

DANH SÁCH SINH VIÊN BÁO CÁO GIỮA KỲ KHÓA LUẬN TỐT NGHIỆP

Học kỳ 2 - Năm học: 2022 - 2023

Thời gian bắt đầu hội đồng: 8h00, thứ 5 ngày 11/05/2023

Địa điểm: Phòng E6.1, E6.3 và E6.8

Thời gian tối đa cho 1 đề tài là 10 phút: 5 phút SV báo cáo (từ 5-7 slide báo cáo) + 5 phút hội đồng góp ý

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HĐ
Phòng E6.1								
TS. Nguyễn Minh Sơn, TS. Đỗ Trí Nhựt, ThS. Trần Hoàng Lộc								
1	18520651	Từ Thanh Dương	Nghiên cứu thiết kế bục giảng thông minh cho lớp học Hybrid	Research on designing smart pulpit for Hybrid classrooms	TS. Nguyễn Minh Sơn	CLC-VN	8h00	Phát biểu mục tiêu đề tài; Đổi tên đề tài để cụ thể hơn (đặt trọng tâm ở đâu, giải quyết vấn đề cụ thể gì); Xác định rõ làm những gì so với những đề tài cũ
	19520379	Huỳnh Đức Anh						
2	19522158	Trần Tấn Tài	Tích hợp thuật toán trao đổi dữ liệu trên công nghệ tính toán biên cho smart camera	Integrating data exchange algorithm on edge computing technology for smart camera	TS. Nguyễn Minh Sơn	CLC-VN	8h10	Bổ sung phương pháp và kịch bản đánh giá; Sửa lại sơ đồ "Chế độ tìm kiếm người theo yêu cầu", "Chế độ phát trực tiếp" (luồng gửi dữ liệu từ điện thoại → MQTT broker → thiết bị biên); Xác định cơ chế giám sát tự động giữa cloud và thiết bị biên; Lưu ý tài liệu tham khảo
3	19520627	Phan Công Duy Khiêm	Nghiên cứu tích hợp thuật toán mã hóa video dựa trên chuẩn H.264 ứng dụng trong hệ thống smart camera	Advanced video coding based on H.264 compression standard integrated on smart camera system	TS. Nguyễn Minh Sơn	CLC-VN	8h20	Làm rõ điểm khác so với các đề tài kế thừa; Làm rõ mục tiêu cụ thể của đề tài; Xác định phương pháp nghiên cứu; Bổ sung sơ đồ khối thiết kế tổng thể, từ đó làm rõ vai trò của khối H.264; H.264 kết nối với hệ thống thông qua bus nào, luồng dữ liệu kết nối ở đâu; Đánh giá tài nguyên, tốc độ xử lý
	19521211	Tào Viễn Hoàng Anh						
4	19521241	Huỳnh Lê Anh Bảo	Hiện thực RISC-V trên FPGA tích hợp thêm khối bảo mật	Implement RISC-V and integrate with security block on FPGA	TS. Nguyễn Minh Sơn	CLC-EN	8h30	Clarify the specific target; Instead of stating limitation, you should state the scope of thesis; Speed up base functions and try to implement the new one (AES)
	19521279	Trần Hữu Châu						
5	19521716	Lê Hữu Kiên	Nghiên cứu cải tiến khối nhận dạng YOLOv2 tích hợp trên board Ultra96v2 cho smart camera.	Research improve the YOLOv2 identification block and integrated on Ultra96v2 board for smart camera.	TS. Nguyễn Minh Sơn	CQĐT	8h40	Thêm giới hạn đề tài (định lượng kết quả đạt được) SV đề xuất 97% cho nhận khuôn mặt và người Nên có thông tin cụ thể cho tập dataset (số lượng, môi trường,...) Kịch bản đánh giá Nên làm việc lại với GVHD
	19520542	Nguyễn Đình Đức Hiếu						

