width>121</width>

<height>51</height>

</rect>

</property>

<property name="text">

  <string>INC</string>

</property>

</widget>

<widget class="QSpinBox" name="tocdo">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>230</x>

      <y>320</y>

      <width>91</width>

      <height>41</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="minimum">

    <number>100</number>

  </property>

  <property name="maximum">
```



```

<number>2000</number>

</property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_2">

  <property name="geometry">

    <rect>

      <x>10</x>

      <y>270</y>

      <width>191</width>

      <height>41</height>

    </rect>

  </property>

  <property name="html">

    <string>&lt;!DOCTYPE HTML PUBLIC &quot;-//W3C//DTD HTML
4.0//EN&quot; &quot;http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd&quot;&gt;

    &lt;html&gt;&lt;head&gt;&lt;meta name=&quot;qrichtext&quot;
content=&quot;l&quot; /&gt;&lt;meta charset=&quot;utf-8&quot; /&gt;&lt;style
type=&quot;text/css&quot;&gt;

    p, li { white-space: pre-wrap; }

    hr { height: 1px; border-width: 0; }

    li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }

    li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }

```

</style></head><body style=" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt; font-weight:400; font-style:normal;">

<p align="center" style=" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;">Bước duy
chuyển</p></body></html></string>

</property>

</widget>

<widget class="QTextEdit" name="textEdit_8">

<property name="geometry">

<rect>

<x>10</x>

<y>320</y>

<width>191</width>

<height>41</height>

</rect>

</property>

<property name="html">

<string><!DOCTYPE HTML PUBLIC "-//W3C//DTD HTML
4.0//EN" "http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd">

<html><head><meta name="richtext"
content="1" /><meta charset="utf-8" /><style
type="text/css">

```
p, li { white-space: pre-wrap; }
```

```
hr { height: 1px; border-width: 0; }
```

```
li.unchecked::marker { content: &quot;\2610&quot;; }
```

```
li.checked::marker { content: &quot;\2612&quot;; }
```

```
&lt;/style&gt;&lt;/head&gt;&lt;body style=&quot; font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;&quot;&gt;
```

```
&lt;p align=&quot;center&quot; style=&quot; margin-top:0px; margin-bottom:0px;
margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-
```

```
indent:0px;&quot;&gt;&lt;span style=&quot; font-size:11pt;&quot;&gt;Tốc độ duy
chuyển&lt;/span&gt;&lt;/p&gt;&lt;/body&gt;&lt;/html&gt;</string>
```

```
</property>
```

```
</widget>
```

```
<widget class="QTextEdit" name="textEdit_9">
```

```
<property name="geometry">
```

```
<rect>
```

```
<x>10</x>
```

```
<y>370</y>
```

```
<width>351</width>
```

```
<height>311</height>
```

```
</rect>
```

```
</property>
```

```
<property name="html">
```

```

<string><!DOCTYPE HTML PUBLIC "-//W3C//DTD HTML
4.0//EN" "http://www.w3.org/TR/REC-html40/strict.dtd";>
<html><head><meta name="richtext"
content="l" /><meta charset="utf-8" /><style
type="text/css";>

p, li { white-space: pre-wrap; }

hr { height: 1px; border-width: 0; }

li.unchecked::marker { content: "\2610"; }

li.checked::marker { content: "\2612"; }

</style></head><body style=" font-family:'Segoe UI'; font-size:9pt;
font-weight:400; font-style:normal;";>

<p style=" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-
right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;";><span style=" font-
size:12pt;";>note:</span></p>

<p style=" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-
right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;";><span style=" font-
size:12pt;";>- Bước duy chuyển ( độ )</span></p>

<p style=" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-
right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;";><span style=" font-
size:12pt;";>VD: bước duy chuyển = 1 =&gt; mỗi lần duy chuyển các khớp
quay 1 độ.</span></p>

<p style=" margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-
right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;";><span style=" font-
size:12pt;";>- Tốc độ duy chuyển ( ms ) </span></p>

```

<p style="margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px;">VD: 100 ms , mỗi bước động cơ quay trong khoảng thời gian 100ms (0,1s)</p>

<p style="qt-paragraph-type:empty; margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px; font-size:12pt;">
</p>

<p style="qt-paragraph-type:empty; margin-top:0px; margin-bottom:0px; margin-left:0px; margin-right:0px; -qt-block-indent:0; text-indent:0px; font-size:12pt;">
</p></body></html></string>

</property>

</widget>

</widget>

<widget class="QMenuBar" name="menubar">

<property name="geometry">

<rect>

<x>0</x>

<y>0</y>

<width>1234</width>

<height>26</height>

</rect>

</property>

</widget>

```

<widget class="QStatusBar" name="statusbar"/>

</widget>

<resources/>

<connections/>

</ui>

```

4.3.1. Khởi tạo cổng Serial:

xác định cổng COM trên máy tính và baud rate (tốc độ truyền) phù hợp với thiết bị bạn muốn kết nối. Sau đó, sử dụng phần mềm như Serial Monitor (trong Arduino IDE) hoặc các công cụ tương tự để kết nối và truyền dữ liệu.

xác định cổng serial mở **kết nối Serial** bằng lệnh `Serial.begin(baudrate)`

Chọn baud rate tương thích với thiết bị bạn kết nối. giá trị phổ biến là 9600, 115200, v.v.

với Arduino, sử dụng Serial Monitor trong Arduino IDE

