

# CHƯƠNG TRÌNH HỘI NGHỊ TOÀN QUỐC LẦN THỨ 1 VỀ ĐIỀU KHIỂN VÀ TỰ ĐỘNG HÓA VCCA-2011

**Thứ 6, 25 tháng 11 năm 2011**

07:30 - 08:30	Sảnh đường Viện Khoa học và Công nghệ Việt Nam: Đăng ký đại biểu
08:30 - 09:15	Hội trường Viện KH và Công nghệ Việt Nam: Lễ khai mạc Hội nghị
09:15 - 10:15	Hội trường Viện KH và Công nghệ Việt Nam: Báo cáo mời phiên toàn thể <b>Chủ trì: TS. Đỗ Hữu Hòa</b>
09:15 - 09:45	- Xu thế phát triển của Điều khiển và Tự động hóa trên thế giới và cơ hội thách thức đối với Việt nam (Phạm Thượng Cát, Nguyễn Phùng Quang, Nguyễn Chí Sáng, Nguyễn Doãn Phước, Hội Tự động hóa Việt nam)
09:45 - 10:45	- On Decoupled Parallel Manipulators (Professor Victor Glazunov, Mechanical Engineering Research Institute, Russian Academy of Sciences)
10:15 - 10:30	Giải lao

## Phòng họp 1: Hội trường Viện Công nghệ thông tin

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Lý thuyết điều khiển tự động</b> <b>Trưởng tiểu ban: PGS. TS. Nguyễn Doãn Phước</b>			
10:30 - 10:50	14	Dự báo tín hiệu đầu ra quá trình đáp ứng chậm trên cơ sở cực tiểu hóa sai lệch dự báo tuyến tính kết hợp cực đại hóa Entropy	Nguyễn Doãn Phước, Nguyễn Văn Chí
10:50 - 11:10	19	Tối ưu quá trình huấn luyện đồng thời nhiều kỹ năng cho người điều khiển các hệ thống kỹ thuật phức tạp trên cơ sở lý thuyết qui hoạch động	Phạm Trung Dũng, Vũ Xuân Đức
11:10 - 11:30	20	Thiết kế bộ điều khiển bền vững cho hệ thống lái tự động tàu thủy với thời gian trễ không xác định	Đặng Xuân Kiên, Trần Hoàng Dũng, Quách Đức Cường
11:30 - 11:50	39	H-infinity norm computation of multi-agent dynamical systems	Nguyễn Đình Hòa, Nguyễn Doãn Phước
11:50 - 12:10	89	Điều khiển hệ pha không cực tiểu bằng bộ điều khiển tích hợp trên cơ sở điều khiển dự báo dựa mô hình và điều khiển trượt	Nguyễn Thị Thanh Quỳnh, Phan Xuân Minh, Phạm Văn Thiêm
12:10 - 12:30	167	Ứng dụng thuật toán giảm bậc mô hình theo phương pháp cân bằng cho bài toán điều khiển cân bằng rôbot	Nguyễn Hữu Công, Vũ Ngọc Kiên, Đào Huy Du
12:30 - 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Mô hình hóa và điều khiển rô bot (I)</b> <b>Trưởng tiểu ban GS. TSKH. Thân Ngọc Hoàn</b>			
13:30 - 13:50	9	Điều khiển hồi tiếp ngõ ra mờ thích nghi gián tiếp hệ cánh tay máy hai khớp nối tiếp	Nguyễn Quang Vinh, Trương Duy Trung, Phan Tương Lai
13:50 - 14:10	13	Robot sơn tự động các vật phẳng có đường bao phức tạp	Trần Công Thịnh, Nguyễn Ngọc Lâm

14:10 – 14:30	<b>68</b>	Điều khiển thích nghi dùng bộ quan sát trượt cho các khớp của tay máy công nghiệp có độ cứng vững thấp.	<i>Võ Thu Hà, Bùi Quốc Khánh, Đỗ Việt Phương</i>
14:30 – 14:50	<b>72</b>	Động lực học và điều khiển robot phun cát RoPC02	<i>Nguyễn Văn Khang, Nguyễn Trung Tuấn, Triệu Quốc Lộc, Đỗ Đức Lộc</i>
14:50 – 15:10	<b>137</b>	Tối ưu hệ số học của mạng hàm bán kính cơ sở trong bộ điều khiển robot theo phương pháp tính momen	<i>Nguyễn Trần Hiệp, Phạm Thượng Cát</i>
15:10 – 15:30	<b>179</b>	Điều khiển thích nghi Robot công nghiệp	<i>Phan Xuân Minh, Lê Hữu Trung</i>
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Mô hình hóa và điều khiển rô bốt (II)</b> <b>Đông trưởng tiểu ban GS. TSKH. Nguyễn Văn Khang, GS. TS. Đào Văn Hiệp</b>			
16:00 – 16:20	<b>79</b>	Mô hình hoá cơ hệ tay máy song song và xây dựng trung tâm gia công trên máy phay CNC 5 trục ảo	<i>Lê Hoài Quốc, Nguyễn Minh Thạnh</i>
16:20 – 16:40	<b>80</b>	Tối ưu hóa thiết kế tay máy song song dùng thuật toán di truyền kết hợp tập hợp tối ưu Pareto	<i>Nguyễn Minh Thạnh, Nguyễn Xuân Vinh, Lê Hoài Quốc, Nguyễn Ngọc Lâm</i>
16:40 – 17:00	<b>97</b>	Structural Synthesis of Decoupled Parallel Mechanisms	<i>Victor Glazunov, Nguyen Minh Thanh and Tran Quang Nhat</i>
17:00 – 17:20	<b>99</b>	Giải bài toán động học ngược robot dư dẫn động bằng phương pháp chiếu tọa độ và chiếu vận tốc	<i>Thái Phương Thảo, Nguyễn Quang Hoàng</i>
17:20 – 17:40	<b>109</b>	Ứng dụng tọa độ Plücker xem xét cấu hình đặc biệt của cơ cấu song song	<i>Nguyễn Minh Thạnh, Trần Công Tuấn, Nguyễn Ngọc Lâm, Phan Văn Đức, Nguyễn Minh Thi</i>
17:40 – 18:00	<b>71</b>	Nghiên cứu so sánh cấu trúc động học của rô-bốt song song mở rộng với cơ cấu 6-RUS	<i>Lê Đức Thọ, Nguyễn Hùng Long</i>