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
6	18521407	Nguyễn Công Thành	Thiết kế bàn cờ điện tử hỗ trợ tự động ghi nhận và hướng dẫn nước đi	DSEsign an electronic chess board supporting automatic recording and right move guiding	TS. Đoàn Duy	CLC-VN	8h50	Xem lại tên đề tài, xác định mục tiêu, kịch bản kiểm tra.
	18521543	Trần Trương Trọng						
7	19520370	Nguyễn Phúc Khang An	Nghiên cứu sử dụng nền tảng Veins để xây dựng giải pháp chống kẹt xe	A study of applying Veins simulation framework to solve traffic jam situation	TS. Đoàn Duy	CLC-VN	9h00	Đổi tên đề tài "Nghiên cứu và thiết kế hệ thống mô phỏng thắng xe ABS với LAB CAR"; Giới hạn đề tài cần nêu rõ sẽ thực hiện đề tài trong các điều kiện nào; Cần kiểm tra lại là LAB CAR có thể import được file MATLAB không (trao đổi với GVHD); Tìm hiểu xem các đề tài khác đạt hệ số trượt là bao nhiêu, từ đó xác định mục tiêu cụ thể của đề tài trong từng điều kiện môi trường; CẦN LƯU Ý KỸ KHI NỘP LẠI
	19521444	Đỗ Hoàng Giang						
8	19521202	Nguyễn Quang Anh	Nghiên cứu mô hình giao tiếp chung cho thiết bị IoT trong ứng dụng nhà thông minh	Study on a common communication model for IoT devices in smart home applications	TS. Đoàn Duy	CLC-VN	9h10	Tìm hiểu kỹ về các chuẩn và cách thức thực hiện của các sản phẩm đã có (Apple, Google, các hãng Trung Quốc,...); Làm rõ các chuẩn sử dụng Bluetooth, Wifi, Echonet (những nhà sản xuất nào đang sử dụng chuẩn này); Xác lập lại mục tiêu rõ ràng và trao đổi lại với GVHD; Đặt lại tên đề tài "Nghiên cứu mô hình giao tiếp chung cho thiết bị IoT trên nền tảng ECHONET"
	19521297	Châu Chí Cường						
9	19520571	Tô Quang Huấn	Nghiên cứu và thiết kế hệ thống quản lý bãi đỗ xe ô tô tại trung tâm thương mại ứng dụng công nghệ UHF	Research and design a car parking management system at shopping mall using UHF technology	TS. Đoàn Duy	CQĐT	9h20	Làm rõ các vấn đề khoảng cách, giới hạn của đầu đọc, collision giữa các xe; Khảo sát thực trạng bài toán, từ đó so sánh và đưa ra đề xuất và các mục tiêu tương ứng; Làm rõ bối cảnh và kịch bản sử dụng, làm rõ application ở user layer là làm gì; Làm rõ tiêu chí đánh giá; Giới hạn kiểm thử trên 50 xe thì triển khai như thế nào (50 xe khác nhau hay 1 xe gắn 50 tag khác nhau)
	19522111	Đồng Quang Quyền						
10	19522437	Trịnh Trần Trung	Nghiên cứu giải pháp đề xuất món ăn phù hợp theo cá nhân ứng dụng cho tủ lạnh thông minh	Study on meal recommendation for user applying for smart refrigerator	TS. Đoàn Duy	CQĐT	9h30	Cần làm rõ thách thức về nhiệt độ cho các thiết bị; Cần làm rõ điểm cải tiến so với đề tài trước; Ghi rõ các thiết bị sử dụng; Xác định lại kịch bản và giới hạn bài toán; Đánh giá hệ chuyên gia đề xuất thực đơn như thế nào
	19521924	Trương Bảo Nguyên						
11	19521805	Vũ Đức Long	Hệ thống bãi xe công nghệ IoT	Iot-based car park system	TS. Đỗ Trí Nhật	CQĐT	9h40	Thiết kế lại rõ hơn mô hình phần cứng và cách đặt các thiết bị; Đề xuất thay cảm biến khác IR (khả năng lỗi cao); Làm rõ điểm khác biệt giữa đề tài và các nghiên cứu hiện có; Làm rõ lại nội dung thực hiện, tập trung vào việc liên kết, quản lý các bãi đỗ xe, hướng dẫn vị trí đỗ xe
	19520401	Nguyễn Cao Quốc Bảo						