```

void setup() {

    Serial.begin(9600); // Khởi động cổng serial với baud rate 9600

}

void loop() {

    if (Serial.available() > 0) {

        // Đọc dữ liệu từ cổng serial

        char incomingByte = Serial.read();

        // Xử lý dữ liệu
    }
}

```

```

Serial.print("Bạn đã nhập: ");

Serial.println(incomingByte);

}

}

```

Cài thư viện PySerial

Mở terminal gõ: `pip install pyserial`

Code Python khởi động Serial

Ví dụ kết nối tới cổng **COM9** (Windows) hoặc **/dev/ttyUSB0** (Linux), tốc độ 9600 bps:

```

import serial

# Khởi động cổng Serial

ser = serial.Serial(

    port='COM3',    # Cổng serial (Windows: COMx, Linux/Mac: /dev/ttyUSBx)

    baudrate=115600,    # Tốc độ truyền

    timeout=1        # Thời gian chờ đọc (giây)

)

if ser.is_open:

    print(f"Serial đã mở: {ser.port}")

else:

    print("Không thể mở cổng Serial!")

```

```

# Gửi dữ liệu

ser.write(b'Hello Arduino\n')

# Đọc dữ liệu từ vi điều khiển

data = ser.readline().decode('utf-8').strip()

if data:

    print("Nhận được:", data)


# Đóng cổng khi xong

ser.close()

```

4.3.3. Liên kết GUI với logic:

Python GUI + Logic Serial

Cài thư viện PySerial

Mở terminal gõ: pip install pyserial

```

import serial

import tkinter as tk

from tkinter import messagebox

# ==== LOGIC KẾT NỐI SERIAL ====

ser = None

```



```

def connect_serial():
    global ser

    try:
        ser = serial.Serial('COM3', 9600, timeout=1) # Thay COM3 bằng cổng của bạn
        messagebox.showinfo("Thông báo", f"Đã kết nối {ser.port}")

    except Exception as e:
        messagebox.showerror("Lỗi", f"Không thể kết nối: {e}")

def disconnect_serial():
    global ser

    if ser and ser.is_open:
        ser.close()
        messagebox.showinfo("Thông báo", "Đã ngắt kết nối")

def send_led_on():
    if ser and ser.is_open:
        ser.write(b'1')
    else:
        messagebox.showwarning("Cảnh báo", "Chưa kết nối Serial")

def send_led_off():
    if ser and ser.is_open:
        ser.write(b'0')
    else:

```

```

        messagebox.showwarning("Cảnh báo", "Chưa kết nối Serial")

# ===== TẠO GUI =====

root = tk.Tk()

root.title("Điều khiển LED qua Serial")

btn_connect = tk.Button(root, text="Kết nối", command=connect_serial)

btn_connect.pack(pady=5)

btn_disconnect = tk.Button(root, text="Ngắt kết nối", command=disconnect_serial)

btn_disconnect.pack(pady=5)

btn_on = tk.Button(root, text="Bật LED", command=send_led_on)

btn_on.pack(pady=5)

btn_off = tk.Button(root, text="Tắt LED", command=send_led_off)

btn_off.pack(pady=5)

root.mainloop()

```

cách hoạt động

GUI (Tkinter) tạo các nút bấm.

Khi bấm nút → gọi hàm **logic** tương ứng (connect_serial(), send_led_on(), ...).

Logic dùng pyserial để gửi lệnh (1 hoặc 0) qua cổng COM.

Arduino/vi điều khiển nhận lệnh và xử lý.

4.4. Tích hợp Visual Studio:

- Tạo Project Python.
- Thêm các file code .py và giao diện .ui.
- Debug để kiểm tra dữ liệu gửi/nhận.

CHƯƠNG 5: KẾT QUẢ, ĐÁNH GIÁ VÀ HƯỚNG PHÁT TRIỂN

5.1. Kết quả đạt được:

- Giao diện Qt thân thiện, dễ điều khiển.
- Robot phản hồi nhanh, chính xác.
- Có thể lưu và chạy lại các chuyển động.

5.2. Đánh giá:

- **Ưu điểm:** Mã nguồn mở, dễ mở rộng, GUI đẹp, lập trình nhanh.
- **Nhược điểm:** Phụ thuộc vào cổng kết nối, chưa có thị giác máy tính.

KẾT LUẬN

Báo cáo đã mô tả đầy đủ quá trình xây dựng hệ thống điều khiển cánh tay robot 6DOF bằng Python, Qt Designer và Visual Studio. Hệ thống này phù hợp cả cho **ngiên cứu học thuật** và **ứng dụng thực tế**, với ưu điểm là chi phí thấp, dễ mở rộng và bảo trì.

TÀI LIỆU THAM KHẢO

1. Mark Summerfield, *Rapid GUI Programming with Python and Qt*, Prentice Hall, 2008.
2. Qt Documentation: <https://doc.qt.io>
3. PySide6 Reference: <https://doc.qt.io/qtforpython/>

4. Arduino Serial Communication:

<https://www.arduino.cc/reference/en/language/functions/communication/serial/>

5. Craig, J. J., *Introduction to Robotics: Mechanics and Control*, Pearson, 2017.