

## Bảng phân công

STT	Họ tên	Nhiệm vụ thực hiện	Nhiệm vụ chung
1	Phạm Gia Thông	Nghiên cứu động lực, ứng dụng	Đọc hiểu cái tài liệu tham khảo và tìm kiếm thêm thông tin
2	Nguyễn Văn Chung	Nghiên cứu phương pháp, Tìm kiếm tài liệu liên quan	

## Tài liệu tham khảo

[1] Hosein Houshyari; Volkan Sezer, "A new gap-based obstacle avoidance approach: follow the obstacle circle method", 2021

<https://www.cambridge.org/core/journals/robotica/article/new-gapbased-obstacle-avoidance-approach-follow-the-obstacle-circle-method/1C71607DC5FBA83BF136168D1ECF7514>

[2] CDR H.R Everett, "Survey of collision avoidance and ranging sensors for mobile robots", 2003

<https://www.sciencedirect.com/science/article/abs/pii/S0921889089900419>

[3] Imran Mir, Faiza Gul, Suleman Mir, Mansoor Ahmed Khan, Nasir Saeed, Laith Abualigah, Belal Abuhaija, Amir H. Gandomi, "A Survey of Trajectory Planning Techniques for Autonomous Systems", 2022

<https://www.mdpi.com/2079-9292/11/18/2801>

[4] Jianyong Zhang, Ruixue Cheng, Bing Yan, Mohamed Abdalla, "Reweighting Signal Spectra to Improve Spatial Sensitivity for an Electrostatic Sensor", 2019

<https://www.mdpi.com/1424-8220/19/22/4963>

[5] Abdulla Al-Kaff, Fernando García, David Martín, Arturo De La Escalera, José María Armingol, "Obstacle Detection and Avoidance System Based on Monocular Camera and Size Expansion Algorithm for UAVs", 2017

<https://www.mdpi.com/1424-8220/17/5/1061>

[6] Giancarmine Fasano, Domenico Accardo, Antonio Moccia, Ciro Carbone, Umberto Ciniglio, Federico Corrado, Salvatore Luongo, "Multi-Sensor-Based Fully Autonomous Non-Cooperative Collision Avoidance System for Unmanned Air Vehicles", 2012

<https://arc.aiaa.org/doi/abs/10.2514/1.35145>

[7] "ĐIỀU HƯỚNG ROBOT DỰA VÀO CAMERA ĐỒNG BỘ VÀ THIẾT BỊ ĐO LƯỜNG QUÁN TÍNH CÓ XÉT YẾU TỐ VẬT CẢN"