

TRƯỜNG ĐẠI HỌC MỎ - 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 20 tháng 06 năm 2019

BIÊN BẢN HỘI THẢO HỌC THUẬT

1- Thời gian:

Thời gian: 15h00' đến 15h30' ngày 20 tháng 06 năm 2019.

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

Chủ tọa: TS. Bùi Thị Thúy

Chức vụ: Phó trưởng Bộ môn Cơ lý thuyết

Thư ký: TS. Phạm Ngọc Chung

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

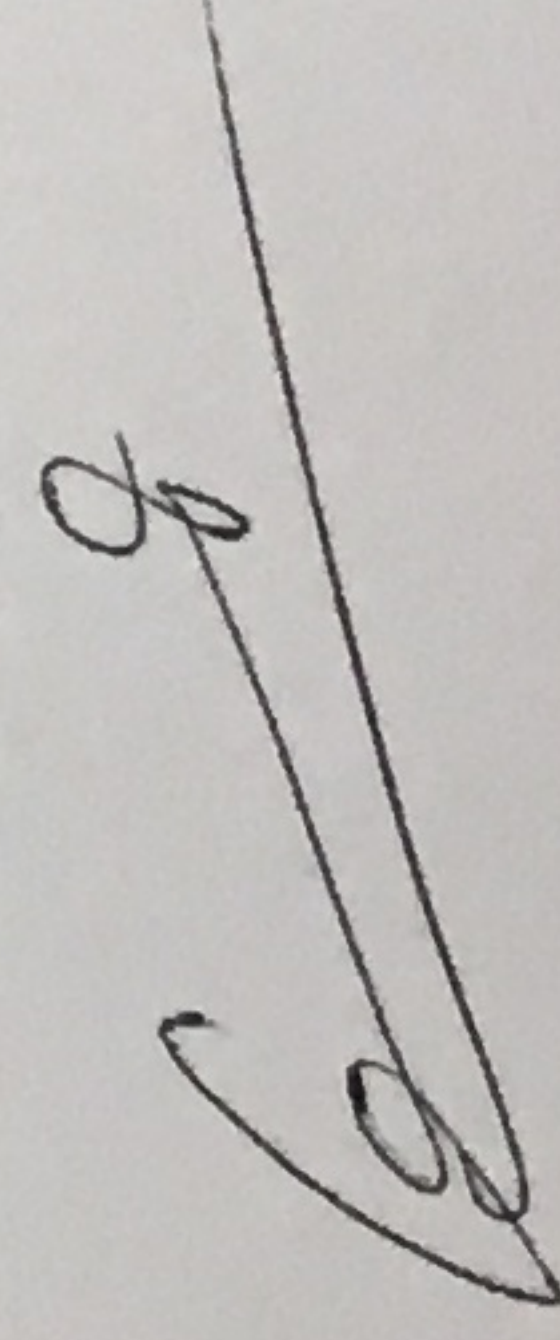
Họ và tên	Tên báo cáo	Nội dung	Đánh giá
ThS. Trần Thị Trâm	Nghiên cứu xây dựng mô hình động học của hệ thống robocar – camera và hệ thống điều khiển tìm kiếm đối tượng theo màu sắc	Robot di động nói chung và robocar nói riêng đang rất được quan tâm nghiên cứu vì chúng có nhiều ứng dụng thực tế. Môi trường hoạt động của chúng thường được nhận biết bằng hệ thống camera. Dưới đây nghiên cứu trường hợp camera được gắn liền và di động cùng robocar như là một thiết bị. Bản thân camera có thể quay quanh một vị trí cố định trên robocar hoặc di chuyển chỗ trên robocar theo một quy luật xác định nào đó. Xây dựng các mô hình động học trong trường hợp nói trên và xây dựng hệ thống điều khiển robocar tìm kiếm đối tượng theo màu sắc là nội dung chủ yếu của bài này	Tốt

4- Thảo luận:

- ThS. Đinh Công Đạt: Đề tài rất có ý nghĩa trong thực tế.

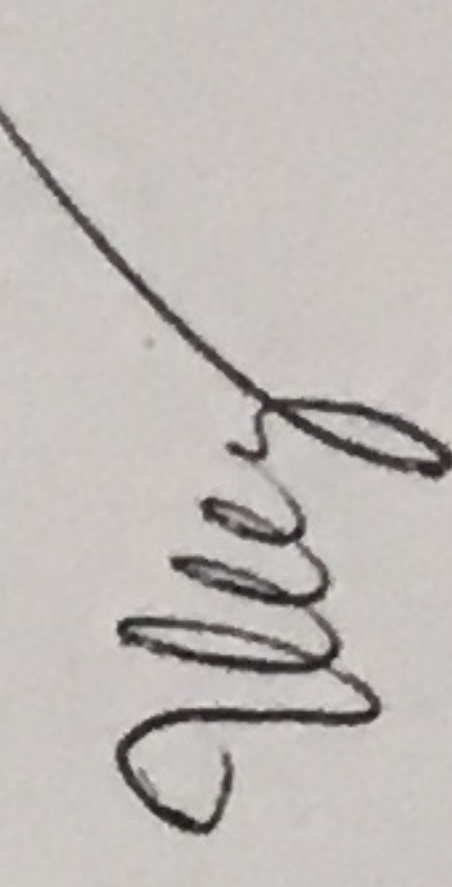
5- Kết luận: Nội dung và hình thức của báo cáo phù hợp với yêu cầu của một báo cáo học thuật Bộ môn.

THƯ KÝ



TS. Phạm Ngọc Chung

CHỦ TRÌ



TS. Bùi Thị Thúy