

Tp.Hồ Chí Minh, ngày ..... tháng 11 năm 2011

**DANH SÁCH NGHIỆP THU ĐỀ TÀI CẤP SINH VIÊN NĂM 2011**  
**(Theo thông báo số 06/TB-ĐHBK-CK ngày 07/02/2011)**

**1. CHƯƠNG TRÌNH KSTN**

TT	Tên đề tài	Họ và tên chủ nhiệm	Họ và tên CBHD	Thời gian thực hiện (tháng)	Sản phẩm	Kinh phí (triệu đồng)		Điểm nghiệm thu	Kết quả nghiệm thu
						Nguồn trường	Nguồn khác		
1.	Ảnh hưởng của các thông số công nghệ đến tổ chức và cơ tính của mối hàn tấm phẳng hợp kim nhôm bằng phương pháp ma sát khuấy	<b>Lê Hồng Quân</b> Trần Đăng Khuê Nguyễn Văn Lũy	TS. Lưu Phương Minh	05		4.900.000			
2.	Thiết kế máy hàn ma sát xoay	<b>Nguyễn Chinh Duy</b> Hoàng Tuấn Anh	TS. Lưu Phương Minh	05		5.000.000			
3.	Thiết kế và mô phỏng tay máy song song phẳng	<b>Nguyễn Bá Hiếu</b> Thân Trọng Khánh Đạt	TS. Phạm Huy Hoàng	05		5.000.000			
4.	Thiết kế mô hình máy rung có thể thay đổi thông số làm việc	<b>Hà Quốc Vũ</b> Nguyễn Khắc Sinh	PGS.TS. Nguyễn Hồng Ngân	05		5.000.000			
5.	Tìm hiểu, tính toán và chọn lựa các thông số của bộ khuôn tạo hình trong máy bó via hệ	<b>Võ Minh Triết</b> Đỗ Trường Thanh Vũ Văn Thắng	TS. Lưu Thanh Tùng	05		4.900.000			

6.	Tìm hiểu, tính toán và thiết kế bộ tạo rung trong máy bó via hệ	<b>Nguyễn Đức Trí</b> Nguyễn Hoàng Anh Nguyễn Công Trình	TS. Lưu Thanh Tùng	05		4.500.000			
7.	Ứng dụng công nghệ xử lý ảnh trong bộ điều khiển Robot tránh vật cản	<b>Nguyễn Long Vũ</b> Nguyễn Văn Hiền	TS. Bùi Trọng Hiếu	05		5.000.000			
8.	Tính toán và mô phỏng động lực học robot nhiều chân	<b>Thân Trọng Khánh Đạt</b>	TS. Trần Thiên Phúc	05		5.000.000			
9.	Nghiên cứu, thiết kế máy CNC mài để giày	<b>Nguyễn Viết Trang</b> Mai Hoàng Linh Phùng Xuân Quốc Phong	PGS.TS. Phạm Ngọc Tuấn	05		5.000.000			
10.	Nghiên cứu thiết kế thiết bị đo đa năng một số thông số chất lượng trong dây chuyền chế biến gạo	<b>Trần Đức Thịnh</b> Nguyễn Quang Thanh	PGS.TS. Phạm Ngọc Tuấn	05		4.000.000			
11.	Nghiên cứu bài toán phân tích cơ cấu phẳng toàn khớp thấp loại 5	<b>Nguyễn Đắc Luân</b>	PGS.TS. Nguyễn Tấn Tiên	05		5.000.000			
12.	Nghiên cứu bài toán tổng hợp cơ cấu phẳng toàn khớp thấp loại 5	<b>Nguyễn Văn Linh</b>	PGS.TS. Nguyễn Tấn Tiên	05		5.000.000			
13.	Nghiên cứu xây dựng phương pháp tính toán hệ thống thông gió & làm mát cho phân xưởng dệt	<b>Huỳnh Thanh Khải</b> Võ Trần Vy Khanh	GS.TS. Lê Chí Hiệp	05		3.250.000	1		
14.	Thiết kế và mô phỏng hoạt động bánh đà có moment quán tính thay đổi được	<b>Nguyễn Đình Huy</b>	TS. Phạm Huy Hoàng	05		3.250.000			
15.	Quy trình lựa chọn, tính toán, mô hình hóa và mô phỏng bộ truyền vít me - đai ốc bi	<b>Bùi Anh Khoa</b> Trần Lê Vũ	PGS.TS. Nguyễn Hữu Lộc	05		3.250.000			

## 2. CHƯƠNG TRÌNH PFIEV

TT	Tên đề tài	Họ và tên chủ nhiệm	Họ và tên CBHD	Thời gian thực hiện (tháng)	Sản phẩm	Kinh phí (triệu đồng)		Điểm nghiệm thu	Kết quả nghiệm thu
						Nguồn trường	Nguồn khác		
1.	Nghiên cứu điều khiển con lắc ngược một bậc tự do sử dụng camera để hồi tiếp tín hiệu (Phần 1: Nghiên cứu, thiết kế bộ điều khiển con lắc ngược và xử lý tín hiệu hồi tiếp từ camera)	<b>Trần Hoàng Khương</b>	TS. Trần Thiên Phúc	5		5,000,000			
2.	Nghiên cứu điều khiển con lắc ngược một bậc tự do sử dụng camera để hồi tiếp tín hiệu (Phần 2: Chế tạo mô hình con lắc ngược dùng camera hồi tiếp tín hiệu)	<b>Ngô Quang Tuấn Anh</b>	TS. Trần Thiên Phúc	5		5,000,000			
3.	Nghiên cứu tính toán thiết kế và mô phỏng giường y tế giành cho bệnh nhân có đời sống thực vật	<b>Ngô Văn Vinh</b>	TS. Võ Tường Quân	5		5,000,000			
4.	Nghiên cứu thiết kế chế tạo và thử nghiệm bộ tạo lực từ động cơ DC ứng dụng trong bài toán điều khiển hệ thống treo chủ động 1/4 xe hơi	<b>Kiều Xuân Hoàng Việt</b> Nguyễn Minh Trí	PGS.TS. Nguyễn Tấn Tiến	5		7,000,000			
5.	Nghiên cứu thiết kế biểu cảm robot pet thông qua biểu hiện của mắt	<b>Từ Viễn Trung</b>	TS. Nguyễn Duy Anh	5		5,000,000			
6.	Nghiên cứu tính toán thiết kế và mô phỏng	<b>Trần Quý Quyên</b>	TS. Võ Tường Quân	5		5,000,000			

