

DANH MỤC ĐĂNG KÝ ĐỀ TÀI NGHIÊN CỨU KHOA HỌC SINH VIÊN NĂM 2021

ST T	Tên đề tài	Chủ nhiệm đề tài MSSV Thành viên đề tài MSSV	Giáo viên hướng dẫn	Mục tiêu và nội dung chính	Dự kiến kết quả đạt được	Kinh phí (VNĐ)
Khoa Điện-Điện tử: 09 đề tài						79,700,000
1	Nghiên cứu phát triển robot bốn chân có khả năng di chuyển linh hoạt	Bùi Mạnh Huy - 17151206 Phạm Tấn Phát - 17151240 Trần Thanh Hải - 17151197 Đào Hùng Vương - 17151289 Phạm Việt Hoàng - 17151204 Phùng Hưng Bình - 17151171	TS. Đặng Xuân Ba	Nghiên cứu và phát triển robot bốn chân có khả năng di chuyển linh hoạt phục vụ cho các ứng dụng tự hành trên địa hình phức tạp	Bài báo được đăng trên các tạp chí trong HƢCDNN (0-0.5đ)	15,000,000
2	Thiết kế và thi công phần mềm nhận diện lỗi trong mạch chỉnh lưu hỗ trợ công tác hướng dẫn thực hành	Bùi Xuân Lực - 18142334 Hồ Viết Lôi - 19146211	TS. Lê Hoàng Minh	Xây dựng mô hình nhận dạng lỗi tự động trong mạch chỉnh lưu ứng dụng công nghệ xử lý ảnh	Phần mềm nhận dạng	3,000,000
3	Thiết kế và thi công phần mềm nhận diện lỗi trong mạch xen tín hiệu hỗ trợ công tác hướng dẫn thực hành	Bùi Xuân Lực - 15142244 Bùi Xuân Lực - 18142334	TS. Nguyễn Thị Lương	Xây dựng mô hình nhận dạng lỗi tự động trong mạch xen tín hiệu ứng dụng công nghệ xử lý ảnh	Phần mềm nhận dạng	3,000,000
4	Phát triển bộ điều khiển chính xác cho Robot 3 bậc tự do sử dụng hướng tiếp cận phi tuyến thông minh	Đình Phước Nhiên - 17151238 Khuru Luân Thành - 17151257 Huỳnh Vĩnh Nghi - 17151234 Trần Hoài Nam - 17151233	TS. Đặng Xuân Ba	Thiết kế bộ điều khiển chính xác robot có thể hoạt động tốt và bền vững trong nhiều môi trường làm việc khác nhau sử dụng các kỹ thuật điều khiển phi tuyến thông minh	Đăng trên tạp trí nước ngoài hoặc các tạp chí trong HƢCDNN (0-0.5đ)	15,000,000
5	Thiết kế bộ điều khiển Haptic phản hồi lực vận hành Robot di động từ xa	Hoàng Hưng - 17151211 Trần Anh Khoa - 17151215 Trần Lam Nhật Thái - 17151261 Lê Công Kỳ Vọng - 16151317 Lê Hữu Anh Duy - 16151009	TS. Trần Đức Thiện	Thiết kế Robot di động tự tránh né vật cản và thiết kế mô hình điều khiển Haptic phản hồi lực giúp tăng khả năng làm việc, điều khiển Robot từ xa cho người dùng	Mô hình Robot di động tự tránh vật cản Mô hình thiết bị điều khiển Haptic phản hồi lực chuyên dụng điều khiển robot di động từ xa	6,000,000

6	Thiết kế chế tạo bộ Kit lập trình ARM kết hợp cảm biến y sinh	Lê Kim Tĩnh - 17129051 Phan Hoàng Nam - 17129028 Nguyễn Thu Trà - 17129055	ThS. Nguyễn Thanh Nghĩa	Thiết kế và thi công hoàn chỉnh Kit lập trình vi điều khiển ARM kết hợp cảm biến y sinh phục vụ cho nhu cầu học tập của sinh viên ngành kỹ thuật y sinh	Kit lập trình ARM	9,000,000
7	Thiết kế bộ điều khiển và bộ giám sát lỗi cho cánh tay robot 3 bậc tự do bằng STM32F4 và Matlab	Nguyễn Thiện Quang - 17151246 Phan Văn Trường - 17151275 Nguyễn Hiếu Trung - 17151272 Nguyễn Văn Khiêm - 16151185 Trần Đình Hòa - 16151165	TS. Trần Đức Thiện	Thiết kế bộ điều khiển cánh tay robot 3 bậc Thiết kế được bộ điều khiển và giám sát lỗi bằng STM32F4 và Matlab Simulink	Cánh tay Robot 3 bậc tự do và Bộ điều khiển cánh tay	6,000,000
8	FARMBOT	Võ Công Hải - 17151198 Trần Viết Thành - 17151259 Đặng Thanh Thiên Ân - 17151167	TS. Nguyễn Văn Thái	Nghiên cứu và chế tạo robot giúp trồng trọt, giúp giám sát, chăm sóc tự động từ xa	Mô hình robot	2,700,000
9	Thiết kế và thi công mô hình nồi nấu đậu hũ tự động	Nguyễn Hữu Trung - 17142337	PGS.TS. Lê Chí Kiên	Giúp cho cơ sở sản xuất đậu hũ truyền thống có thể sản xuất được ở quy mô công nghiệp, cải thiện được nhược điểm của phương pháp truyền thống.	Mô hình nồi nấu đậu hũ tự động	20,000,000
Tổng						79,700,000

Bảng chữ: Bảy mươi chín triệu bảy trăm ngàn

Tp. HCM, ngày tháng năm 2020

ĐƠN VỊ

PHÒNG KHCN-QHQT