## Phòng họp 2: Phòng 209 Viện Công nghệ thông tin

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Quan sát trạng thái và nhận dạng</b> <b>Trưởng tiểu ban TS. Nguyễn Chí Ngôn</b>			
10:30 – 10:50	<b>63</b>	Ứng dụng mạng mờ -nơron trong nhận dạng đối tượng phi tuyến	<i>Phan Thanh Tùng, Nguyễn Trọng Thuần</i>
10:50 – 11:10	<b>85</b>	Thiết kế hệ thống nhận dạng biển số xe tải tại các công tự động	<i>Trần Hoài Linh, Lý Ngô Mai</i>
10:10 – 11:30	<b>90</b>	Hệ thống tự động kiểm định chất lượng vải dệt dựa trên kỹ thuật xử lý ảnh và nhận dạng	<i>Lê Huy Việt, Trần Thanh Hải, Lê Thị Lan</i>
11:30 – 11:50	<b>124</b>	Phương pháp tự động xác định hệ số trong hàm ngưỡng wavelet minFDR để nâng cao khả năng chống nhiễu trong hệ thống công nghiệp	<i>Trần Thị Hòa, Nguyễn Thế Truyền</i>
11:50 – 12:10	<b>142</b>	Tổng hợp điều khiển cho hệ bám điện cơ trên cơ sở phương pháp Backstepping kết hợp điều khiển trong chế độ trượt	<i>Nguyễn Thanh Tiên, Nguyễn Trọng Thanh</i>

12:10 – 12:30	<b>171</b>	Nhận dạng trong hệ kín quá trình hơi quá nhiệt trong lò hơi của Nhà máy đạ m Phú Mỹ	<i>Trịnh Thị Khánh Ly, Hoàng Minh Sơn</i>
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển xe tự hành và rô bốt di động (I)</b> <b>Trưởng tiểu ban PGS. TS. Trần Quang Vinh</b>			
13:30 – 13:50	<b>103</b>	Robot hướng dẫn bảo tàng dựa trên công nghệ đa phương tiện	<i>Nguyễn Quốc Cường, Lê Thị Lan, Nguyễn Việt Tùng, Trần Đỗ Đạt</i>
13:50 – 14:10	<b>126</b>	Xây dựng bộ điều khiển mờ cho Robot bám đường	<i>Hoàng Quang Chính, Nguyễn Đức Lành, Nguyễn Công Khoa, Nguyễn Thành Sơn</i>
14:10 – 14:30	<b>128</b>	Obstacle Avoidance Methods for a Laser Based Intelligent Wheelchair	<i>Hoang Trieu and Quang Nguyen</i>
14:30 – 14:50	<b>132</b>	Xây dựng hệ đo xa 3D dùng cảm biến laser cho robot di động tự trị	<i>Trần Thuận Hoàng, Đặng Anh Việt, Trần Quang Vinh</i>
14:50 – 15:10	<b>166</b>	Phát triển robot kiểm tra và vệ sinh đường ống	<i>Trần Phương Nam, Nguyễn Trường-Thịnh, Nguyễn Ngọc-Phương</i>
15:10 – 15:30	<b>181</b>	Thiết kế quỹ đạo và điều khiển xe tự hành vận chuyển trong kho	<i>Nguyễn Văn Tính, Phạm Thượng Cát, Phạm Minh Tuấn, Bùi Thị Thanh Quyên</i>
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển xe tự hành và rô bốt di động (II)</b> <b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Tạ Cao Minh, PGS. TS. Nguyễn Quang Hải</b>			
16:00 – 16:20	<b>31</b>	Study of Artificial Fish Bladder System for Robot Fish	<i>Minh Thuan Le, Truong Thinh Nguyen and Ngoc Phuong Nguyen</i>
16:20 – 16:40	<b>35</b>	Autonomous Inspection with Multi-Link Robotic Fish	<i>Truong Thinh Nguyen, Ngoc Phuong Nguyen and Minh Nhat Dang</i>
16:40 – 17:00	<b>40</b>	A Solution of Obstacle Collision Avoidance for Robotic Fish Based on Fuzzy Systems	<i>Dang Phuc Nguyen, Truong Thinh Nguyen and Ngoc Phuong Nguyen</i>
17:00 – 17:20	<b>163</b>	A Study on PID and Fuzzy Based Controllers Design for Controlling Motion and Direction of a 5-Link Carangiform Fish Robot	<i>Van Anh Pham and Tuong Quan Vo</i>
17:20 – 17:40	<b>193</b>	Nghiên cứu chế độ hãm tái sinh trong vận hành ô tô điện	<i>Phùng Văn Trang, Tạ Cao Minh</i>
17:40 – 18:00	<b>52</b>	Mô hình hóa động lực học Quadrotor	<i>Đào Văn Hiệp, Trần Xuân Diệu, Phùng Thế Kiên</i>

