

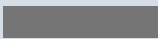






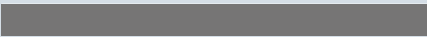
# NGUYỄN ĐÌNH DŨNG

Kỹ sư Cơ điện tử

 18/09/2002

 Tân Mai, Hoàng Mai, Hà Nội

## HỌC VẤN

**Đại học Bách Khoa Hà Nội**

Trường Cơ Khí

10/2020 - 08/2024

Cử nhân chuyên ngành: Kỹ thuật Cơ điện tử  
CPA : 3,74

## KỸ NĂNG

- Tiếng anh cơ bản.
- Có khả năng sử dụng các phần mềm: SOLIDWORKS, AutoCAD, MATLAB.
- Lập trình cơ bản bằng các ngôn ngữ C, Python và Ladder trên PLC Siemens.
- Sử dụng thành thạo Word, PowerPoint.

## CHỨNG CHỈ

VSTEP B2

## GIẢI THƯỞNG

Đạt giải 3 Olympic cơ học toàn quốc lần thứ 33 năm 2023

## GIỚI THIỆU

Là một người có khả năng tự học tốt, không ngại khó khăn và luôn hứng thú với việc tìm ra giải pháp cho các vấn đề. Hiện tại đã tốt nghiệp chương trình cử nhân chuyên ngành Cơ điện tử, và mong muốn tìm kiếm một công việc liên quan trong một môi trường năng động để học hỏi và cống hiến.

## KINH NGHIỆM LÀM VIỆC

19/03/2024 - 20/06/2024

**APICOO ROBOTICS**

**Thực tập sinh**

- Tiếp cận và nghiên cứu Cobot Indy 7 tích hợp camera 3D từ đó chế tạo và cải tiến cánh tay robot 6 bậc tự do tích hợp camera 2D để phân loại sản phẩm.

## CÁC ĐỒ ÁN MÔN HỌC

### HỆ THỐNG PHÂN LOẠI SẢN PHẨM THEO MÀU SẮC

- Lập trình C trên Arduino Uno R3 nhận tín hiệu từ cảm biến màu sắc và cảm biến tiệm cận, điều khiển động cơ DC, Servo.

### ỨNG DỤNG ĐO BỤI TRONG KHÔNG KHÍ

- Lập trình C trên ESP32 nhận tín hiệu từ cảm bụi gửi về ứng dụng.

### HỆ THỐNG ĐÓNG MỞ CỬA BẰNG MẬT KHẨU

- Lập trình ngôn ngữ C trên vi điều khiển ATmega328p
- Nhận tín hiệu từ Keypad 4x4, hiển thị trên LCD1602. Nhập mật khẩu đóng mở khoá cửa từ.

### ĐỒ ÁN TỐT NGHIỆP CỬ NHÂN: NGHIÊN CỨU CẢI TIẾN CÁN H TAY ROBOT 6 BẬC TỰ DO ỨNG DỤNG CAMERA ĐỂ GẮP VẬT

- Lập trình Python trên Raspberry Pi 5 để điều khiển động cơ bước và Servo
- Sử dụng OpenCV Python để xử lý ảnh thông qua camera 2D.
- Sử dụng Simulink Matlab kết hợp SolidWork để mô phỏng vị trí và quỹ đạo Robot đơn giản.