

TRƯỜNG ĐẠI HỌC MÓ - ĐỊA CHẤT  
KHOA KHOA HỌC CƠ BẢN  
Bộ môn Cơ lý thuyết

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM  
Độc lập - Tự do - Hạnh phúc

Hà Nội, ngày 24 tháng 01 năm 2019

### BIÊN BẢN HỘI THẢO HỌC THUẬT

1- Thời gian:

Thời gian: 8h30' đến 9h00' ngày 24 tháng 01 năm 2019.

Địa điểm: Văn phòng Bộ môn Cơ lý thuyết, Tầng 11 Nhà C12 tầng.

2- Thành phần.

Chủ tọa: TS. Trần Đình Sơn

Chức vụ: Trưởng Bộ môn Cơ lý thuyết

Thư ký: TS. Bùi Thị Thúy

3- Nội dung: Hội thảo báo cáo học thuật.

Họ và tên	Tên báo cáo	Nội dung	Đánh giá
Ths. Đinh Công Đạt	Động lực học và điều khiển robot 2 khâu T-R đàn hồi	Trong báo cáo này, phương pháp phần tử hữu hạn và phương trình Lagrange loại 2 được sử dụng để xây dựng mô hình động lực cho tay máy phẳng dạng chuỗi có hai khớp tịnh tiến và quay với các khâu đàn hồi. Trên cơ sở phương trình vi phân chuyển động nhận được, cho phép thiết kế bộ điều khiển PD cho bài toán vị trí và bộ điều khiển dựa trên động lực học ngược tay máy rắn cho bài toán điều khiển quỹ đạo	Tốt

4- Thảo luận:

- TS. Trần Đình Sơn: Robot song song định nghĩa thế nào?

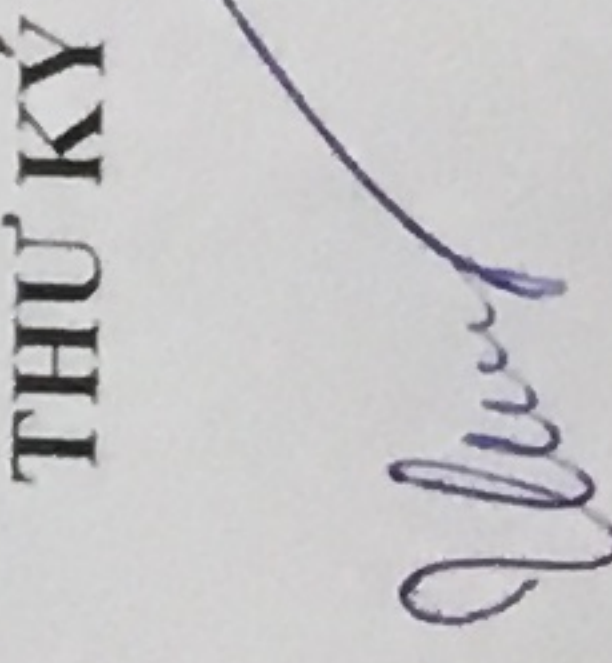
Trả lời: Robot song song là robot có cấu trúc vòng kín trong đó các khâu được nối với nhau bằng các khớp động. Trong robot song song, khâu thao tác được nối với giá cố định bởi một số mạch động học, tức là nối song song với nhau và cùng hoạt động song song với nhau.

- TS. Nguyễn Huy Thế: Mô hình hóa thanh đàn hồi bằng bao nhiêu phần tử?

Trả lời: Tác giả sử dụng phương pháp phần tử hữu hạn với mỗi thanh là một phần tử

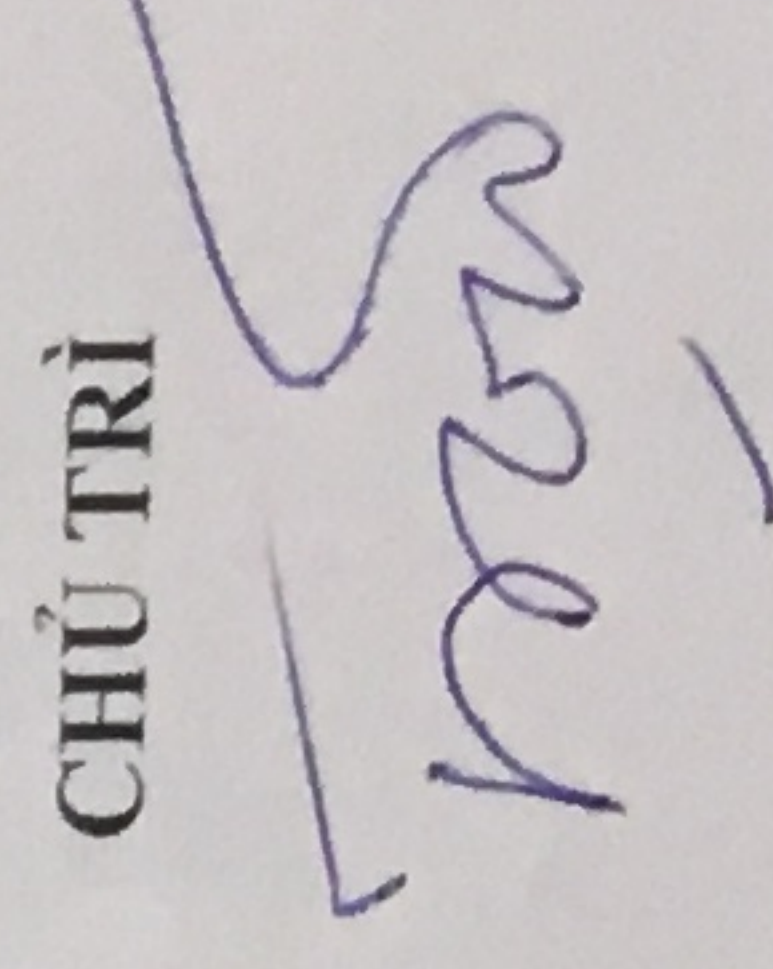
5- Kết luận: Nội dung và hình thức của báo cáo phù hợp với yêu cầu của một báo cáo học thuật Bộ môn.

THƯ KÝ



TS. Bùi Thị Thúy

CHỦ TRÌ



TS. Trần Đình Sơn