

THÔNG BÁO

Về việc tham gia Hội nghị KHCN Cơ khí chế tạo toàn quốc lần thứ 2 – 2009

Kính gửi: Cán bộ, giáo viên và sinh viên trong toàn trường

Thực hiện Nghị quyết của Đoàn Chủ tịch Tổng hội Cơ khí Việt Nam, nhằm phát huy kết quả của Hội nghị toàn quốc lần thứ nhất về Cơ khí chế tạo “VINAMANUFACTURE 2008”; tạo điều kiện trao đổi, phổ biến tri thức và thông tin mới từ các nhà khoa học, các chuyên gia trong và ngoài nước thuộc lĩnh vực khoa học và công nghệ Cơ khí chế tạo Việt Nam hội nhập với thế giới, Tổng Hội Cơ khí Việt Nam kết hợp với Viện Nghiên cứu Cơ khí (NARIME) và Chương trình Khoa học Công nghệ trọng điểm cấp Nhà nước KC.05/06-10 tổ chức Hội nghị Khoa học Công nghệ Cơ khí chế tạo toàn quốc lần thứ hai “VINAMANUFACTURE 2009” tại Hà Nội.

Nhà trường đề nghị các cán bộ, giáo viên và sinh viên trong trường, ai có quan tâm đăng ký tham dự Hội nghị này:

1. Thời gian tổ chức Hội nghị: **Thứ Tư, ngày 18 tháng 11 năm 2009.**
2. Địa điểm: Viện Nghiên cứu Cơ khí – Số 4 Đường Phạm Văn Đồng, Cầu Giấy, Hà Nội.

Các đơn vị, cá nhân có nhu cầu tham dự Hội nghị gửi các thông tin cần thiết (thư trả lời và quy định gửi bài tham luận gửi kèm thông báo này) về Viện Nghiên cứu Cơ khí trước ngày **30/6/2009** để Ban tổ chức tiện liên hệ trong quá trình chuẩn bị Hội nghị.

Xin trân trọng cảm ơn!

Nơi nhận:

- Bộ phận Website (để t/b);
- BGH (để báo cáo)
- Lưu văn thư, QLKH&QHQT

TL. HIỆU TRƯỞNG
TRƯỞNG PHÒNG QLKH&QHQT



TS. Nguyễn Văn Dự

THƯ TRẢ LỜI

Kính gửi: Tổng Hội Cơ Khí Việt Nam

..... đăng ký tham gia
Hội nghị Khoa học Công nghệ Cơ khí chế tạo toàn quốc lần thứ hai
"VINAMANUFACTURE 2009", do Tổng Hội Cơ Khí Việt Nam kết hợp với Viện
Nghiên Cứu Cơ khí (NARIME) và Chương trình Khoa học Công Nghệ trọng điểm cấp
Nhà nước KC.05/06-10 tổ chức vào ngày 18 tháng 11 năm 2009.

Thông tin Đại diện Tổ chức/cá nhân:

- Tên đơn vị/ Họ và tên cá nhân:.....
- Học hàm, học vị: Chuyên ngành:
- Chức vụ:
- Đơn vị công tác:
- Điện thoại Cơ quan: Fax:
- Điện thoại Di động: Điện thoại Nhà riêng:
- Email:
- Địa chỉ gửi thư:

Ghi chú: Đề nghị Ông/Bà gửi thư này trước ngày
30/6/2009 về:

- Phòng Kinh tế - Khoa học Công nghệ
Viện Nghiên cứu Cơ khí.
Địa chỉ: Số 4, đường Phạm Văn Đồng, Quận Cầu
Giấy, Hà Nội.
 - Hoặc gửi Fax: 04.37649883.
- Xin trân trọng cảm ơn!.

Hà Nội, ngày..... tháng..... năm 2009

(Ký tên)

TIÊU ĐỀ (FONT CHỮ 14, CHỮ IN, ĐẬM VÀ CANH GIỮA HAI CỘT CỦA TOÀN BÀI BÁO)

Tên tác giả, nhiều tác giả.

Cơ quan

Địa chỉ liên lạc

Quốc gia

Địa chỉ Email

(Font chữ 10, Viết in và thường, canh giữa tiêu đề)

Toàn bộ phần còn lại của bài báo, sử dụng Font Times New Roman - Unicode, cỡ chữ 12, khoảng cách dòng 1 line, chia làm hai cột. Toàn bộ bài báo được canh giữa. Phần Heading có cỡ 12, được viết in và thường, đậm. Phần Subheading có cỡ 10-được viết in và thường.

- **Canh lề:**
 - Top của trang 1.25" (3.2 cm)
 - Bottom, left, and right 0.75" (1.9 cm)
 - Các trang tiếp sau 0.75" (1.9 cm) top, bottom, left, và right .
 - Khoảng cách giữa hai cột 0.5" (1.25 cm)
- **Không chèn headers and footers, không đánh số trang.**
- **Bảng và biểu đồ:** Kích thước tối thiểu 8-point, bề rộng đường tối thiểu 0.13" hay 3.0 mm, Tất cả lời chú thích được viết có in và thường, đậm, được canh giữa một hoặc hai cột của bài báo.
- **Hình ảnh minh họa:** Tone trung bình, Kích thước tối thiểu 8-point. Chú thích được viết có in có thường, đậm, được canh giữa một hoặc hai cột của bài báo. Hình ảnh phải được chèn vào bài báo. Ảnh được chèn nên là ảnh xám 8 bits (256 mức xám).

TÓM TẮT

Tối đa 200 từ.

TỪ KHÓA

Tối đa 6 từ.

KHUNG BÀI BÁO

1. Giới thiệu
2. Mô tả
3. Kết luận
4. Đánh giá
5. Tài liệu tham khảo

Tài liệu tham khảo được liệt kê theo dạng ([1], [2], [3], vv...) trong mục tài liệu tham khảo và không nhất thiết theo thứ tự bảng chữ cái.

Yêu cầu định dạng tài liệu tham khảo như sau:

(Format for Proceedings Papers)

[1] Nguyen Phung Quang, Nonlinear Control Structures: New Application Perspective in Three-Phase AC Drives. *Proc. 8th International Conf. on Mechatronics Technology*, Ha Noi, VN, 2004, 213-219.

(Format for Journal Papers)

[2] K. Hashimoto, T. Ebine, & H. Kimura, Visual Servoing with Hand-Eye Manipulator Optimal Control Approach, *IEEE Trans. Robot. Autom.* 1996.

(Format for Books)

[3] Albert D. Helfrick and William D. Cooper, *Modern Electronic Instrumentation and Measurement Techniques*, Prentice-Hall Inc., 1994, 365-366).