



**ẤN PHẨM THÔNG TIN THƯ MỤC THEO CHUYÊN NGÀNH**  
**lĩnh vực Điều khiển hệ thống Robot - Cánh tay Robot (Trường Cơ khí)**

*Ấn phẩm bao gồm link các tài liệu điện tử theo từ khóa:*

*Điều khiển hệ thống Robot - Cánh tay Robot = Robot Control System - Robot Arm*

STT	Tên tài liệu	Nguồn CSDL	Loại tài liệu	Ghi chú
1	<a href="#">An IMUs and potentiometer-based controller for robotic arm-hand</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
2	<a href="#">An integrated stator-rotor piezoelectric actuator for lightweight and</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
3	<a href="#">Design and development of a low-cost 5-DOF robotic arm for light</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
4	<a href="#">A novel quantum model of forward kinematics based on quaternion</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
5	<a href="#">A multi-objective optimization design of industrial robot arms</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
6	<a href="#">Design for 3D Printing of a Robotic Arm Tool Changer under the f</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
7	<a href="#">Development of a prototype 6 degree of freedom robot arm</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
8	<a href="#">Gaussian process regression for forward and inverse kinematics of</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
9	<a href="#">Hopf bifurcation calculation in neutral delay differential equations:</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
10	<a href="#">Implementation of singularity-free inverse kinematics for humanoi</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
11	<a href="#">A high-performance degradable Mg alloy suturing staple for single</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
12	<a href="#">Training a robotic arm to estimate the weight of a suspended object</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
13	<a href="#">Robotic arm three-dimensional printing and modular construction o</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
14	<a href="#">Robust control of a dual-arm space robot to capture a non-cooperat</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
15	<a href="#">Robotic Arm controlled using IoT application</a>	Science Direct	Research article	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến

16	<a href="#">Linear manipulator: Motion control of an n-link robotic arm mount</a>	Science Direct	Research article	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
17	<a href="#">Kinematic modeling and control of a novel pneumatic soft robotic a</a>	Science Direct	Research article	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
18	<a href="#">Optimal scheduling for palletizing task using robotic arm and artifi</a>	Science Direct	Research article	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
19	<a href="#">Path planning algorithm of robot arm based on improved RRT* and</a>	Science Direct	Research article	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
20	<a href="#">Modelling and identification methods for simulation of cable-suspe</a>	Science Direct	Research article	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
21	<a href="#">Intelligent sorting method for assembly line based on visual positio</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
22	<a href="#">Kinematics modeling of six degrees of freedom humanoid robot arm</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
23	<a href="#">LiDAR-Based Maintenance of a Safe Distance between a Human a</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
24	<a href="#">Magnetorheological damper for vibration reduction in a robot arm</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
25	<a href="#">New Approach of the Variable Fractional-Order Model of a Robot</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
26	<a href="#">On Thermal Positioning Error of a Planar Robot Arm over Entire W</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
27	<a href="#">Online reinforcement learning control of robotic arm in presence of</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
28	<a href="#">Optimization of Smart Textiles Robotic Arm Path Planning: A Mo</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
29	<a href="#">Optimization of Robotic Arm Grasping through Fractional-Order D</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
30	<a href="#">Persistent Human–Machine Interfaces for Robotic Arm Control Via</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
31	<a href="#">2D and 3D robot arms simulation using GeoGebra</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
32	<a href="#">A Modified Structured Spectral HS Method for Nonlinear Least Sq</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
33	<a href="#">A Novel Planning and Tracking Approach for Mobile Robotic Arm</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
34	<a href="#">A positioning error compensation method for multiple degrees of fr</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
35	<a href="#">A robotic arm control system with simultaneous and sequential mo</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
36	<a href="#">Accurate Robot Arm Attitude Estimation Based on Multi-View Im</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
37	<a href="#">Actuators for Improving Robotic Arm Safety While Maintaining Pe</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến

38	<a href="#">Adaptive chaos control of a humanoid robot arm: a fault-tolerant sc</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
39	<a href="#">Autoencoder-based anomaly detection of industrial robot arm using</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
40	<a href="#">Construction and Optimization of a Collaborative Harvesting System</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
41	<a href="#">Design and Testing of Wireless Motion Gauges for Two Collaborat</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
42	<a href="#">Design of FPGA Based Robot Arm Controller Using Verilog HDL</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
43	<a href="#">Development and Empirical Evaluation of a Biomimetic Autonomo</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
44	<a href="#">DEVELOPMENT AND OPTIMISATION OF A ROBOT ARM SY</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
45	<a href="#">Development of Wireless Controlled Robot Arm for Industrial App</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
46	<a href="#">Do Speed and Proximity Affect Human-Robot Collaboration with a</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
47	<a href="#">FIKA: A Conformal Geometric Algebra Approach to a Fast Inverse</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
48	<a href="#">Fixed-Time Control of a Robotic Arm Based on Disturbance Obser</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
49	<a href="#">Fuzzy Proportional-Derivative Based Robot Arm Control for Objec</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
50	<a href="#">Fuzzy super twisting mode control of a rigid-flexible robotic arm b</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
51	<a href="#">Prototype of 3-DOF Pick and Place Arm Robot</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
52	<a href="#">Research on the inverse kinematic algorithm of the robot arm of the</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
53	<a href="#">Robot arm grasping using learning-based template matching and se</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
54	<a href="#">Robot ARM with Gesture Control</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
55	<a href="#">Simulation Analysis of Hydraulic Control System of Engineering R</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
56	<a href="#">Simulation study on the trajectory planning of table tennis robot arm</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
57	<a href="#">Simultaneously extract 3D seam curve and weld head angle for rob</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
58	<a href="#">SYNTHESIS OF THE CONTROL UNIT OF THE DESKTOP RO</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến
59	<a href="#">Ultra-lightweight anthropomorphic dual-arm rolling robot for dexte</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tài toàn văn/Đọc trực tuyến

<b>60</b>	<a href="#">Vision-Based Robot Arm Control Interface for Retrieving Objects</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến
<b>61</b>	<a href="#">Wearable teleoperation controller with 2-DoF robotic arm and hapt</a>	ProQuest Central	Scholarly Journal	Tải toàn văn/Đọc trực tuyến

**Tham khảo hướng dẫn:**

1- *Hướng dẫn sử dụng ấn phẩm:*

2- *Hướng dẫn sử dụng tài khoản:*

[Hướng dẫn khai thác thư mục tài liệu điện tử theo chuyên ngành](#)

<https://library.hust.edu.vn/vi/node/49>