**ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP. HỒ CHÍ MINH**

**TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN**

**KHOA KỸ THUẬT MÁY TÍNH**

**KHÓA LUẬN TỐT NGHIỆP**

**Hệ thống Tripod tự quay theo hướng người sử dụng**

Giảng viên hướng dẫn: **TS. TRỊNH LÊ HUY**

Sinh viên thực hiện: **CHÂU TRÍ ĐẠT**

**NGUYỄN XUÂN ĐỊNH**

Lớp: **KỸ THUẬT MÁY TÍNH 2013**

KHÓA: **08**

***TP. Hồ Chí Minh, tháng … năm …***

**ĐẠI HỌC QUỐC GIA TP. HỒ CHÍ MINH**

**TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHỆ THÔNG TIN**

**KHOA KỸ THUẬT MÁY TÍNH**

**KHÓA LUẬN TỐT NGHIỆP**

**Hệ thống Tripod tự quay theo hướng người sử dụng**

Giảng viên hướng dẫn: **TS. TRỊNH LÊ HUY**

Sinh viên thực hiện: **CHÂU TRÍ ĐẠT**

**NGUYỄN XUÂN ĐỊNH**

Lớp: **KỸ THUẬT MÁY TÍNH 2013**

KHÓA: **08**

***TP. Hồ Chí Minh, tháng … năm …***

# MỞ ĐẦU

# Tổng quan

## Lý do chọn đề tài

Hiện nay,

Tình hình nghiên cứu trong và ngoài nước

Tình hình nghiên cứu ngoài nước

Tình hình nghiên cứu trong nước

Những điểm mới của đề tài

Mục tiêu đối tượng phạm vi nghiên cứu

Mục tiêu nghiên cứu

Đối tượng nghiên cứu

Phạm vi nghiên cứu

Phương pháp nghiên cứu

Thuận lợi, khó khăn

Thuận lợi

Khó khăn

Cơ sở lý thuyết

Sóng

.

.

.

.

.

Phân tích thiết kế

Tổng quan hệ thống

Thiết kế phần cứng

.

.

.

Thiết kế phần mềm

.

Thuật toán xử lý

.

.

.

.

Kết quả đánh giá

Kết quả đạt được

Hoạt động phần cứng

Độ chính xác

Khoảng cách

Hoạt động

Kết luận

Kết quả đạt được

Hạn chế

Hướng phát triển