

**BẢN ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN
CHỨC DANH: PHÓ GIÁO SƯ**
Mã hồ sơ:.....



(Nội dung đúng ở ô nào thì đánh dấu vào ô đó: ☒; Nội dung không đúng thì để trống)

Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh: Giáo sư ☐; Phó giáo sư ☒

Đối tượng: Giảng viên ☒; Giảng viên thỉnh giảng ☐

Ngành: Tự động hoá; Chuyên ngành: Cơ điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Đào Trung Kiên

2. Ngày tháng năm sinh: 18/07/1981; Nam ☒; Nữ ☐; Quốc tịch: Việt Nam;

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không.

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam: ☒

4. Quê quán (xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Xã Bình Nghĩa, huyện Bình Lục, tỉnh Hà Nam.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Số 19, lô 10A, khu đô thị Trung Yên, phường Trung Hoà, quận Cầu Giấy, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Phòng 807 nhà B1, Viện MICA Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, số 1 Đại Cồ Việt, quận Hai Bà Trưng, Hà Nội.

Điện thoại nhà riêng: (không có), Điện thoại di động: 0986128481;

Địa chỉ E-mail: kien.daotrung@hust.edu.vn

7. Quá trình công tác (công việc, chức vụ, cơ quan):

Từ tháng 5/2000 đến tháng 9/2002	Lập trình viên (bán thời gian). Công ty Cổ phần Công nghệ phần mềm Hải Hoà.
Từ tháng 9/2010 đến tháng 1/2012	Giảng viên, cán bộ nghiên cứu. Phòng Môi trường cảm thụ và Tương tác, Viện Nghiên cứu quốc tế MICA, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.
Từ tháng 1/2012 đến tháng 6/2016	Giảng viên, cán bộ nghiên cứu, phó trưởng phòng. Phòng Môi trường cảm thụ và Tương tác, Viện Nghiên cứu quốc tế MICA, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.

Từ tháng 6/2016 đến nay	Giảng viên, cán bộ nghiên cứu, phó trưởng phòng, phó giám đốc. Phòng Môi trường cảm thụ và Tương tác, Viện Nghiên cứu quốc tế MICA, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.
-------------------------	---

Chức vụ hiện nay: Phó giám đốc Viện nghiên cứu quốc tế MICA, Phó trưởng phòng nghiên cứu về Môi trường cảm thụ và Tương tác; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó giám đốc Viện nghiên cứu quốc tế MICA.

Cơ quan công tác hiện nay (khoa, phòng, ban; trường, viện; thuộc Bộ): Phòng Môi trường cảm thụ và Tương tác, Viện Nghiên cứu quốc tế MICA, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, thuộc Bộ Giáo dục và Đào tạo.

Địa chỉ cơ quan: Số 1 Đại Cồ Việt, quận Hai Bà Trưng, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 04-3868-3087.

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có): (không thỉnh giảng)

8. Đã nghỉ hưu từ thángnăm.....: (chưa nghỉ hưu)

Nơi làm việc sau khi nghỉ hưu (nếu có) :

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi có hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ):

.....

9. Học vị:

- Được cấp bằng Đại học ngày 08 tháng 10 năm 2004; Ngành: Công nghệ thông tin; Chuyên ngành: Hệ thống và mạng; Nơi cấp: Trường Đại học Paris VI, Pháp.

- Được cấp bằng Thạc sĩ ngày 15 tháng 09 năm 2006; Ngành: Công nghệ thông tin; Chuyên ngành: Hệ thống và ứng dụng phân tán; Nơi cấp: Trường Đại học Paris VI, Pháp.

- Được cấp bằng Tiến sĩ ngày 12 tháng 07 năm 2010; Ngành: Cơ khí và tự động hoá; Chuyên ngành: Cơ điện tử; Nơi cấp: Trường Đại học Dayeh, Đài Loan.

10. Đã được công nhận chức danh PGS ngày.....tháng.....năm....., ngành: (chưa)

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐCDGS cơ sở: Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐCDGS ngành, liên ngành: Điện - Điện tử - Tự động hoá.