### **Phòng họp 3: Phòng họp đa năng Viện KH và CN Việt Nam**

<b>Thời gian</b>	<b>Bài số</b>	<b>Tên báo cáo</b>	<b>Tác giả</b>
<b>Tiểu ban: Hệ thống điều khiển nhúng</b> <b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Lê Bá Dũng, TS. Đặng Xuân Hoài</b>			
10:30 – 10:50	<b>53</b>	Sử dụng công nghệ FPAA và PSoC trong thiết kế mạch thu thập và xử lý tín hiệu điện tim	<i>Trần Hoài Linh, Nguyễn Bá Biên, Phạm Văn Nam, Nguyễn Đức Thảo</i>

10:50 – 11:10	<b>65</b>	Ứng dụng hệ thống nhúng thiết kế chế tạo thiết bị thông tin liên lạc không dây	Nguyễn Trung Trực, Nguyễn Thành Chung, Nguyễn Đức Vinh, Lê Hải Triều.
10:10 – 11:30	<b>110</b>	Cấu hình chip CNN giải bài toán thủy lực một chiều bằng công nghệ FPGA	Vũ Đức Thái, Phạm Thượng Cát, Bùi Văn Tùng
11:30 – 11:50	<b>112</b>	Tích hợp các thuật toán điều khiển trên FPGA theo hướng SOC	Lê Bá Dũng, Bùi Thị Thanh Quyên
11:50 – 12:10	<b>120</b>	Nghiên cứu khả năng ứng dụng FPGA trong việc điều khiển đồng bộ hệ động cơ một chiều trong dây chuyền bọc cáp viễn thông	Trương Đăng Khoa
12:10 – 12:30	<b>168</b>	Nghiên cứu phát triển module CPU cho thiết bị thu thập dữ liệu đa kênh DATACOM	Nguyễn Đăng Chung, Thái Quang Vinh, Phạm Ngọc Minh, Chu Ngọc Liêm, Nguyễn Tuấn Anh, Nguyễn Thành Long, Châu Văn Tú
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển động cơ</b> <b>Trưởng tiểu ban GS. TSKH. Nguyễn Phùng Quang</b>			
13:30 – 13:50	<b>10</b>	Ứng dụng mạng nơ-ron lô-gíc mờ trong phát hiện sự cố của động cơ điện một chiều	Trần Hoài Linh, Đinh Văn Nhượng, Đặng Văn Tuệ
13:50 – 14:10	<b>47</b>	Khảo sát đặc điểm ổn định của mô hình trạng thái gián đoạn của động cơ đồng bộ kích thích vĩnh cửu	Phạm Tâm Thành, Nguyễn Phùng Quang
14:10 – 14:30	<b>48</b>	Xác định vị trí đỉnh cực ban đầu của động cơ tuyến tính loại đồng bộ kích thích vĩnh cửu sử dụng phương pháp điều khiển lực đẩy	Đào Phương Nam, Nguyễn Phùng Quang
14:30 – 14:50	<b>87</b>	Ứng dụng giải thuật bày đàn để xác định thông số bộ PID trong điều khiển tốc độ động cơ không đồng bộ ba pha.	Huyền Đức Chấn, Nguyễn Minh Tâm, Lê Thị Thanh Hoàng
14:50 – 15:10	<b>191</b>	Mô hình hóa và mô phỏng động cơ từ trở thay đổi sử dụng phương pháp phân tích phần tử hữu hạn	Nguyễn Bảo Huy, Tạ Cao Minh
15:10 – 15:30	<b>192</b>	Điều khiển phân bố mômen động cơ từ trở thay đổi có đặc tính điện cảm phi tuyến mạnh	Nguyễn Bảo Huy, Tạ Cao Minh
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển máy phát và ổ từ</b> <b>Đông Trưởng tiểu ban PGS. TS. Bùi Quốc Khánh, PGS. TS. Lê Tông</b>			
16:00 – 16:20	<b>42</b>	Thiết kế bộ điều khiển máy phát điện không đồng bộ nguồn kép kết hợp phương pháp tựa theo thụ động Euler-Lagrange và luật Hamiltonian	Đặng Danh Hoàng, Nguyễn Phùng Quang
16:20 – 16:40	<b>134</b>	Điều khiển tách kênh động cho vòng bi từ chủ động 2 bậc tự do bằng phương pháp phản hồi trạng thái	Trần Lục Quân, Trần Xuân Minh, Nguyễn Thị Thanh Bình
16:40 – 17:00	<b>152</b>	Hoàn thiện hệ thống điều khiển kích từ cho máy phát thủy điện	Nguyễn Hồng Quang

