**LIST OF ACCEPTED PAPERS TO VCM-2014**

| Serial No. | **Paper # ID** | Authors | Title |
| --- | --- | --- | --- |
| 1 | **1** | Sơn Trần Bích, Vũ Phạm Xuân and Thành Nguyễn Chí | Tối ưu thời gian tính toán cong vênh cho gọng kính nhựa bằng mạng nơ ron nhân tạo |
| 2 | **2** | [Nguyễn Văn Mạnh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=15230877797347384752), [Vũ Thu Diệp](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=16411781290670836788) and [Phan Duy Hùng](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=3236098549827997470) | Chỉ số dao động mềm và dự trữ ổn định mềm áp dụng trong nghiên cứu hệ điều khiển tầng |
| 3 | **5** | Thành Nguyễn Quang, Nhi Ngô Kiều, Toàn Phạm Bảo and Dũng Trần Tiến | TÌM HIỂU MỐI QUAN HỆ GIỮA CÁC THÔNG SỐ ĐỘNG - ĐẶC TRƯNG CỦA DẦM CẦU GÂY BỞI TẢI LƯU THÔNG |
| 4 | **7** | Nhi Ngô Kiều, Thành Nguyễn Quang and Toàn Phạm Bảo | XÂY DỰNG QUY TRÌNH MÔ PHỎNG NHỊP CẦU BỞI ĐỘ VÕNG VÀ TẦN SỐ RIÊNG ĐO THỰC TẾ |
| 5 | **10** | [Hung Vu Ngoc](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=16155103786327541304), [Chu Hoang](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=3354067298627786379), [Long Nguyen Quang](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=817540041861442058) and Nhat Ha Sinh | A Study of Mems In-Plane Tuning Fork Gyroscope Having Freestanding Structure |
| 6 | **13** | Lê Anh Tú, Lê Sơn Thái and Nguyễn Quang Hoan | Xác định trạng thái nhắm mở của mắt người trong các tập dữ liệu CEW và EEG Eye State sử dụng mạng nơron SOM có giám sát phân tầng |
| 7 | **16** | [Lê Xuân Huy](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12600173661039327871), Nguyễn Tiến Sự, Phạm Anh Minh, Nguyễn Trường Thanh, Hoàng Thế Huynh, Vũ Việt Phương, Phạm Anh Tuấn and Vũ Minh Đức | Phân tích và mô phỏng hệ thống xác định tư thế của bàn mô phỏng không trọng lượng |
| 8 | **19** | Hung Pham Van, Got Hoang Van and Chung Nguyen Xuan | Nghiên cứu thiết kế cơ cấu công tác hệ thống đổ sợi máy sợi con |
| 9 | **22** | Van Hiep Dao, Trung Kien Dao and Quốc Nam Tăng | Giải pháp điều khiển mờ cho hệ vận động của robot hỗ trợ người thiểu năng vận động |
| 10 | **25** | Thanh Sơn Nguyen and Phuong Truong Le | NGHIÊN CỨU HỆ THỐNG THU HỒI NĂNG LƯỢNG THÔNG QUA GỜ GIẢM TỐC TRÊN ĐƯỜNG GIAO THÔNG |
| 11 | **27** | [Nguyen Van Hieu](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=13423226746906756906), [Bui Trong Tuyen](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=616520264406184940), [Tran Minh Van](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12660901586787557879), [Pham Anh Tuan](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=6455936222620001630) and [Nguyen Thu Hien](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=11445441787061690360) | Thiết kế, chế tạo khối điều khiển trung tâm của phổ kế phản xạ đặt trên máy bay không người lái (UAV) |
| 12 | **28** | Chi Ngon Nguyen and Minh Truong Nguyen | Ứng dụng vi điều khiển MSP430 để xây dựng kit điều khiển PID số |
| 13 | **30** | Cong Bang Pham, Trong Nghia Nguyen, Quoc Toan Truong and Hong Thinh Phan | BALANCING ROBOTS: AN INTERESTING EDUCATIONAL TOPIC FOR STUDENTS IN MECHATRONIC ENGINEERING |
| 14 | **32** | [Tiên Nguyễn Thanh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=4240189360950137200), Chuyển Trần Đức, Thành Trần Công, Thảo Nguyễn Mạnh and Kỳ Hùnh Ngọc | Tổng hợp bộ điều khiển hệ truyền động bám điện cơ tốc độ chậm ứng dụng điều chỉnh định hướng anten Viba |
| 15 | **33** | Quoc Bao Truong, Thi Xuyen Dao and Van Phuc Vo | Xây dựng tập đặc trưng mới cho bài toán nhận dạng chữ ký sử dụng mạng nơron nhân tạo |