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Kỹ thuật và lý thuyết điều khiển
- Động lực học robot và xe
- Môi trường cảm thụ, môi trường thông minh
- Tương tác người - hệ thống
- Định vị người và đối tượng ở môi trường trong nhà

14. Kết quả đào tạo và nghiên cứu khoa học:

Đã hướng dẫn 02 NCS bảo vệ thành công luận án TS;

Đã hướng dẫn 05 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;

Đã hoàn thành 01 đề tài NCKH cấp Nhà nước, 01 đề tài NCKH cấp Bộ, 03 đề tài NCKH cấp Cơ sở;

Đã công bố 60 bài báo KH, trong đó 10 bài báo KH trên tạp chí quốc tế có uy tín;

Số sách đã xuất bản: 01, trong đó 01 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

Liệt kê không quá 5 công trình KH tiêu biểu nhất (sách hoặc đề tài NCKH hoặc bài báo KH). Với sách: ghi rõ tên sách, tên các tác giả, NXB, năm XB, chỉ số ISBN (nếu có); với công trình KH: ghi rõ tên công trình, tên các tác giả, tên tạp chí, tập, trang, năm công bố; nếu có thì ghi rõ thuộc loại nào: ISI (SCI, SCIE, SSCI, A&HCI, ESCI), Scopus, hoặc hệ thống CSDL quốc tế khác; chỉ số ảnh hưởng IF của tạp chí và chỉ số trích dẫn của bài báo.

- [1] Bài báo thuộc hệ thống ISI-SCI: “Path-tracking control of a motorcycle based on system identification”.

Tạp chí: IEEE Transactions on Vehicular Technology, tập: 60, số: 7, trang: 2927-2935, năm công bố: 2011, ISSN: 0018-9545.

Tác giả: Trung-Kien Dao, Chih-Keng Chen.

Chỉ số ảnh hưởng IF của tạp chí: 2,24.

Chỉ số trích dẫn của bài báo: 16.

- [2] Bài báo thuộc hệ thống ISI-SCIE: “Sliding-mode control for the roll-angle tracking of an unmanned bicycle”.

Tạp chí: Vehicle System Dynamics: International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility, tập: 49, số: 6, trang: 915-930, năm công bố: 2011, ISSN: 0042-3114.

Tác giả: Trung-Kien Dao, Chih-Keng Chen.

Chỉ số ảnh hưởng IF của tạp chí: 2,41.

Chỉ số trích dẫn của bài báo: 12.

- [3] Bài báo thuộc hệ thống ISI-SCIE: “A compensated yaw-moment-based vehicle stability controller”.

Tạp chí: International Journal of Vehicle Design, tập: 53, số: 3, trang: 220-238, năm công bố: 2010, ISSN: 0143-3369.

Tác giả: Chih-Keng Chen, Trung-Kien Dao, Hai-Ping Lin.

Chỉ số ảnh hưởng IF của tạp chí: 0,65.

Chỉ số trích dẫn của bài báo: 14.

- [4] Bài báo thuộc hệ thống ISI-SCI: “Fully-automated person re-identification in multi-camera surveillance system with a robust kernel descriptor and effective shadow removal method”.

Tạp chí: Image and Vision Computing, tập: 59, trang: 44-62, năm công bố: 2017, ISSN: 0262-8856.

Tác giả: Thi-Thanh-Thuy Pham, Thi-Lan Le, Hai Vu, Trung-Kien Dao, Van-Toi Nguyen.

Chỉ số ảnh hưởng IF của tạp chí: 2,16.

Chỉ số trích dẫn của bài báo: 12.

- [5] Sách chuyên khảo: “Giám sát và điều khiển thông minh quá trình gia công cơ”.

NXB: Quân đội nhân dân, năm xuất bản: 2016, ISBN: 978-604-51-2184-9.

Tác giả: Đào Văn Hiệp (chủ biên), Đào Trung Kiên, Trần Đức Tăng.

[*] Chỉ số H của ứng viên: 8.

