

Lưu B4 (Ký 2 (18-19))

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: 13h30 đến 14h00' 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. Trần Đình Sơn

Chức vụ: Trưởng Bộ môn Cơ lý thuyết

Thư ký: ThS. Trần Thị Trâm

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

| Họ và tên     | Tên báo cáo                                                      | Nội dung                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                                            | Đánh giá |
|---------------|------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----------|
| Đinh Công Đạt | Động lực học ngược cơ cấu 4 khâu bản lề với thanh truyền đàn hồi | Động lực học và điều khiển robot có khâu đàn hồi là bài toán đang được quan tâm nghiên cứu hiện nay. Trong bài báo này, trình bày việc thiết lập phương trình chuyển động của cơ cấu 4 khâu bản lề với thanh truyền đàn hồi bằng phương pháp Ritz – Galerkin và phương trình Lagrange loại 2. Tính toán động lực học và áp dụng lý thuyết điều khiển ổn định để đảm bảo chuyển động thực của robot có khâu đàn hồi sai khác chuyển động mong muốn của khâu thao tác nhỏ như có thể. Kết quả tính toán số chỉ ra sự tin cậy của phương pháp đề xuất. | Tốt      |

4- Ý kiến đóng góp.

- ThS. Phạm Ngọc Chung: Bài toán có xét đến biến dạng dài không?

Trả lời: Trong phần thiết lập phương trình tác giả có xét đến cả biến dạng uốn và dài của thanh truyền. Nhưng phần tính toán số để đơn giản trong báo cáo chỉ xét biến dạng uốn.

- TS. Bùi Thị Thúy: Các thông số điều khiển  $K_P$  và  $K_D$  tác giả lấy từ đâu?

Trả lời: Với bài toán điều khiển PD cổ điển, trường hợp này các thông số trên chọn được bằng phương pháp thử lập để chọn ra bộ thông số hợp lý