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
12	19522043	Nguyễn Võ Hữu Phúc	Hiện thực mô hình phát hiện và tránh vật cản trên đường trong điều khiển xe tự hành	Implementation of obstacle detection and evasion on road in auto-driving car	ThS. Trần Hoàng Lộc, ThS. Phạm Minh Quân	CLC-VN	9h50	Khi thực hiện cần xác định rõ độ ưu tiên giữa camera và Lidar; Xác định các trường hợp xử lý trong các kịch bản khác nhau; Thiết kế phần cứng kỹ lại; Làm sao thể hiện được Lidar trong phần mềm mô phỏng; Giải quyết vấn đề tài nguyên, cần đảm bảo xử lý nổi cả camera và Lidar; Làm rõ lý do cần phải kết hợp camera và Lidar; Sửa lại tên đề tài "Hiện thực mô hình phát hiện và tránh vật cản trên đường"; Khi bảo vệ cần làm rõ giải thuật kết hợp computer vision và lidar
	19522084	Phạm Minh Quân						
13	19520928	Viên Minh Tân	Nghiên cứu và xây dựng mô hình robot phục vụ quán cà phê	Research and implement serving robot for coffee shop	ThS. Nguyễn Thanh Thiện	CQĐT	10h00	Cần làm rõ cách giải quyết vị trí của robot trong map cố định; Điều khiển tốc độ robot như thế nào để không ảnh hưởng đến thực phẩm; Cơ cấu robot như thế nào; Xác định lại mục tiêu cho chi tiết; Đánh giá bài toán định vị, độ chính xác; Xử lý vật cản như thế nào
	19520036	Phạm Quốc Đăng						
14	18521380	Huỳnh Quang Thái	Hiện thực mạng cảm biến không dây chạy trên hệ điều hành Contiki-NG	Implement wireless sensor network ported on Contiki-NG OS	ThS. Lâu Phi Tường	CQĐT	10h10	Cần làm rõ 6LoWPAN khác biệt như thế nào so với hệ thống IoT truyền thống; Khác biệt giữa WSN và mô hình IoT truyền thống, WSN được sử dụng trong các trường hợp/kịch bản nào; Xây dựng kịch bản đánh giá kiểm tra trên node đầu cuối, node trung gian; Đánh giá khoảng cách kết nối, công suất tiêu thụ; Nên sử dụng công cụ mô phỏng

Phòng E6.3

TS. Nguyễn Hoài Nhân, TS. Phạm Quốc Hùng, ThS. Phạm Minh Quân

1	19520887	Phạm Trung Quốc	Thiết bị bay không người lái vận chuyển túi sơ cứu y tế khẩn cấp	Drones transporting emergency medical bags	ThS. Phạm Minh Quân	CQĐT	8h00	Giới hạn kịch bản cụ thể. Tìm hiểu mô hình toán, thuật toán điều khiển và cân bằng. Giám sát nội dung công việc. Cập nhật lại đề cương chi tiết
	19521651	Phạm Trọng Huỳnh						
2	19521414	Trịnh Đăng Dương	Nghiên cứu giải thuật SLAM trong không gian 3D ứng dụng lên robot tự hành leo thang	Research on 3D Mapping for SLAM applying to the autonomous stair-climbing robot	ThS. Phạm Minh Quân	CQĐT	8h10	Nên sử dụng mô hình có sẵn để hiện thực giải thuật, tập trung giải thuật SLAM
	19522553	Huỳnh Ngọc Hiệp Ý						
3	19521022	Nguyễn Văn Tín	Thiết kế và hiện thực kiến trúc phần cứng mạng máy tính nhúng – vi điều khiển cho xe tự hành	Design and implement hardware architecture for embedded computer – microcontroller network on autonomous vehicle	ThS. Phạm Minh Quân	CLC-VN	8h20	Không có góp ý.