15. Khen thưởng (các huân chương, huy chương, danh hiệu):

- Danh hiệu “Chiến sĩ thi đua cấp Bộ” năm học 2013-2014 đến 2015-2016 của Bộ Giáo dục và Đào tạo, quyết định số 985/QĐ-BGDDT, ngày 28 tháng 03 năm 2017.
- Bằng khen của Bộ trưởng Bộ Khoa học và Công nghệ, quyết định số 2934/QĐ-BKHCN, ngày 10 tháng 10 năm 2016.
- Danh hiệu “Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở” năm 2015-2016 của Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, quyết định số 2001/QĐ-ĐHBK-TĐKT, ngày 01 tháng 09 năm 2016.
- Bằng khen của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo, quyết định số 5941/QĐ-BGDDT, ngày 7 tháng 12 năm 2015.
- Danh hiệu “Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở” năm 2014-2015 của Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, quyết định số 2462/QĐ-ĐHBK-KT, ngày 08 tháng 10 năm 2015.
- Danh hiệu “Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở” năm 2013-2014 của Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, quyết định số 2267/QĐ-ĐHBK-KT, ngày 13 tháng 08 năm 2014.

16. Kỷ luật (hình thức từ khiển trách trở lên, cấp ra quyết định, thời hạn hiệu lực từ ... đến ...)

(chưa có bất kỳ kỷ luật nào)

B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ/ PHÓ GIÁO SƯ

1. Tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo (tự đánh giá).

Từ khi bắt đầu làm giảng viên tại Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội tới nay, tôi luôn hoàn thành tốt các nhiệm vụ giảng dạy, nghiên cứu và quản lý được Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Viện Nghiên cứu quốc tế MICA và Phòng Môi trường cảm thụ và Tương tác giao cho.

Tôi đã vinh dự được các danh hiệu chiến sĩ thi đua cấp cơ sở 03 năm liền, chiến sĩ thi đua cấp Bộ Giáo dục và Đào tạo năm 2017, và bằng khen của Bộ trưởng Bộ Khoa học và Công nghệ năm 2016.

2. Thời gian tham gia đào tạo, bồi dưỡng từ trình độ đại học trở lên:

Tổng số 09 năm.

Khai cụ thể ít nhất 6 thâm niên, trong đó có 3 thâm niên cuối tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ.

TT	Năm học	Hướng dẫn NCS		HD luận văn ThS	HD đồ án, khoá luận tốt nghiệp ĐH	Giảng dạy		Tổng số giờ giảng/số giờ quy đổi
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2010-2011	0	0	0	4	208	80	288
2	2011-2012	0	0	2	1	528,5	60	588,5
3	2012-2013	0	1	0	1	281	60	341
4	2013-2014	0	1	0	2	304	124	428
5	2014-2015	0	2	1	2	216,5	216	432,5
6	2015-2016	0	3	0	1	253,5	118	371,5
3 năm học cuối								
7	2016-2017	0	2	1	0	366	82	448
8	2017-2018	0	2	0	0	276	108	384
9	2018-2019	0	2	1	1	319,5	82	401,5

3. Ngoại ngữ:

3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Tiếng Anh, tiếng Pháp

a) Được đào tạo ở nước ngoài ☒:

- Học ĐH ☒; Tại nước: Pháp; Từ năm 2002 đến năm 2004
- Bảo vệ luận văn ThS ☒; Tại nước: Pháp; Năm 2006
- Bảo vệ luận án TS ☒; Tại nước: Đài Loan; Năm 2010

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước ☐:

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ:số bằng:.....; năm cấp:.....

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài ☒:

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ: Tiếng Anh
- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước):
 - Chương trình đào tạo thạc sĩ bằng tiếng Anh *Môi trường cảm thụ đa phương tiện và tương tác* thuộc chuyên ngành *Khoa học máy tính*, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.
 - Chương trình đào tạo kỹ sư tiên tiến bằng tiếng Anh ngành *Điện – Điện tử*, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.

d) Đối tượng khác ☐; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh giao tiếp (văn bằng, chứng chỉ): Chứng chỉ IELTS 6.0 (năm 2006)

4. Hướng dẫn thành công NCS làm luận án TS và học viên làm luận văn ThS (đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng):

TT	Họ tên NCS hoặc HV	Đối tượng		Trách nhiệm HD		Thời gian hướng dẫn từđến.....	Cơ sở đào tạo	Năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HV	Chính	Phụ			
1	Phạm Thị Thanh Thủy	x			x	10/2012 đến 3/2017	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2017
2	Tạ Việt Cường	x			x	5/2014 đến 12/2017	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội & ĐH Bách khoa Grenoble (Pháp)	2018
3	Phùng Thế Kiên		x	x		10/2011 đến 5/2012	Học viện Kỹ thuật quân sự	2012
4	Trần Xuân Diệu		x	x		10/2011 đến 5/2012	Học viện Kỹ thuật quân sự	2012
5	Nguyễn Đình Văn		x	x		1/2014 đến 10/2014	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2015
6	Đỗ Văn Nam		x	x		11/2015 đến 10/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2016
7	Nguyễn Văn Nam		x	x		10/2017 đến 12/2018	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2018

