

**THIẾT KẾ BỘ ĐIỀU KHIỂN PID BỀN VỮNG CHO HỆ THỐNG PHI TUYẾN BẬC HAI NHIỀU ĐẦU VÀO -
NHIỀU ĐẦU RA VÀ ỨNG DỤNG TRONG ĐIỀU KHIỂN TAY MÁY CÔNG NGHIỆP**

*DESIGN OF ROBUST PID CONTROLLERS FOR MIMO SECOND-ORDER NONLINEAR SYSTEMS AND
APPLICATIONS TO THE CONTROL OF INDUSTRIAL MANIPULATORS*

Tác giả: Nguyễn Văn Minh Trí, Lê Văn Mạnh