| 16 | **34** | [Tuấn Phạm Anh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=10042056612083983737), [Phương Vũ Việt](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5357164293482644609) and [Hùng Trương Xuân](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=465734211146872922) | Một số kết quả trong thẩm định an toàn vệ tinh PicoDragon theo tiêu chuẩn của dịch vụ phóng từ Trạm Vũ trụ Quốc tế |
| 17 | **40** | Bùi Văn Huy, Nguyễn Văn Liễn, Trần Trọng Minh and Vũ Hoàng Phương | Bộ biến đổi DC-AC-AC qua khâu trung gian tần số cao có khả năng trao đổi công suất hai chiều  |
| 18 | **41** | [Vương Anh Trung](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=449586119976526564) and [Nguyễn Văn Thinh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=1657452717528570714) | Xác định tham số sắp đặt số lượng dư các truyền cảm quán tính của hệ thống điều khiển máy bay không người lái cất hạ cánh thẳng đứng loại nhỏ |
| 19 | **47** | Ho Pham Huy Anh, Nguyen Ngoc Son and Truong Dinh Chau | Adaptive Neural Network Model Optimized by Differential Evolution Algorithm for Identification of 5-DOF Robot Manipulator Dynamic System |
| 20 | **49** | Nghìn Đặng Văn, Dũng Nguyễn Hùng, Thắng Phạm Quang and Dũng Trương Thế | Phân tích mô phỏng khuôn chén xét nghiệm y tế khi ép phun bằng khuôn kênh dẫn nóng |
| 21 | **51** | Nghìn Đặng Văn, Dũng Trương Thế, Long Gia Xuân, Tuấn Cao Trần Ngọc and Lâm Nguyễn Bửu | Áp dụng công nghệ in 3d trong thiết kế và chế tạo khung mũi người |
| 22 | **52** | [Chung Le Van](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=9963282954582797463) and [Phạm Thượng Cát](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=8802642960564843032) | Robust Visual Tracking Control of Pan-Tilt -Stereo Camera System  |
| 23 | **53** | Thi Kim Nga Tran, Tan Y Nguyen and Van Hung Nguyen | An Image processing study for tomato harvesting robot |
| 24 | **59** | [Tiên Nguyễn Thannh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14450299427323284953), [Khang Dương Ngọc](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12682342359044547128), [Hùng Phùng Mạnh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14333300586670691988) and Dương Nguyễn Văn | Nghiên cứu ổn định tần số cho đầu tạo dao động kiểu khối lệch tâm ứng dụng cho thiết bị rung khử ứng suất dư  |
| 25 | **64** | [Nguyễn Thế Truyện](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=1566464097711585111) and [Nguyễn Thế Vinh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=420796240135140619) | Nghiên cứu phân tích đánh giá hiệu năng của các bộ lọc số khử nhiễu lưới điện có phổ thay đổi cho tín hiệu điện tim |
| 26 | **65** | Truong Duy Trung, Tran Duc Thuan, Phạm Đức Thỏa and Phạm Văn Phúc | Developing an algorithm to calculate navigation parameters for anti-submarine weapon dopped by a parasol from plan |
| 27 | **70** | Nguyễn Văn Nhờ and Đới Văn Môn | Analysis of the offset based DC neutral point voltage balancing in three-level NPC inverter |
| 28 | **71** | [Hoang Trung Kien](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=11289776598346910966) and [Nguyễn Chỉ Sáng](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=1289857111616096867) | Nghiên cứu mô hình tính toán trao đổi nhiệt máy làm mát xỉ đáy lò hơi đốt than tuần hoàn bằng phương pháp khô |
| 29 | **73** | Chuc Nguyen Huu, Anh Nguyen Van, Nguyen Ngo Vu and Thanh Nguyen Kim | Position Control of a Trilayer Conducting Polymer Actuator |
| 30 | **76** | Hoang-Duy Vo, Ngoc-Bich Le, Hoang-Vu Nguyen and Chi-Thanh Nguyen | Nghiên cứu thiết kế điều khiển robot hỗ trợ di chuyển cho bệnh nhân |
| 31 | **77** | Tiến Hải Nguyễn, Văn Hòa Đinh and Phùng Quang Nguyễn | Điều khiển dự báo động cơ không đồng bộ rotor lồng sóc sử dụng phương pháp điều khiển mô men trực tiếp nuôi bởi biến tần ma trận |