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau đại học:

(Tách thành 2 giai đoạn: Đối với ứng viên chức danh PGS: trước khi bảo vệ học vị TS và sau khi bảo vệ học vị TS; Đối với ứng viên GS: trước khi được công nhận chức danh PGS và sau khi được công nhận chức danh PGS)

TT	Tên sách	Loại sách	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Viết một mình hoặc chủ biên, phần biên soạn	Xác nhận của CSGDDH
Sau khi bảo vệ luận án TS						
1	Giám sát và điều khiển thông minh quá trình gia công cơ (ISBN: 978-604-51-2184-9)	CK	NXB Quân đội nhân dân, 2016	3	Các trang 79-161, 172-176, 192-203. Tổng cộng 100 trong tổng số 205 trang.	Số 35/GCN-SĐH của Học viện Kỹ thuật quân sự

Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; HD: sách hướng dẫn; MM: viết một mình; CB: chủ biên; phần ứng viên biên soạn đánh dấu từ trang.....đến trang.....(ví dụ: 17–56; 145–329).

6. Thực hiện nhiệm vụ khoa học và công nghệ đã nghiệm thu:

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)
1	Phát triển một số phương pháp định vị đa phương thức với môi trường cảm thụ trong nhà	CN	Mã số: 102.04-2013.32 Cấp: Nhà nước	3/2014 - 3/2017	20/06/2018
2	Nghiên cứu và phát triển hệ thống tìm đường tối ưu dựa trên thông tin định vị bằng hình ảnh, RFID và WiFi, ứng dụng trợ giúp định hướng người khiếm thị trong môi trường ít ràng buộc	CN	Mã số: B2013.01.48 Cấp: Bộ (GD&ĐT)	1/2013 - 6/2015	19/11/2015
3	Nghiên cứu thiết kế bộ dịch pha 8 cổng điều khiển khả trình ứng dụng cho điều khiển búp sóng trong anten mảng pha	CN	Mã số: T2016-PC-190 Cấp: Cơ sở	8/2016 - 7/2017	28/07/2017
4	Xây dựng giải pháp tích hợp âm thanh, hình ảnh đa luồng, từ xa, không đồng nhất phục vụ các bài toán trong môi trường	CN	Mã số: T2012-176 Cấp: Cơ sở	5/2012 - 12/2012	19/12/2012
5	Phát hiện và nhận dạng đối tượng từ thiết bị bay thông minh sử dụng camera hồng ngoại, ứng dụng trong bài toán phát hiện đối tượng	CN	Mã số: T2012-07-NVĐB Cấp: Cơ sở	10/2012 - 10/2012	31/10/2012

Các chữ viết tắt: CT: chương trình; ĐT: đề tài; CN: chủ nhiệm; PCN: phó chủ nhiệm; TK: thư ký.

7. Kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ đã công bố (bài báo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế)

(Tách thành 2 giai đoạn: Đối với ứng viên chức danh PGS: trước khi bảo vệ học vị TS và sau khi bảo vệ học vị TS; Đối với ứng viên GS: trước khi được công nhận chức danh PGS và sau khi được công nhận chức danh PGS)

– Chỉ kê khai các bằng phát minh sáng chế có giá trị khoa học, công nghệ. Không kê khai các sáng chế, phát minh ở mức đăng ký độc quyền chế tạo mà chưa được xác định giá trị khoa học công nghệ cũng như giá trị sử dụng thực tế.

