



TẬP 60 - SỐ 9
9/2024

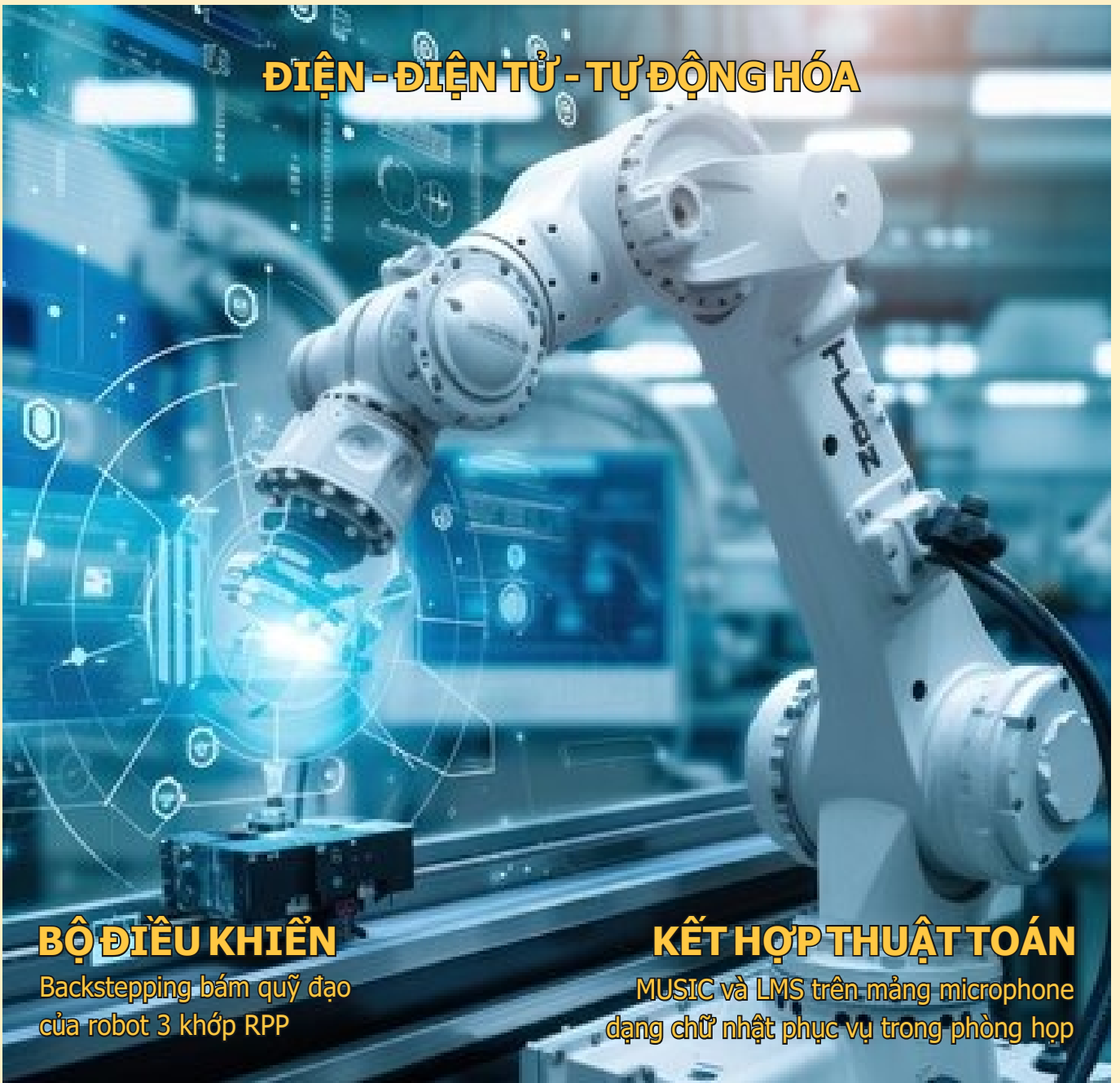
P-ISSN 1859-3585
E-ISSN 2615-9619

TẠP CHÍ Khoa học và CÔNG NGHỆ

Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội

HANOI UNIVERSITY OF INDUSTRY JOURNAL OF SCIENCE AND TECHNOLOGY

ĐIỆN - ĐIỆN TỬ - TỰ ĐỘNG HÓA



BỘ ĐIỀU KHIỂN

Backstepping bám quỹ đạo
của robot 3 khớp RPP

KẾT HỢP THUẬT TOÁN

MUSIC và LMS trên mảng microphone
dạng chữ nhật phục vụ trong phòng họp