| 32 | **78** | [Thảo Nguyễn Đức](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=9375531622167701727), [Linh Trần Hoài](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=15282938830070140151) and [Nam Phạm Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=4825660344440526898) | Sử dụng cảm biến gia tốc thu thập tín hiệu nhịp thở |
| 33 | **79** | Vũ Trung Trần, Đức Công Đặng and Phùng Quang Nguyễn | Finite Control Set – Predictive Torque Control of Permanentmagnet excited Synchronous Motor fed by Matrix Converter |
| 34 | **80** | Quang Huy Nguyễn, Xuân Hùng Phạm and Phùng Quang Nguyễn | Model Predictive Direct Torque Control with Finite Control Set for PMSM fed by a Voltage Source Inverter |
| 35 | **81** | Mạnh Hùng Vũ, Hữu Nam Nguyễn and Phùng Quang Nguyễn | Finite control set – predictive current control of a permanent magnet synchronous motor fed by matrix converter |
| 36 | **82** | Ho Pham Huy Anh and Nguyễn Chí Công | Application of Adaptive Network-Based Fuzzy Inference System for Sensorless Control of PMSG Wind Turbine With Nonlinear-Load-Compensation Capabilities |
| 37 | **83** | Vinh Nguyen Xuan, Ha Le Quoc, Lam Nguyen Ngoc, Quoc Le Hoai and Thanh Nguyen Minh | Experimental System for the Optimization of the Parallel Manipulator Control |
| 38 | **84** | ĐỨc ĐÀo and TrÂm LÊ | Nghiên cứu đáp ứng quá độ của cơ cấu uốn trong máy uốn ống thủy lực  |
| 39 | **85** | Pham Tuan Anh, Nguyen Van Chuong, Cao Xuan Duc and Nguyen Phung Quang | Predictive Control for Supercapacitor Energy Storage System integrated with Wind Turbine |
| 40 | **86** | Duc Tho Ho, Hung Nguyen and Quoc Chi Nguyen | Input Shaping Control of an Overhead Crane |
| 41 | **87** | Đô Trần Vi, Tâm Nguyễn Minh, [Thuyên Ngô Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=8007031605988580968) and [Đông Hải Nguyễn Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=6132129126774359450) | Một số phương pháp điều khiển cân bằng con lắc ngược hai bậc tự do |
| 42 | **92** | Tri Cong Phung and Duy Anh Nguyen | Research and Improving the Accuracy of Time in Controlling Motors using Xenomai Real-time Software |
| 43 | **97** | [Tri Vo Minh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=7499765097860476664), [Hung Tran Thanh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12176082469483773633) and [Nguyên Võ Huỳnh Thảo](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12905989501086433816) | Phân tích không phá hủy độ săn chắc trái xoài bằng phương pháp âm thanh |
| 44 | **102** | [Tri Vo Minh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=7066202211598884101) and [Son Tran Ngoc](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=17377960271992416318) | Xác định vùng thông số động học tối ưu cho máy phay CNC có hệ trục điều khển vòng hở với MACH3 |
| 45 | **103** | Tuong Quan Vo and Tran Thanh Cong Vu | A Study on Dynamics Analysis and PID Controller Design for Direction Control of a Snake Robot  |
| 46 | **104** | [Tri Vo Minh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5167762876862940523), Giang Huynh Hoang and [Luân Nguyên Minh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5898818446019166716) | Ứng dụng cảm biến quang để đếm tôm giống  |
| 47 | **105** | Dang Tiep, Vu Quoc Tuan and Chu Duc Trinh | Thiết kế và chế tạo cảm biến thăng bằng kiểu tụ điện dựa trên cấu trúc ống chất lỏng với bọt khí |
| 48 | **106** | Tran Luan and Ngo Thuyen | Phương pháp định vị và tìm đường đi tối ưu cho robot tự hành với bản đồ 2D |