7.1. Bài báo khoa học đã công bố

T T	Tên bài báo	Số tác giả	Đăng trên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn của bài báo	Tập/ Số	Trang	Năm công bố
Trước khi bảo vệ luận án TS								
1	Iterative learning control of pneumatic X-Y table and performance optimization using Taguchi method	4	2nd International Forum on Systems and Mechatronics (IFSM) ISBN: 978-986-6889-49-3				259-266	2007
2	A compensated-yaw-moment-based vehicle stability controller	3	20th IEEE Conference on Control and Decision (CCDC) ISBN: 978-1-4244-1733-9	Hội thảo ISI (Phát triển thành bài báo tạp chí 6)			828-833	2008
3	Roll-tracking control of an unmanned bicycle using fuzzy-logic controller	2	22nd International Congress of Theoretical and Applied Mechanics (ICTAM) ISBN: 978-0-9805142-1-6	(Phát triển thành bài báo tạp chí 5)			CD-ROM	2008

4	Hardware-in-the-loop experiments of vehicle stability control system via a hydraulic model	3	7th International Conference on Fluid Power Transmission and Control (FPCT) ISBN: 987-7-5062-8213-0	Hội thảo ISI			238-242	2009
5	Speed-adaptive roll-angle-tracking control of an unmanned bicycle using fuzzy logic	2	Vehicle System Dynamics: International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility ISSN: 0042-3114	ISI-SCIE (IF: 2,41)	21	48/1	133-147	2010
6	A compensated yaw-moment-based vehicle stability controller	3	International Journal of Vehicle Design ISSN: 0143-3369	ISI-SCIE (IF: 0,65)	14	53/3	220-238	2010

Sau khi bảo vệ luận án TS

7	Sliding-mode control for the roll-angle tracking of an unmanned bicycle	2 (tác giả chính)	Vehicle System Dynamics: International Journal of Vehicle Mechanics and Mobility ISSN: 0042-3114	ISI-SCIE (IF: 2,41)	12	49/6	915-930	2011
8	Path-tracking control of a motorcycle based on system identification	2 (tác giả chính)	IEEE Transactions on Vehicular Technology ISSN: 0018-9545	ISI-SCI (IF: 2,24)	16	60/7	2927-2935	2011
9	A study of bicycle dynamics via system identification approaches	2 (tác giả chính)	Journal of the Chinese Institute of Engineers ISSN: 0253-3839	ISI-SCIE (IF: 0,47)	7	35/7	853-868	2012

10	Tuning fuzzy-logic controllers	2 (tác giả chính)	Fuzzy Logic - Controls, Concepts, Theories and Applications ISBN: 978-953-51-0396-7				351-372	2012
11	Xây dựng hệ điều khiển thiết bị bằng tiếng nói sử dụng nền tảng nhúng Beagleboard	3 (tác giả chính)	Tạp chí Khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật ISSN cũ: 0868-3980 ISSN mới: 2354-1083			89	27-31	2012
12	A literature review on license plate recognition and vehicle classification	4 (tác giả chính)	Tạp chí Công nghệ thông tin và Truyền thông ISSN: 1859-3534			E-2/9	66-77	2012
13	Mô hình hoá hệ vận động của người trong MapleSim	2 (tác giả chính)	Hội nghị toàn quốc lần thứ 6 về Cơ điện tử (VCM) ISBN: 978-604-62-0753-5				115-123	2012
14	Mô hình động lực học của người khi đi bộ	2	Hội nghị toàn quốc lần thứ 6 về Cơ điện tử (VCM) ISBN: 978-604-62-0753-5				404-410	2012
15	Robot dịch vụ chuyển thư dựa trên nhận dạng biến số phòng	2 (tác giả chính)	Hội nghị toàn quốc lần thứ 6 về Cơ điện tử (VCM) ISBN: 978-604-62-0753-5				237-245	2012

16	Home appliance control system based on robust indoor user localization using WiFi signals	3 (tác giả chính)	International Conference on Human Machine Interaction (ICHMI) ISBN: 978-81-925233-1-6		3		147-152	2013
17	A robust WLAN positioning system based on probabilistic propagation model	3 (tác giả chính)	The 9th International Conference on Intelligent Environments (IE) ISBN: 978-0-7695-5038-1		11		24-29	2013
18	Path-tracking control of a riderless bicycle via road preview and speed adaptation	2 (tác giả chính)	Asian Journal of Control ISSN: 1561-8625	ISI-SCIE (IF: 1,53)	6	15/4	1036-1050	2013
19	A human gait model using graph-theoretic method	2 (tác giả chính)	3rd IFToMM International Symposium on Robotics and Mechatronics (ISRM) ISBN: 978-981-07-7744-9				535-544	2013
20	Mô hình hóa và mô phỏng robot hỗ trợ nhờ CAD/CAE	3 (tác giả chính)	Hội nghị toàn quốc lần thứ 2 về Điều khiển và Tự động hóa (VCCA) ISBN: 978-604-911-517-2				297-304	2013