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
4	19521387	Cao Phan Tiến Dũng	Thiết kế phần mềm mô phỏng chuyển động của xe tự hành	Design platform for simulation of autonomous vehicles	ThS. Phạm Minh Quân	CLC-VN	8h30	Tập trung trả lời câu hỏi: đánh giá mô hình mô phỏng, cụ thể giải thuật gì. Cập nhật đề cương chi tiết.
5	19522229	Lê Đình Thành	Hệ thống điều khiển tự động cho căn hộ chung cư	Automatic control system for apartments	ThS. Phan Đình Duy	CQĐT	8h40	Cập nhật đề cương chi tiết, cụ thể mục tiêu đề tài. Xác định các tính năng thông minh và đưa vào đề tài. Kiểm tra độ ổn định tin cậy của hệ thống sử dụng xác suất. Có thể giới hạn đề tài cho các kịch bản tương tác thông minh giữa hệ thống và con người trong không gian cụ thể: cửa an ninh, check khuôn mặt; phòng khách.
6	19022034	Lưu Phúc	Nghiên cứu và thiết kế gương thông minh	Research and design smart mirror	ThS. Phan Đình Duy	CQĐT	8h50	Cập nhật lại đề cương, xác định khối lượng công việc. Có thể tích hợp cảm biến độ ẩm, sấy gương, ứng dụng trò chuyện, trợ lý ảo, thêm màn hình 11 inches giúp hiển thị nội dung tin tức rõ hơn. Có thể đặt gương tại cửa ra vào và sử dụng gương như một bộ điều khiển chính cho nhà thông minh.
	19522493	Nguyễn Bách Tùng						
7	19520057	Nguyễn Ngọc Thùy Dương	Hệ thống nhận diện phương tiện giao thông bằng FPGA	Vehicle recognition system on FPGA	ThS. Phan Đình Duy	CQĐT	9h00	Cập nhật lại mục tiêu cụ thể lưu ý độ chính xác và tốc độ xử lý so với các công trình trước đó. Xác định nhiều loại xe?
	19522376	Quách Ngọc Trâm						
8	19520963	Nguyễn Ngọc Thao	Nghiên cứu và xây dựng mô hình robot phục vụ nhà hàng	Research and build a restaurant serving robot	ThS. Phan Đình Duy	CQĐT	9h10	Cập nhật lại đề cương, xác định lại mục tiêu đề tài, cụ thể cải tiến gì?
	19520520	Danh Quốc Hào						
9	19521837	Lê Tuấn Minh	Thiết kế và hiện thực các thiết bị IoT ứng dụng cho việc giám sát và điều khiển nhà thông minh sử dụng BLE Mesh	Design and implementation of IoT devices for smart home control and monitoring using BLE Mesh Network	ThS. Phan Đình Duy	CQĐT	9h20	Đưa ra kịch bản cụ thể, đổi tên đề tài phù hợp, cập nhật đề cương chi tiết.
	19521342	Nguyễn Tiến Đạt						
10	19521371	Châu Minh Đức	Ứng dụng quang phổ hồng ngoại gần (NIR) để đo đường huyết không xâm lấn	Application of Near-Infrared Spectroscopy (NIR) for Non-Invasive Blood Glucose Monitoring	TS. Phạm Quốc Hùng	CLC-VN	9h30	Xác định các mục tiêu và giới hạn của đề tài. Xác định rõ các bước để thực hiện đề tài. Nghiên cứu, tìm hiểu các cơ sở khoa học để xác định phương pháp nghiên cứu cho phù hợp.
	19522537	Trần Quang Vũ						
11	19522301	La Quốc Thống	Robot vận chuyển hàng tự động	Autonomous delivery robot	TS. Phạm Quốc Hùng	CLC-VN	9h40	Nên giới hạn đề tài: không sử dụng cánh tay robot, chỉ thực hiện phần robot di động có chức năng nhận diện hình ảnh, bám line kẻ sẵn sử dụng camera. Di chuyển từ vị trí home, tới vị trí đặt hàng hóa và di chuyển tới nơi yêu cầu.
	19522452	Nguyễn Hoài Tú						

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
12	19522089	Trần Mạnh Quân	Thiết kế hệ thống nhận diện lòng bàn tay người	An embedded palmprint recognition system	TS. Phạm Quốc Hùng	CQĐT	9h50	Đề nghị học 3 môn thay thế Hoặc đổi đề tài khác phù hợp (vì đề tài này hàm lượng cần có thời gian nghiên cứu dài, các kiến thức sâu về sinh trắc học)
	19521936	Ngô Trọng Nhân						
13	19521989	Bùi Ngọc Phát	Ứng dụng phần mềm Comsol Multiphysics vào mô phỏng đặc tuyến I-V của Diode	Comsol Multiphysics software application in I-V characteristics simulation of Diode	ThS. Trần Quang Nguyên, TS. Phạm Quốc Hùng	CLC-VN	10h00	Cập nhật đề cương, giới hạn đề tài mục tiêu cụ thể, đặc tính mô hình mô phỏng so với thực tế. Định lượng dòng? áp????
	19521611	Lạc Quốc Huy						
14	19521669	Phạm Nguyễn Minh Khang	Thiết kế robot Scara - ứng dụng phân loại sản phẩm bằng xử lý ảnh	Design robot Scara – Application of product classification by image processing	ThS. Trần Quang Nguyên, ThS. Hồ Ngọc Diễm	CLC-VN	10h10	Đổi tay hút nam châm robot sang tay kẹp (hoặc hút chân không), thêm băng chuyền để di chuyển vật, phân loại vật thể dựa trên màu sắc, hình dạng. Xác định lại giới hạn của đề tài
	19521629	Nguyễn Văn Quốc Huy						
15	19522352	Võ Hoàng Nguyên Tín	Hiện thực MIPS 32-bit Superscalar trên FPGA	Implementation MIPS 32-bit Superscalar processor on FPGA	TS. Nguyễn Hoài Nhân	CLC-EN	10h20	Improve the presentation skill; Title does not match; Clarify targets, point out clearly what you inherited and improve; State the scope clearly
	19522095	Nguyễn Phan Nhật Quang						