17:00 – 17:20	<b>157</b>	Thiết kế bộ điều khiển phản hồi trạng thái có bộ quan sát Luenberger cho hệ thống vòng bi từ chủ động rotor cứng 4 bậc tự do	<i>Trần Lục Quân, Trần Xuân Minh</i>
17:20 – 17:40	<b>162</b>	Performance of robust controller for DFIM when the rotor angular speed is treated as a time-varying parameter	<i>Nguyễn Tiến Hưng, Ngô Đức Minh</i>
17:40 – 18:00	<b>176</b>	Thiết kế hệ điều khiển cho vòng bi từ chủ động 4 cực sử dụng các bộ khuếch đại tuyến tính	<i>Nguyễn Quang Địch</i>

#### **Phòng họp 4: Hội trường Viện KH và CN Việt Nam**

<b>Thời gian</b>	<b>Bài số</b>	<b>Tên báo cáo</b>	<b>Tác giả</b>
<b>Phiên Chuyên đề: Điều khiển các phương tiện hàng hải</b> <i>Đông chủ trì TS. Nguyễn Đức Hùng, PGS. TS. Phạm Ngọc Tiệp</i>			
10:30 – 10:50	<b>199</b>	A Survey on Marine Control Systems	<i>Hung Nguyen</i>
10:50 – 11:10	<b>203</b>	Modeling, Simulation and Control of a Cyclic and Collective Pitch Propeller for AUVs	<i>Poowadol Niyomka, Jonathan Binns, Neil Bose and Hung Duc Nguyen</i>
11:10 – 11:30	<b>200</b>	Real-time Control and Hardware-in-the-Loop Simulation of Surface Vessels for Multitask Missions at Seas	<i>Hung Nguyen</i>
11:30 – 11:50	<b>206</b>	Using Computational Fluid Dynamics Re-Mesh Method to Generate Hydrodynamic Models for Maneuvering Simulation of Two Submerged Bodies in Relative Motion	<i>Zhi Quan Leong, Dev Ranmuthugala, Irene Penesis and Hung Duc Nguyen</i>
11:50 – 12:10	<b>202</b>	Modeling, Simulation and Control of Underwater Vehicles	<i>Hung Duc Nguyen, Riaan Pienaar, Dev Ranmuthugala and William West</i>
12:10 – 12:30	<b>204</b>	A MDA Process to Implement Controllers of Ship Autopilot Systems	<i>Dong Nguyen, Hien Van Ngo and Quang Le</i>
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Tự động hóa trong lĩnh vực năng lượng</b> <i>Đông Trưởng tiểu ban PGS. TS. Đoàn Quang Vinh, PGS. TS. Nguyễn Hồng Anh</i>			
13:30 – 13:50	<b>46</b>	Ứng dụng wavelet Daubechies trong phát hiện thời điểm sự cố ngắn mạch trên đường dây dài	<i>Trần Hoài Linh, Trương Tuấn Anh</i>
13:50 – 14:10	<b>50</b>	Điều khiển VSC-HVDC - Ứng dụng trong truyền tải điện một chiều Hội An – đảo Cù Lao Chàm	<i>Đoàn Quang Vinh, Đinh Trung Kiên</i>
14:10 – 14:30	<b>56</b>	Điều khiển trực tiếp phụ tải ở lưới phân phối nhằm tiết kiệm năng lượng	<i>Nguyễn Minh Trí, Nguyễn Hồng Anh, Trần Quốc Tuấn</i>
14:30 – 14:50	<b>95</b>	Bảo vệ quá dòng theo đặc tính thời gian phụ thuộc trong rơ le số	<i>Nguyễn Hồng Quang, Nguyễn Minh Khuê</i>
14:50 – 15:10	<b>145</b>	Thiết kế bộ điều chỉnh cộng hưởng cho mạch vòng dòng điện của nghịch lưu phía lưới trong điều kiện điện áp không cân bằng	<i>Trần Duy Trinh, Trần Trọng Minh</i>
15:10 – 15:30			