21	A platform for pervasive application development	2 (tác giả chính)	International Workshop on Personal Assistance for Mobility and Manipulation (ICT-PAMM)				48-53	2013
22	Roll-tracking control of an unmanned bicycle using model predictive control	4	The 2nd international symposium on Dynamics and Control of Single Track Vehicles (BMD)				CD-ROM	2013
23	Application of environment constraints in improving localization accuracy	6	The 8th International Conference on Ubiquitous Information Technologies and Applications: CUTE 2013 (Lecture Notes in Electrical Engineering) ISSN: 1876-1100 ISBN: 978-3-642-41670-5			280	441-447	2013
24	Multimodal combination of GPS, WiFi, RFID and step count for user localization	5	The 8th International Conference on Ubiquitous Information Technologies and Applications: CUTE 2013 (Lecture Notes in Electrical Engineering) ISSN: 1876-1100 ISBN: 978-3-642-41670-5		6	280	675-681	2013

25	User localization in complex environments by multimodal combination of GPS, WiFi, RFID and pedometer technologies	6 (tác giả chính)	The Scientific World Journal ISSN: 2356-6140	ISI-SCIE (IF: 1,22)	17	81453 8	online	2014
26	Application of localization and event detection by sound in tele-medicine	3 (tác giả chính)	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN: 1859-1043			TĐH' 14/ 10	70-76	2014
27	A method for efficient environment modeling in pervasive applications	4	The 5th International Conference on Communications and Electronics (ICCE) ISBN: 978-1-4799-5050-8				712-717	2014
28	Access control using face recognition	4	Tạp chí Khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật ISSN cũ: 0868-3980 ISSN mới: 2354-1083			101/1 3	159-163	2014
29	Tối ưu hóa bộ điều khiển bám quỹ đạo khớp của robot hỗ trợ người thiếu năng vận động	2 (tác giả chính)	Chuyên san Điều khiển và Tự động hoá (TC Tự động hoá ngày nay) ISSN: 1859-0551			10/4	21-26	2014

30	Phát hiện, theo vết và định vị đối tượng di động trong môi trường tòa nhà sử dụng thông tin hình ảnh	4	Hội thảo quốc gia về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ thông tin (REV-ECIT) ISBN: 978-604-67-0349-5				147-152	2014
31	Giải pháp điều khiển mờ cho hệ vận động của robot hỗ trợ người thiếu năng vận động	2	Hội nghị toàn quốc lần thứ 7 về Cơ điện tử (VCM) ISBN: 978-604-913-306-0				71-77	2014
32	System design, implementation and applications of a pervasive-space platform	4	The 5th Symposium on Information and Communication Technology (SoICT) ISBN: 978-1-4503-2930-9				211-217	2014
33	Dataset construction for multi-modal person localization and identification evaluation	5	Tạp chí Khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật ISSN cũ: 0868-3980 ISSN mới: 2354-1083			107C/21	112-117	2015
34	A robust model for person re-identification in multi-modal person localization	5	The 9th International Conference on Mobile Ubiquitous Computing, Systems, Services and Technologies (UBICOMM) ISBN: 978-1-61208-418-3		5		38-43	2015

35	Automatic cattle location tracking using image processing	8 (tác giả chính)	The 2015 European Signal Processing Conference (EUSIPCO) ISSN: 2219-5491 ISBN: 978-0-9928626-4-0		3		2681-2685	2015
36	The iterative learning control for a Stewart platform system following fixed trajectories with high precision	1 (tác giả chính)	Chuyên san Điều khiển và Tự động hoá (TC Tự động hoá ngày nay) ISSN: 1859-0551			15/5	35-40	2016
37	Giải pháp đường đi tối ưu trong môi trường thông minh ứng dụng dẫn đường cho robot tự hành	2 (tác giả chính)	Chuyên san Điều khiển và Tự động hoá (TC Tự động hoá ngày nay) ISSN: 1859-0551			15/1	3-8	2016
38	Application of constraint enforcement techniques for the differential algebraic equation model of a two-wheeled vehicle	1 (tác giả chính)	Tạp chí Khoa học và kỹ thuật (HVKTQS) ISSN: 1859-0209			174/8	69-82	2016
39	Attitude-tracking control for momentum-wheel-driven satellites with external disturbances using sliding-mode approach	1 (tác giả chính)	Tạp chí nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN: 1859-1043			42/8	61-68	2016