	robot khảo sát đường công	Phạm Hữu Tâm Nguyễn Minh Trí Ngô Văn Vinh Trần Đình Thiên Thu							
7.	Nghiên cứu thiết kế bộ điều khiển và truyền nhận dữ liệu robot khảo sát đường công	<b>Trần Đình Thiên Thu</b> Phạm Hữu Tâm Trần Quý Quyên	TS. Võ Tường Quân	5		5,000,000			
8.	Nghiên cứu, thiết kế, chế tạo máy khắc chữ trên formica	<b>Phạm Huy Đông</b>	PGS.TS. Nguyễn Tấn Tiến	5		5,000,000			
9.	Nghiên cứu bài toán mapping cho mobile robot	<b>Nguyễn Trọng Nghĩa</b>	PGS.TS. Nguyễn Tấn Tiến	5		5,000,000			

### 3. CHƯƠNG TRÌNH CHÍNH QUY

TT	Tên đề tài	Họ và tên chủ nhiệm	Họ và tên CBHD	Thời gian thực hiện (tháng)	Sản phẩm	Kinh phí (triệu đồng)		Điểm nghiệm thu	Kết quả nghiệm thu
						Nguồn trường	Nguồn khác		
1.	Xây dựng phần mềm thiết kế rập trong ngành may	Võ Nguyễn Thuận Thiên	TS. Hồ Thị Minh Hương	6		5,000,000	0		
2.	Ứng dụng công nghệ tạo hình tâm gia tăng (ISF) để gia công những bộ phận vỏ của Robot người	Lê Thanh Sơn	PGS.TS Nguyễn Thanh Nam	6		1,000,000	0		
3.	Thiết kế và chế tạo máy bào vỏ cây thuốc lá	Đào Lê Tương	TS. Phạm Huy Hoàng	6		5,000,000	5,000,000		

4.	Tính toán động học, mô phỏng và thiết kế robot rắn di chuyển trên cạn	Đặng Văn Vinh	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	0		
5.	Nghiên cứu giải thuật điều khiển IPMC ( IONIC POLYMER METAL COMPOSITE)	Trần Thành Nhân	TS. Võ Tường Quân	6		4,000,000	0		
6.	Nghiên cứu thiết kế bộ điều khiển hướng di chuyển cho Autonomous underwater vehicle (AUV)	Hoàng Khắc Anh	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	0		
7.	Nghiên cứu thiết kế chế tạo mô hình robot cá dạng Boxyfish	Phan Đông Phong	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	0		
8.	Ứng dụng giải thuật di truyền tối ưu hóa các khâu của Robot cá carangiform	Lương Quốc Chí	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	0		
9.	Nghiên cứu giải thuật điều khiển độ sâu của Autonomous underwater vehicle (AUV)	Nguyễn Thành Trung	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	2,500,000		
10.	Thiết kế và ứng dụng web trong điều khiển và giám sát	Trần Đức Trịnh	TS. Võ Tường Quân	6		5,000,000	0		
11.	Robot gấp khối trụ điều khiển từ xa	Hồ Ngọc Phước	TS. Trần Thiên Phúc	6		5,000,000	0		
12.	Nghiên cứu thiết kế mô hình Robot Rhex	Bùi Hữu Hóa	TS. Trần Thiên Phúc	6		5,000,000	0		

	phục vụ khảo sát địa hình phức tạp								
13.	Robot di chuyển đa hướng điều khiển hướng bằng la bàn điện tử	Dương Minh Tâm	TS. Trần Thiên Phúc	6		5,000,000	0		
14.	Nghiên cứu thiết kế mô hình cánh tay robot khắp vật điều khiển bằng PIC6F877A	Vũ Lê Thành Long	TS. Trần Thiên Phúc	6		1,000,000	0		
15.	Nghiên cứu thiết kế xe chạy đa hướng bằng xoay hướng các bánh xe	Nguyễn Hoàng Giang	TS. Trần Thiên Phúc	6		1,000,000	0		
16.	Thiết kế Robot phát hiện và tránh vật cản	Phan Văn Hán	TS. Trần Thiên Phúc	6		5,000,000	0		
17.	Tìm hiểu, tính toán các thông số làm việc và thiết kế loại guồng tải " Đa vận tốc"	Đặng Ngọc Kha	PGS.TS. Nguyễn Hồng Ngân	6		5,000,000	0		
18.	Nghiên cứu thiết kế hệ thống camera cho robot scout	Hà Thị Lan Anh	Lê Ngọc Bích	6		5,000,000	0		
19.	Nghiên cứu thiết kế và điều khiển robot scout	Nguyễn Thanh Tùng	Nguyễn Duy Anh	6		5,000,000	0		