Phòng E6.8

TS. Trịnh Lê Huy, ThS. Hồ Ngọc Diễm, ThS. Ngô Hiếu Trường

1	19520539	Lê Minh Đức Hiếu	Thiết kế và chế tạo thiết bị định vị trong nhà sử dụng công nghệ LoRa	Design and implementation of indoor positioning system using LoRa technology	TS. Trịnh Lê Huy	CQĐT	8h00	đề xuất dùng các giải thuật khác để tăng độ chính xác, loại bỏ các giá trị không mong muốn, nhiễu
2	19521838	Lê Xuân Minh	Nghiên cứu và thiết kế bảng giá điện tử ứng dụng trong siêu thị thông minh dựa trên công nghệ LoRa	Research and design the electronic shelf label in the smart supermarket based on LoRa technology	TS. Trịnh Lê Huy	CQĐT	8h10	Bổ sung ngày tháng trên đề cương
	19522142	Trần Quốc Sơn						
3	19522345	Vũ Thủy Tiên	Nghiên cứu, thiết kế và hiện thực LoRaWAN Relay sử dụng năng lượng mặt trời tích hợp hệ thống antenna đa hướng	Research, design and implementation of solar-powered LoRaWAN Relay integrated with multi-directional antenna system	TS. Trịnh Lê Huy	CQĐT	8h20	Sửa tên đề tài cho phù hợp với nội dung, làm rõ kịch bản demo.
	19520359	Võ Thị Tường Vy						
4	18520927	Nguyễn Minh Khoa	Thiết kế và chế tạo trạm mặt đất nhận tín hiệu từ vệ tinh LEO dựa trên công nghệ LoRa	Design and implementation of ground station receive signal from LEO satellite based on LoRa technology	TS. Trịnh Lê Huy	CLC-VN	8h30	Thêm giới hạn đề tài, cân nhắc khi dùng từ giao tiếp
	19522302	Lê Minh Thông						