15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Tự động hóa trong lĩnh vực năng lượng tái tạo</b> <b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Nguyễn Chí Sáng, PGS. TS. Lê Văn Doanh</b>			
16:00 – 16:20	<b>23</b>	Thiết kế hệ thống mái nhà điện mặt trời với inverter thông minh	Nguyễn Thị Ngọc Anh, Trần Viết Thắng
16:20 – 16:40	<b>30</b>	Ứng dụng Tự động hóa trong lĩnh vực phát triển Năng lượng mới, năng lượng tái tạo.	Nguyễn Chí Cường
16:40 – 17:00	<b>51</b>	Sách lược trụ lưới theo phương pháp tổng hợp các thành phần đối xứng trong hệ thống máy phát sức gió	Nguyễn Thị Mai Hương, Nguyễn Phùng Quang
17:00 – 17:20	<b>92</b>	Tối ưu hóa hệ thống điện đa nguồn: Ví dụ nghiên cứu ở vùng Perpignan – Địa Trung Hải	Trần Văn Giang, Stephan Grieu, Trần Quốc Tuấn, Trần Hoài Linh
17:20 – 17:40	<b>188</b>	Mô hình hóa, mô phỏng và thiết kế chế tạo bộ biến đổi công suất cho hệ thống Pin năng lượng mặt trời công suất nhỏ	Ngô Mạnh Tiến, Phạm Xuân Khánh, Đặng Văn Hiệp, Hà Thị Kim Duyên

## Thứ 7, 26 tháng 11 năm 2011

### Phòng họp 1: Hội trường Viện Công nghệ thông tin

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Hệ điều khiển phi tuyến</b> <b>Đồng Trưởng tiểu ban GS. TSKH. Vũ Ngọc Phát, PGS. TS. Lê Hùng Lâm</b>			
08:30 – 08:50	<b>15</b>	Bàn về khả năng ứng dụng lý thuyết hệ phẳng vào phân tích và điều khiển hệ phi tuyến	Nguyễn Doãn Phước
08:50 – 09:10	<b>16</b>	Controlling Chaos in a Time-Delayed System with Piecewise Linear Function	Tam Phuoc Le, Hidayet Ogras, Thanh Viet Pham and Thai Cong Duong
09:10 – 09:30	<b>32</b>	Điều khiển thích nghi phản hồi đầu ra theo nguyên lý tách sử dụng quan sát trạng thái thời gian hữu hạn cho hệ phi tuyến có đồng thời tham số bất định và nhiễu đầu vào	Nguyễn Văn Chí, Nguyễn Doãn Phước
09:30 – 09:50	<b>49</b>	Tổng hợp luật điều khiển phi tuyến cho hệ thống cầu trục	Phan Nguyên Hải
09:50 – 10:10	<b>70</b>	Mô hình hóa đối tượng chuyển động thẳng tạo trực tiếp và đề xuất cấu trúc điều khiển	Lê Anh Tuấn, Nguyễn Viết Trường, Phan Anh Tuấn, Nguyễn Phùng Quang
10:10 – 10:30	<b>182</b>	$H_\infty$ control for nonlinear systems with interval nondifferentiable time-varying delay	Nguyen Truong Thanh and Vu Ngoc Phat
10:30 – 10:50	<b>Nghỉ giải lao</b>		

<b>Tiểu ban: Điều khiển các quá trình công nghệ (I)</b>			
<b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Nguyễn Ngọc Lâm, PGS. TS. Nguyễn Như Hiến</b>			
10:50 – 11:10	<b>29</b>	Một số kết quả nghiên cứu tích hợp công nghệ điều khiển chế độ hàn và quỹ đạo xe hàn trong chế tạo hệ thống thiết bị hàn tự động nối ống đường kính lớn ở trạng thái không quay	<i>Hoàng Văn Châu, Lục Văn Thương, Nguyễn Đình Sao, Trần Duy Hiệp</i>
11:10 – 11:30	<b>66</b>	Nâng cấp hệ thống điều khiển, kinh nghiệm và thực tiễn.	<i>Phan Đăng Phong, Đoàn Văn Minh, Dương Tiến Diễn</i>
11:30 – 11:50	<b>139</b>	Làm việc song song của các máy phát điện đồng bộ có đặc tính khác nhau trong trạm phát điện tàu thủy	<i>Nguyễn Tiến Ban</i>
11:50 – 12:10	<b>149</b>	Ứng dụng hệ cực trị trong các công nghệ sử dụng nhiên liệu lỏng	<i>Nguyễn Tiến Dũng, Nguyễn Hữu Công, Chu Đức Toàn</i>
12:10 – 12:30	<b>151</b>	Điều khiển nhiệt độ trong lò điện trở sử dụng thuật toán mờ-noron	<i>Nguyễn Quốc Định, Huỳnh Gia Sơn</i>
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển các quá trình công nghệ (II)</b>			
<b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Thái Quang Vinh, PGS. TS. Đinh Văn Nhã</b>			
13:30 – 13:50	<b>17</b>	Tích hợp hệ thống SCADA sản xuất bia hiện đại	<i>Đinh Văn Nhã</i>
13:50 – 14:10	<b>18</b>	Nghiên cứu thiết kế hệ thống tự động hóa CIP trong nhà máy bia, nước giải khát	<i>Đinh Văn Nhã</i>
14:10 – 14:30	<b>114</b>	Nghiên cứu, thiết kế phần mềm mô phỏng các quá trình sản xuất tự động phục vụ trong giảng dạy và nghiên cứu khoa học	<i>Ngô Đình Thanh, Trần Thái Anh Âu</i>
14:30 – 14:50	<b>123</b>	Một giải pháp thiết kế hệ thống đèn giao thông thông minh	<i>Nguyễn Chí Ngón</i>
14:50 – 15:10	<b>189</b>	Nghiên cứu phát triển hệ thống giám sát, dịch vụ và điều khiển trên cơ sở định vị GPS và mạng không dây GSM/GPRS	<i>Thái Quang Vinh, Chu Ngọc Liêm, Phạm Ngọc Minh, Nguyễn Tiến Phương, Nguyễn Anh Tuấn, Châu Văn Tú</i>
15:10 – 15:30	<b>196</b>	Thiết kế, chế tạo các máy sấy in hoa tự động ứng dụng trong nhà máy dệt kim	<i>Đinh Văn Nhã</i>
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		