| 49 | **108** | [Toản Phạm Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=13375704358988526547), [Bình Ngô Thanh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14754098293564629070) and [Tháo Lý Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14242313524958823789) | Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo máy sắp xếp chi tiết vào khuôn tự động |
| 50 | **109** | [Tran Duc Thien](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14981220356455274035), [Hoang Dinh Vinh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12818869229981726315) and [Huynh Thai Hoang](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14342876698906513278) | IMPLEMENT A REAL-TIME STABILIZING CONTROLLER FOR A SINGLE TRI-ROTOR |
| 51 | **110** | Thai Hoang Huynh and Tan Sy Nguyen | Thiết kế và thực hiện hệ thống kiểm tra lỗi vỉ thuốc dùng camera |
| 52 | **113** | Ngo Phong Nguyen and Quang Hieu Ngo | SLIDING MODE CONTROL OF TWO DIMENSIONAL CONTAINER CRANES |
| 53 | **114** | Văn Lẻ Lê, Hữu Thái Nguyễn and Quang Hieu Ngo | Thiết kế bộ điều khiển Fuzzy PD cho cần cẩu giàn |
| 54 | **115** | [Nguyễn Chí Ngôn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=9290557444557719288) and Nguyễn Thành Nhơn | Một giải pháp phân loại tôm nguyên liệu bị bơm tạp chất |
| 55 | **116** | Nho-Van Nguyen and Chanh-Minh Nguyen | Proportional Resonant Control for 3 Phase AC Voltage Source 50Hz using 3-level NPC inverter |
| 56 | **119** | Nho-Van Nguyen and Thành Minh Nguyễn | Study of PI-Repetitive Control for The Three Phase Four Leg Active Power Filter |
| 57 | **122** | Giang Hoang, Phuc Thinh Doan, Thien Phuc Tran, Sea June Oh and Sang Bong Kim | Terrain adaptation method and balance control for a six legged robot |
| 58 | **124** | [Hồng Phong Đào](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=10840299299247128813) and [Thuyên Ngô Văn](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14401282947211541352) | Xây dựng bản đồ 2D cho robot di động sử dụng Point Cloud Library |
| 59 | **125** | [Thanh Hung Tran](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=598726728996390266) and [Quang Ha](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=9389634699268221872) | Mô hình hệ thống động lực xe tự hành kết hợp với tương tác địa hình |
| 60 | **130** | Huỳnh Cao Tuấn, Trần Văn Lăng, Lâm Thành Hiển and Nguyễn Trọng Vinh | ĐIỀU KHIỂN ROBOT SỬ DỤNG BÁNH XE OMNI CHẠY THẲNG HƯỚNG |
| 61 | **133** | [Dao Duy Vinh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=6477378778987445489), [Nguyen Van Hung](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5761782689918719511), [Dang Thien Ngon](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5761049196427411394) and [Tran Minh Loc](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=15988887541552965933) | Design and fabrication of a laser-surface transmitter applying for the laser-controlled land leveling system |
| 62 | **136** | Nguyễn Tiến Dũng and Đõ Đức Nam | Dynamics and position control of teleoperation-mobile robot |
| 63 | **140** | Tuong Quan Vo, Hong Phuc Tran and Thi Thu Ha Thai | A Study on Mathematical Model of a Power Transmission System of Fused Deposition Modeling Machine |
| 64 | **141** | Tan-Loc Nguyen and Hung Le-Van | Trích xuất tham số mô hình cho bộ cộng hưởng MEMS vuông Face-Shear |
| 65 | **146** | [Nguyễn Vũ Quỳnh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=2907512247589272600) and [Nguyễn Hà Thoại Phi](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=15874205638285097212) | Máy đếm sản phẩm Refill Shibo |
| 66 | **147** | Kiem Nguyen Tien and Cat Pham Thuong | Control of robot–camera system with a dynamic LuGre friction model and actuator dynamics to track moving objects |