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
5	19522048	Vũ Đình Bảo Phúc	Nghiên cứu, thiết kế và hiện thực thiết bị đo đặc và hệ thống hiển thị mức độ bao phủ của gateway LoRaWan	Research, design and implementation of measuring device and LoRaWan gateway's coverage display system	TS. Trịnh Lê Huy	CLC-EN	8h40	Làm rõ mục tiêu đề tài, dự kiến kết quả đạt được, thêm giới hạn đề tài
	19522338	Nguyễn Quang Tiến						
6	19520408	Cao Thanh Bình	Thiết kế và hiện thực lõi vi xử lý RISC-V RV32IF hỗ trợ 4-Way Set Associative Cache và bộ tạo số ngẫu nhiên thực trên FPGA	Design and implement a RISC-V RV32IF processor with 4-Way Set Associative Cache and True Random Number Generator on FPGA	ThS. Phạm Thanh Hùng ThS. Hồ Ngọc Diễm	CLC-VN	8h50	so sánh LRU ít hơn bao nhiêu tài nguyên? Định lượng tiêu chí đánh giá So sánh với các đề tài khác. Làm rõ pipeline Đề xuất: nên dùng kiến trúc có sẵn rồi chỉnh sửa vài function sẽ dễ hơn, hơn là xây dựng từ đầu Branch Prediction dự kiến %
	19520573	Đặng Phi Hùng						
7	18521357	Cao Tài	Thiết kế và hiện thực lõi vi xử lý RISC-V RV64IF hỗ trợ 4-Way Set Associative Cache và Branch Prediction trên FPGA	Design and implement a RISC-V RV64IF processor with 4-Way Set Associative Cache and Branch Prediction on FPGA	ThS. Phạm Thanh Hùng	CQĐT	9h00	Làm rõ phần định lượng trong tiêu chí đánh giá VD: xung đột thì bao nhiêu, bao nhiêu trường hợp demo,...so sánh với các đề tài khác Đề nghị bổ sung/viết lại đề cương
	18520424	Lê Hoài Ân						
8	19520673	Phạm Thanh Lâm	Thiết kế và hiện thực lõi vi xử lý RISC-V RV64IM theo kiến trúc superscalar, hỗ trợ 4-Way Set Asscosiative Cache và Branch Prediction trên FPGA	Design and implement a Superscalar RISC-V RV64IM processor with 4-Way Set Asscosiative Cache and Branch Prediction on FPGA	ThS. Phạm Thanh Hùng	CQĐT	9h10	làm rõ phương pháp đánh giá superscalar với cơ chế pipeline 1 lệnh. Làm rõ khác biệt kiến trúc superscalar các năm trước Branch Prediction dự kiến % IM là bao nhiêu?
	19521687	Trần Tuấn Khanh						
9	19520859	Nguyễn Hoàng Phước	Thiết kế và hiện thực phần cứng tăng tốc giải thuật Integer Motion Estimation trong hệ thống nén video HEVC	Design and implementation of HEVC Integer Motion Estimation on hardware	TS. Lâm Đức Khải	CQĐT	9h20	Nên thêm thông tin về giới hạn đề tài. Nên lượng hóa và đề xuất phương pháp đánh giá (so sánh với những công trình nào) Nên làm rõ kịch bản đánh giá đầu vào và đầu ra Sửa lại thuyết minh
10	19521208	Phạm Xuân Tuấn Anh	Hiện thực phương thức định hướng tự động cho xe tự hành bằng FPGA	Implement FPGA based autonomous car with CNN hardware	TS. Lâm Đức Khải	CQĐT	9h30	Đề nghị bổ sung sơ đồ kết nối giữa các khối (camera, jetson tx2, vc707, khối động cơ) Giải thích rõ vì sao phải sử dụng 2 boards tx2 và vc707
	19521125	Võ Đăng Nhật Vỹ						
11	19521594	Nguyễn Thị Cẩm Hương	Hiện thực hóa kỹ thuật nén ảnh Dynamic Huffman Coding	Implementation of lossless image compression by Dynamic Huffman Coding algorithm	TS. Lâm Đức Khải	CLC-VN	9h40	Xem xét nội dung 3 cần trao đổi với GVHD, cần thêm giới hạn đề tài
	19522014	Trần Thạch Tuấn Phong						

ST T	MSSV	Họ và tên	Tên đề tài tiếng việt	Tên đề tài tiếng anh	Tên CB hướng dẫn	Ghi chú	Thời gian	Ý kiến góp ý đề cương của HD
12	19520158	Lê Hoàng Minh	Thiết kế và hiện thực mô hình học sâu cho bài toán phân loại hình ảnh trên FPGA	Design and implement deep learning model for image classification in FPGA	ThS. Trương Văn Cường	CQĐT	9h50	Cần làm rõ sai số khi chuyển đổi floating - fixed point, và ngược lại làm rõ kịch bản demo, đánh giá tài nguyên. Giới hạn đề tài, định lượng độ chính xác Làm rõ ảnh đầu vào, size ảnh
	19521007	Nguyễn Trần Trí Thức						
13	19522491	Đỗ Thanh Tùng	Thuật toán Cascade Association và thuật toán bù đắp chuyển động camera dựa trên Kalman Filter cho bài toán theo dấu đa đối tượng	Cascade Association and Camera-motion compensation based Kalman filter for multi-object tracking	ThS. Trương Văn Cường	CQĐT	10h00	Dùng phần cứng gì? dataset? Đầu vào là gì? dự kiến kết quả đạt được Ngữ cảnh đánh giá đề tài Thông tin video đầu vào (size, fps,..) Kịch bản đánh giá camera động
14	19521653	Nguyễn Đức Hy	Thiết kế và hiện thực thuật toán mã hóa trên RISC-V	Design and implement encryption algorithm on RISC-V	ThS. Hồ Ngọc Diễm	CQĐT	10h10	Nên giới hạn lại các loại thuật toán mã hóa, hội đồng đề xuất 1. Đánh giá thuật toán đó với các phần mềm khác, theo chỉ tiêu cụ thể: tần số, tốc độ, kết quả,... Xây dựng demo cho đề tài Viết lại đề cương cho chi tiết thêm tài liệu tham khảo, thêm phần giới hạn đề tài để so sánh với các công trình liên quan (papers 2022)
	19520353	Trần Duy Quốc Việt						