Đã làm được:

-Mô hình hóa được model 3d của robot delta trên Matlab

-Đưa ra thuật toán xác định moment đặt vào các khớp để điều khiển Robot theo quy luật biết trước

-Mô phỏng được hoạt động của Robot dưới tác động của các bộ điều khiển kinh điển (PD, PID)

-Tìm được motor tương đương với Servo hiện tại

Đang tiến hành:

-Mô hình hóa hàm truyền đạt của motor

**-Xác định các bước thành lập bộ điều khiển trượt**

-Viết các file script matlab để giải các bài toán động học, động lực học

-Tinh chỉnh mô hình simscape để các khớp nằm đúng với thực tế

-Xây dựng slide bảo vệ đề cương

Khó khăn:

-Khó khăn trong việc nắm rõ bản chất bộ điều khiển trượt

-Khó khăn trong việc xác định quy luật điều khiển của bộ điều khiển trượt