| 67 | **148** | Dinh Tuyen Nguyen, Van Nho Nguyen, Thanh Vu Tran and Van Vui Nguyen | Thiết kế và điều khiển bộ nguồn 400 Hz công suất lớn cho máy bay |
| 68 | **149** | [Tăng Quốc Nam](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=2962386187296854057) and [Nguyễn Bá Đại](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=4268196510204449661) | The motion control system of the assistive robot for people with movement disability |
| 69 | **150** | Le Ngoc Thanh Ha, Thanh Tung Luu, Thien Phuc Tran, Tan Tien Nguyen and Hoang Thai Son Nguyen | Study on an Automation Solution for Glue Painting on Shoe Sole |
| 70 | **151** | [Nguyễn Vũ Quỳnh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=11790766666084316623) and [Trần Hoàng Trung](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=17790022545085622349) | Design and Fabricate the Robot Tennis |
| 71 | **152** | Pham The Hung | Diagnostic of locomotion for off-road mobile robot |
| 72 | **155** | Nghìn Đặng Văn, Thang Pham, Hà Thái Thị Thu and [Dương Nguyễn Minh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=15463652750490293079) | GIẢI MÃ CÔNG NGHỆ TRONG THIẾT KẾ HỆ THỐNG TẠO MẪU NHANH LOM |
| 73 | **156** | Nghìn Đặng Văn, Thai Ha, Thang Pham, Dũng Trương Thế and Trung Quang Nhựt | Thiết kế, chế tạo bộ khuôn kênh dẫn nóng cho chi tiết bánh răng |
| 74 | **158** | Phạm Bảo Toàn and Nguyễn Ngọc Hải | Đánh giá tình trạng khuyết tật của cấu trúc dầm bằng phân tích wavelet và phổ năng lượng tín hiệu dao động tự do của dầm |
| 75 | **159** | [Vũ Hồ Anh](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=4208038744059131808) and [Nghĩa Dương Hoài](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=16212915976220607897) | Control of doubly fed induction generator using internal model control |
| 76 | **160** | Nghìn Đặng Văn, Thang Pham, Tuấn Huỳnh Việt and Long Gia | Giải mã công nghệ trong thiết kế chế tạo robot vượt địa hình |
| 77 | **161** | Tuan Trinh Minh and Tien Nguyen Tan | Researching and Designing Medical Bed for Obesity Patients  |
| 78 | **163** | Nghìn Đặng Văn, Đại Kiều Nguyễn Phương, Thai Ha and Thức Nguyễn Công | Xây dựng thuật toán để xác định phương pháp đánh giá chất lượng của thiết bị cơ điện tử y sinh |
| 79 | **169** | [Thanh Hung Tran](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=5684086706536676469), [Quang Hieu Ngo](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=14868581389448558408) and [Quang Ha](https://www.easychair.org/utils/wild.cgi?ws=12680565235379357195) | Điều khiển vị trí với bộ điều khiển trượt - PID |
| 80 | **171** | Chanh Nghiem Nguyen, Nhut Thanh Tran and Chi Ngon Nguyen | Evaluation of low cost RTK-GPS accuracy for applications in the Mekong Delta |
| 81 | **172** | Thanh Luan Bui, Phuc Thinh Doan, Hak Kyeong Kim and Sang Bong Kim | Tracking Control of an Omnidirectional Automated Guided Vehicles Using Adaptive Sliding Mode Controller Based on Laser Sensor |
| 82 | **173** | Hoai Linh Tran, Trung Dung Pham and Hang Dang Thuy | Ứng dụng thuật toán K-mean trong đánh giá kết quả phân tích số liệu ung thư sử dụng microarray  |
| 83 | **174** | Thanh Phuong Ly | Hệ thống phân loại và lật mặt cơm dừa tự động |
| 84 | **175** | Duc-Hung Tran, Bao-Huy Nguyen and Minh C. Ta | Dead-time Effect in Pulse-width Modulated Voltage Source Inverter: Analysis and Improved Compensation Method |
| 85 | **176** | Thành Võ Duy, Tiến Sự Lê, Hà Thành Long Nguyễn and Minh C. Ta | Thiết kế công cụ đọc thông tin truyền thông trên mạng CAN |
| 86 | **177** | Ngọc Minh Vũ and Minh C. Ta | Bảo vệ ngắn mạch cho bộ biến đổi DC/DC trong ô tô điện |
| 87 | **179** | Minh Dang Doan | Sử dụng bo mạch Raspberry Pi trong giảng dạy lý thuyết điều khiển tự động |