## Phòng họp 2: Phòng 209 Viện Công nghệ thông tin

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Điều khiển trên cơ sở xử lý ảnh và tiếng nói</b>			
<b>Trưởng tiểu ban PGS. TS. Nguyễn Tăng Cường</b>			
08:30 – 08:50	<b>81</b>	Tích hợp tương tác người-máy bằng tiếng nói trong tự động hóa	<i>Nguyễn Việt Tùng, Phạm Thị Ngọc Yến</i>
08:50 – 09:10	<b>106</b>	Nghiên cứu phát triển hệ Robot tự hành có gắn camera tự động tìm kiếm và bám mục tiêu di động	<i>Ngô Mạnh Tiến, Phan Xuân Minh</i>

09:10 – 09:30	<b>148</b>	Một phương pháp sử dụng bộ lọc Kalman kết hợp với thuật toán bám ảnh Camshift nhằm nâng cao chất lượng bám trong các hệ thống robot tự động tìm kiếm và bám bắt mục tiêu	<i>Ngô Mạnh Tiến, Phan Xuân Minh Hà Thị Kim Duyên</i>
09:30 – 09:50	<b>150</b>	Generic objects recognition in static images based on unsupervised learning of a color-based active basis model	<i>T. T. Quyen Bui and Hong Keum-Shik</i>
09:50 – 10:10	<b>178</b>	Xử lý ảnh để xác định hướng và khoảng cách giữa giá đỡ và xe nâng hàng tự động	<i>Phạm Đức Long, Phạm Thương Cát</i>
10:10 – 10:30	<b>198</b>	Giải pháp điều khiển tay máy phun hạt NIX thông qua ảnh bề mặt cần làm sạch	<i>Trần Ngọc Bình, Vũ Quốc Huy, Nguyễn Quang Hùng</i>
10:30 – 10:50	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển điện tử công suất (I)</b> <b>Trưởng tiểu ban PGS. TS. Nguyễn Văn Nhờ</b>			
10:50 – 11:10	<b>26</b>	Giải thuật điều chế độ rộng xung dùng sóng mang áp dụng cho bộ biến đổi ma trận gián tiếp	<i>Trần Quốc Hoàn, Đới Văn Môn, Nguyễn Văn Nhờ</i>
11:10 – 11:30	<b>45</b>	Ứng dụng bộ nghịch lưu áp đa bậc dùng kỹ thuật PWM 1 trạng thái vào mạch lọc tích cực 3 pha 4 dây	<i>Nguyễn Quốc Thái, Nguyễn Văn Nhờ</i>
11:30 – 11:50	<b>93</b>	New PWM Switching Techniques for an Optimum Cascade 3/3 NPC Inverter Operation	<i>Son Nguyen, Nho Nguyen, Duong Le and Hoang Huynh</i>
11:50 – 12:10	<b>108</b>	Thiết kế bộ nguồn biến đổi tần số 50/60Hz ứng dụng biến tần ma trận	<i>Đặng Hồng Hải, Bùi Quốc Khánh</i>
12:10 – 12:30	<b>125</b>	Nghiên cứu cấu trúc Hybrid Sparse Matrix Converter ghép đa bậc sử dụng giải thuật điều chế sóng mang PWM	<i>Trần Vũ, Nguyễn Văn Nhờ</i>
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển điện tử công suất (II)</b> <b>Trưởng tiểu ban GS. TS. Nguyễn Trọng Thuần</b>			
13:30 – 13:50	<b>104</b>	Ứng dụng hệ truyền động biến tần ma trận – động cơ không đồng bộ cho phụ tải nâng hạ	<i>Phạm Văn Bách, Bùi Quốc Khánh</i>
13:50 – 14:10	<b>107</b>	Thiết kế bộ điều khiển cuộn chiều cho mạch vòng điện áp một chiều của nghịch lưu nguồn Z	<i>Trần Trọng Minh, Vũ Hoàng Phương</i>
14:10 – 14:30	<b>117</b>	Thiết kế bộ điều khiển thích nghi cho bộ lọc tích cực song song sử dụng bộ biến đổi nguồn áp ba pha ba mức	<i>Giang Hồng Bắc, Lưu Hồng Việt</i>
14:30 – 14:50	<b>141</b>	Điều khiển trực tiếp momen động cơ không đồng bộ cấp nguồn bằng bộ biến tần ba bậc NPC với kỹ thuật triệt tiêu điện áp common mode	<i>Phan Thành Minh, Nguyễn Văn Nhờ</i>
14:50 – 15:10	<b>147</b>	A New Technique for Controlling Cascade 3/3 NPC Inverter with Common-Mode Voltage Elimination	<i>Nho Nguyen, Son Nguyen, Duong Le and Hoang Huynh</i>
15:10 – 15:30	<b>183</b>	Direct Torque Control for Matrix Converter Fed Induction Motor Drive Using Fuzzy Logic Controller	<i>Nguyen Phuong Duy, Huynh Trung Nam, Huynh Thai Hoang and Nguyen Van Nho</i>



