

**Tạp chí
NGHIÊN CỨU**

KHOA HỌC VÀ CÔNG NGHỆ QUÂN SỰ

MỤC LỤC

NHỮNG VẤN ĐỀ CHUNG

- 01 Trần Ngọc Bình** **3 - 10**
Viện Tự động hóa Kỹ thuật quân sự: Nghiên cứu phát triển khoa học công nghệ gắn với ứng dụng thực tế.

NGHIÊN CỨU KHOA HỌC CÔNG NGHỆ

- 02 Nguyễn Văn Đức, Nguyễn Quang Hùng, Vũ Quốc Huy** **11 - 18**
Chế độ trượt trong hệ thống điều khiển phi mô hình thích nghi tham số.
- 03 Trương Tất Thuấn, Lê Việt Hồng, Vũ Hải Hà** **19 - 25**
Giải pháp tích hợp hệ thống tự động ổn định với hệ thống điều khiển hỏa lực nguyên bản trên pháo phòng không gắn trên phương tiện mang hoạt động trên mặt nước.
- 04 Trần Trung Kiên, Nguyễn Trung Kiên, Đặng Nam Kiên** **26 - 33**
Nâng cao chất lượng điều khiển bám cho anten vệ tinh trên hệ truyền động song song dạng Stewart Platform.
- 05 Quách Xuân Nam, Đặng Nam Kiên, Lê Đức Anh** **34 - 40**
Khảo sát tham số trong cấu hình động học của robot bốn bánh và sáu bánh lái trượt ảnh hưởng đến hiệu suất quay tại chỗ.
- 06 Hoàng Minh Sáng, Phan Anh Tuấn, Nguyễn An Hải** **41 - 48**
Nâng cao chất lượng đo lường, giảm sai số cho hệ truyền động bám sát hai kênh.
- 07 Trương Tất Thuấn, Lê Việt Hồng, Vũ Quốc Huy** **49 - 55**
Nghiên cứu quy luật chuyển động của cơ hệ quay quét trong hệ thống ổn định bệ phóng trên tàu biển.
- 08 Lê Văn Phúc** **56 - 61**
Tính toán và khảo sát tham số chuyển động góc của ăng ten trang bị trên tàu biển trong bài toán bám sát vệ tinh.
- 09 Nguyễn Văn Đức, Sái Văn Cường** **62 - 68**
Thuật toán học tăng cường ứng dụng trong bài toán điều khiển thích nghi thông minh.
- 10 Trương Đăng Khoa, Nguyễn Văn Tuấn, Phạm Trung Dũng, Nguyễn Văn Hoa** **69 - 74**
Khảo sát thuật toán lan truyền ngược với thời gian phân rã thích nghi cho mạng nơron đột biến trong nhận dạng hệ số lực nâng thiết bị bay.
- 11 Nguyen Manh Hung, Phan Van Viet, Pham Minh Thang, Nguyen Van Khoi** **75 - 81**
A design strategy for analyzing signal integrity in DDR3 bus of high speed embedded systems.
- 12 Nguyễn Trọng Khuyên** **82 - 88**
Nghiên cứu mô hình kết hợp INS/Odometer phát hiện điểm giả mạo trong tọa độ dẫn đường.

13	Huynh Huy Cuong, Nguyen Manh Hung, Nguyen Thi Ngoc Thuy, Ta Quang Hien Achieving zero secrecy outage in amplify-and-forward relaying systems.	89 - 96
14	Vũ Đức Tuấn Xây dựng bảng bắn tính sẵn cho pháo phòng không 23 mm dựa trên các phương trình về lực cản không khí.	97 - 104
15	Nguyễn Đức Ánh Xây dựng bộ điều khiển cho drone chữa cháy nhà cao tầng.	105 - 111
16	Nguyễn Đình Long Tổng hợp bộ điều khiển trượt bám quỹ đạo cho xe tự hành AGV.	112 - 118
17	Nguyễn Hoàng Việt, Nguyễn Vũ, Nguyễn Thu Trang Thuật toán dẫn cho UAV bám theo đường dẫn phức tạp dựa trên hệ tọa độ Frenet.	119 - 125
18	Nghiêm Thành Trung, Lê Việt Hồng, Vũ Xuân Huy Ngoại suy tọa độ mục tiêu thời gian thực trong xử lý ảnh.	126 - 132
19	Lê Danh Tuấn, Phạm Thị Phương Anh Giải pháp tạo góc nâng và góc đón cho pháo phòng không khi đài quan sát đặt trên kênh tâm của pháo.	133 - 139
20	Lê Ngọc Lân, Phùng Quang Khải, Ngô Doãn Thanh Giải pháp xây dựng môi trường giả lập xác định tham số góc tấn giới hạn cho phép của máy bay Su-27.	140 - 146
21	Nghiêm Thành Trung, Lê Danh Tuấn Nghiên cứu xây dựng giải pháp mở rộng không gian làm việc cho bộ Stewart dạng tay quay-thanh truyền.	147 - 154
22	Vũ Trần Phú, Phạm Chí Thành, Vũ Xuân Huy Nghiên cứu phát triển hệ thống báo điểm chạm của đạn nhọn trên mặt bia, ứng dụng cảm biến siêu âm, phục vụ hiệu chỉnh đường ngắm.	155 - 160
23	Lê Khánh Thành, Lê Bá Tuấn, Vũ Quốc Huy Nâng cao chất lượng ảnh bằng phương pháp trộn ảnh từ hai nguồn ảnh khác nhau.	161 - 167
24	Lê Văn Tuấn Nhận dạng các tham số biến đổi theo thời gian của hệ thống tuyến tính không dừng.	168 - 174
25	Cao Đức Sáng, Lê Trần Thắng, Ngô Văn Hiền, Ngô Văn Hệ, Nguyễn Trọng Khuyến Mô hình điều khiển phương tiện thủy tự hành trên mặt nước bằng Automate lai và SysML.	175 - 181
26	Hoàng Văn Long, Trần Đức Thuận, Nguyễn Quang Vịnh, Nguyễn Đức Ánh Ứng dụng mạng nơ ron nhân tạo để nâng cao độ chính xác xác định các tham số vị trí, tốc độ cho thiết bị mang.	182 - 188