

DANH MỤC ĐĂNG KÝ ĐỀ TÀI NGHIÊN CỨU KHOA HỌC SINH VIÊN NĂM 2023

STT	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)	Ghi chú
Khoa Điện-Điện tử: 06 đề tài						70,000,000	
1	Truyền gói tin ngắn với độ tin cậy cao: chuyển tiếp song công	Nguyễn Lê Thái Sơn 18161266 Lý Cảnh Long 18161245	TS. Phạm Ngọc Sơn	Mô phỏng, phân tích và đánh giá hiệu suất, trung bình lỗi khối BLER trung bình của chuyển tiếp song công (FDR)	Bài báo khoa học tính điểm 0,5đ trở lên	15,000,000	
2	Dự báo ngắn hạn công suất phát của farm điện mặt trời	Ngô Minh Hải 19142302 Lê Thành Đạt 19142292 Trương Quốc Bảo 19142283	PGS.TS. Võ Việt Cường	Đưa ra được kết quả dự đoán công suất phát farm điện mặt trời có độ chính xác phù hợp với bộ số liệu đầu vào	Chương trình máy tính, báo cáo phân tích	5,000,000	
3	Phân tích dao động điện áp trên đường dây trung thế bằng phần mềm PSAT	Nguyễn Hoài Tường 19142414 Hoàng Xuân Tú 19142411	PGS.TS. Võ Việt Cường	Sử dụng phần mềm PSAT để mô phỏng, phân tích dao động điện áp trên lưới trung thế khi có và không có nguồn năng lượng tái tạo	Báo cáo phân tích	5,000,000	
4	Ứng dụng thuật toán tối ưu quản lý nhu cầu phía tải trong Smart Grid	Nguyễn Quang Tiến 19142395	ThS. Nguyễn Thái An	- Nghiên cứu đặc điểm của quản lý nhu cầu phía tải trong Smart Grid và xây dựng giải thuật lập lịch phụ tải thông minh - Nghiên cứu ứng dụng giải thuật tối ưu lập lịch phụ tải với hàm tối ưu đa mục tiêu	Bài báo khoa học tính điểm 0,5đ trở lên	15,000,000	
5	Thiết kế bộ điều khiển bám cho cánh tay robot song song 4 bậc tự do với tải thay đổi	Nguyễn Xuân Trà 19151299 Nguyễn Đức Mạnh 19151253	TS. Trần Đức Thiện	Tính toán động học cánh tay robot song song bốn bậc tự do. Thiết kế và thi công mạch điều khiển cho cánh tay robot bốn bậc tự do.	Bài báo khoa học tính điểm 0,5đ trở lên	15,000,000	

6	Áp dụng phương pháp bình phương cực tiểu để nhận dạng thông số mô hình Robot 6 bậc tự do	Nguyễn Ngọc Thiện 19151292 Nguyễn Thị Ngọc Thúy 19151295 Phan Minh Điền 19151037	TS. Trần Đức Thiện	Hoàn thiện phần cứng còn thiếu của mô hình cánh tay Robot sáu bậc tự do trong thực tế. Nhận dạng thông số cho mô hình Robot sáu bậc tự do. Thiết kế và thi công mạch thu thập dữ liệu cho mô hình.	Bài báo khoa học tính điểm 0,5đ trở lên	15,000,000	
Tổng cộng						70,000,000	

Bảng chữ: Bảy mươi triệu đồng

Tp. HCM, ngày tháng năm 2022

KHOA ĐIỆN-ĐIỆN TỬ

PHÒNG KHCN-QHQT