15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>
---------------	----------------------

### Phòng họp 3: Phòng họp đa năng Viện KH và CN Việt Nam

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Ứng dụng trong an ninh quốc phòng</b>			
<b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TSKH. Nguyễn Công Định, PGS. TS. Trần Đức Thuận</b>			
08:30 – 08:50	<b>67</b>	Đánh giá hiệu quả phương pháp dẫn có lượng đón thay đổi thích nghi theo chuyển động của mục tiêu	Nguyễn Công Định, Trần Ngọc Hà, Nguyễn Ngọc Khoa
08:50 – 09:10	<b>135</b>	Thiết kế hệ thống mô phỏng lái xe BMP1	Nguyễn Công Định, Cao Hữu Tình
09:10 – 09:30	<b>140</b>	Tổng hợp bộ điều khiển cho hệ điện khí nén điều khiển cánh lái tên lửa trên cơ sở phương pháp phân khối kết hợp điều khiển trong chế độ trượt	Nguyễn Thành Tiên, Bùi Đức Cường
09:30 – 09:50	<b>146</b>	Khảo sát hệ thống tự động ổn định trên khoang tên lửa được điều khiển bằng phương pháp gas-động mômen	Cao Hữu Tình, Vũ Hoả Tiên, Nguyễn Công Định
09:50 – 10:10	<b>184</b>	Hệ tìm kiếm đa robot trong vùng bị thảm họa sử dụng thuật toán tối ưu bầy đàn	Phạm Duy Hưng, Phạm Minh Triễn, Trần Quang Vinh
10:30 – 10:50	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển thông minh, hệ mờ, mạng nơ ron, thuật gen (I)</b>			
<b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Nguyễn Quang Hoan</b>			
10:50 – 11:10	<b>75</b>	Điều khiển quá trình MIMO sử dụng mạng nơron thích nghi với thuật toán MFA làm mô hình tham chiếu	Nguyễn Quốc Định, Đoàn Quang Vinh
11:10 – 11:30	<b>88</b>	Implementation of Online Tuning Gain Scheduling Nonlinear PID Controller Using Neural Network	Ho Phạm Huy Anh
11:30 – 11:50	<b>143</b>	Cải tiến giải thuật mạng nơron SOM áp dụng để phân cụm màu ảnh	Lê Anh Tú, Nguyễn Quang Hoan
11:50 – 12:10	<b>86</b>	Phân loại chuỗi theo biến cục bộ và biến toàn cục	Phạm Trung Dũng, Đặng Thúy Hằng
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Điều khiển thông minh, hệ mờ, mạng nơ ron, thuật gen (II)</b>			
<b>Đồng Trưởng tiểu ban PGS. TS. Phan Xuân Minh, PGS. TS. Tô Văn Dực</b>			
13:30 – 13:50	<b>6</b>	Hệ mờ-nơron nhận dạng và điều khiển điều tốc tuốc bin thủy lực	Nguyễn Tăng Cường, Nguyễn Chí Sáng, Phạm Văn Đa
13:50 – 14:10	<b>69</b>	Nghiên cứu thực nghiệm điều khiển mờ áp dụng cho hệ truyền động bánh răng	Lãi Lại Khắc, Hà Lê Thị Thu
14:10 – 14:30	<b>77</b>	Ứng dụng hệ mờ - nơron Takagi - Sugeno trong điều khiển bám hệ động học phi tuyến	Nguyễn Trọng Thuận, Đỗ Trung Hải
14:30 – 14:50	<b>98</b>	Phương pháp phân cụm mờ trừ loại hai khoảng	Ngô Thành Long, Phạm Huy Bình
14:50 – 15:10	<b>160</b>	A Development on Advanced Fuzzy Based Controller Design for Humidity Control of Greenhouse	Minh Duc Nguyen, Viet Boi Chau Luong and Tuong Quan Vo

15:10 – 15:30	<b>164</b>	Phương pháp tính toán cho hệ logic mờ TSK loại hai tổng quát dựa trên mặt phẳng cắt alpha	<i>Hà Trung Hải, Ngô Thành Long</i>
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		

#### Phòng họp 4: Hội trường Viện KH và CN Việt Nam

Thời gian	Bài số	Tên báo cáo	Tác giả
<b>Tiểu ban: Hệ thống đo lường thông minh</b> <b>Đông Trưởng tiểu ban GS. TS. Phạm Thị Ngọc Yến, PGS. TS. Huỳnh Thái Hoàng</b>			
08:30 – 08:50	<b>102</b>	Điều khiển chống rung bằng phương pháp tạo dạng tín hiệu đầu vào	<i>Lâm Trọng Phương, Dương Minh Đức</i>
08:50 – 09:10	<b>122</b>	Nghiên cứu xây dựng và phát triển mạng giám sát, điều khiển không dây sử dụng giao thức zigbee/Miwi	<i>Doãn Đạt Phước, Trần Thái Anh Âu</i>
09:10 – 09:30	<b>155</b>	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo hệ đo độ trôi điệm làm việc của bộ điều chế điện quang	<i>Bùi Đăng Thành, Bernard Journet, Đào Đức Thịnh</i>
09:30 – 09:50	<b>158</b>	Nghiên cứu và phát triển phần mềm nhúng đo thông số môi trường trực tuyến qua mạng internet trên cơ sở ARM core	<i>Nguyễn Anh Tuấn, Chu Ngọc Liêm, Thái Quang Vinh, Phạm Ngọc Minh</i>
09:50 – 10:10	<b>173</b>	Cảm biến hoá học hoạt động trên cơ sở sóng âm bề mặt và ứng dụng đo độ ẩm	<i>Hoàng Sỹ Hồng Trần Mạnh Hà, Trần Thị Thuỳ Dung</i>
10:10 – 10:30	<b>169</b>	Nâng cao chất lượng hệ thống cân tàu hỏa động	<i>Nguyễn Trung Dũng, Lê Thúy Nga</i>
10:30 – 10:50	<b>Nghỉ giải lao</b>		
<b>Tiểu ban: Các ứng dụng khác</b> <b>Đông Trưởng tiểu ban PGS. TS. Bùi Thế Dũng, PGS. TS. Đặng Ngọc Thanh</b>			
10:50 – 11:10	<b>61</b>	Điều khiển thâm nhập cuộc gọi dựa trên chỉ số chiếm dụng tài nguyên cục bộ và toàn cục của lớp lưu lượng	<i>Võ Trường Sơn, Lê Hùng Lân, Nguyễn Thanh Hải</i>
11:10 – 11:30	<b>115</b>	Nghiên cứu và thiết kế giao thức truyền thông CAN ứng dụng trong hệ thống xếp hàng tự động	<i>Đoàn Quang Vinh, Trần Thái Anh Âu</i>
11:30 – 11:50	<b>187</b>	Một thuật toán điều khiển mượn kênh cân bằng tải động mạng di động tế bào	<i>Thái Quang Vinh, Đào Mạnh Hà</i>
11:50 – 12:10	<b>190</b>	Một số kết quả ban đầu của mô hình mô phỏng công suất vệ tinh nhỏ trong MATLAB/Simulink	<i>Nguyễn Thanh Tuấn, Phạm Anh Tuấn, Vương Thị Diệu Hương</i>
12:30 – 13:30	<b>Nghỉ ăn trưa</b>		
<b>Tiểu ban: Ứng dụng trong y tế và các hệ sinh học</b> <b>Trưởng tiểu ban TS. Nguyễn Thế Truyền</b>			
13:30 – 13:50	<b>4</b>	Automated Regularization Parameter Selection in Born Iterative Method for Ultrasound Tomography	<i>Trần Đức Tân</i>
13:50 – 14:10	<b>7</b>	A Study on Cerebral Perfusion Pressure Control	<i>Nguyễn Chí Ngôn</i>
14:10 – 14:30	<b>12</b>	Improvement of Distorted Born Iterative Method for Reconstructing of Sound Speed	<i>Duc Tan Tran and Quoc Anh Gian</i>

14:30 – 14:50	<b>22</b>	Mô hình nhà trồng cây với điều khiển tự động ứng dụng tại khu vực thành phố Hồ Chí Minh	<i>Nguyễn Ngọc Lâm , Đỗ Quang Minh, Trần Công Thịnh, Phạm Hữu Nhượng</i>
14:50 – 15:10	<b>43</b>	Loại bỏ nhiễu trong tín hiệu điện tim ECG bằng phương pháp phân tích thành phần độc lập	<i>Vương Hoàng Nam, Trần Hoài Linh, Nguyễn Quốc Trung</i>
15:10 – 15:30	<b>62</b>	Ứng dụng điều khiển và tự động hóa trong chăm sóc sức khỏe tại nhà	<i>Đoàn Quang Vinh, Trương Thị Bích Thanh</i>
15:30 – 16:00	<b>Nghỉ giải lao</b>		

16:00 –17:00	<b>Hội trường lớn Viện CNTT:</b> Diễn đàn trao đổi về Điều khiển học và Chương trình nghiên cứu cơ bản của Nhà nước		
<b>17:30 –20:00</b>	<b>Nhà Hàng Vạn Hoa (94 Hoàng Quốc Việt, Hà Nội):</b> <b>Lễ bế mạc, Trao giải thưởng Best papers và Tiệc bế mạc Hội nghị</b>		