40	Person re-identification for non-overlapping cameras in multimodal person localization	3	International Journal on Advances in Systems and Measurements ISSN: 1942-261X			9/1&2	102-111	2016
41	On the validation of a bicycle dynamic model by experiments	1 (tác giả chính)	Tạp chí Khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật ISSN cũ: 0868-3980 ISSN mới: 2354-1083			113/3	15-19	2016
42	Ứng dụng hệ dẫn đường quán tính trong xác thực mô hình động lực học xe đạp	4	Tạp chí nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN: 1859-1043			đặc san 07-2016	196-204	2016
43	Smartphone-based user location tracking in indoor environment	4	2016 International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN) ISSN: 2471-917X ISBN: 978-1-5090-2424-7		5			2016
44	A domotic solution with Vietnamese speech interaction	6	Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering (RCEEE) ISBN: 978-604-93-8944-3			50	257-262	2016

45	Design of an 8-port antenna array feeding network with programmable phase shifter at ISM 2.4GHz band	4	Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering (RCEEE) ISBN: 978-604-93-8944-3			51	263-268	2016
46	Spatial and spectral features utilization on a hyperspectral imaging system for rice seed varietal purity inspection	8	The 12th IEEE International Conference on Computing and Communication Technologies (RIVF) ISBN: 978-1-5090-4133-6		7			2016
47	Analytical method for multimodal localization combination using Wi-Fi and camera	7	The 14th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV) ISBN: 978-1-5090-4757-4					2016
48	Indoor navigation assistance system for visually impaired people using multimodal technologies	8 (tác giả chính)	The 14th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision (ICARCV) ISBN: 978-1-5090-4757-4		5			2016

49	Fusion of WiFi and visual signals for person tracking	3	Proceedings of the Seventh Symposium on Information and Communication Technology (SoICT) ISBN: 978-1-4503-4815-7		2		345-351	2016
50	A device-independent method for object localization based on WiFi RSSI fingerprinting	6	Tạp chí Khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật ISSN cũ: 0868-3980 ISSN mới: 2354-1083			114	20-25	2017
51	Fully-automated person re-identification in multi-camera surveillance system with a robust kernel descriptor and effective shadow removal method	5	Image and Vision Computing ISSN: 0262-8856	ISI-SCI (IF: 2,16)	12	59	44-62	2017
52	The smartphone-based off-line indoor location competition at IPIN 2016: Analysis and future work	20	Sensors (Special Issue: Smartphone-based Pedestrian Localization and Navigation) ISSN: 1424-8220	ISI-SCI (IF: 2,48)	41	3/17	online	2017

53	Improvement of person tracking accuracy in camera network by fusing WiFi and visual information	3	Informatica ISSN: 0350-5596	Scopus	2	41/2	133-148	2017
54	Multi-bit encoded H-shaped resonator for UWB chipless RFID application	7	2017 International Vietnam Japan Conference on Microwave (VJMW) ISBN: 978-6-0467-0929-9				116-120	2017
55	Improving poor GPS area localization for intelligent vehicles	4	IEEE International Conference on Multisensor Fusion and Integration for Intelligent Systems (MFI) ISBN: 978-1-5090-6063-4		3		417-421	2017
56	High capacity encoding chipless RFID tag based on multi branch H-shaped resonator for sensing application	6	2018 International Vietnam-Japan Symposium of Antenna Propagation (VJISAP) ISBN: 978-6-0467-1081-3				117-123	2018
57	Tối ưu hoá đường chạy dao khi khoan mảng lỗ trên bảng mạch in nhờ phối hợp TSP và ACO	2	Tạp chí Khoa học & Kỹ thuật (Học viện Kỹ thuật quân sự) ISSN: 1859-0209			191/5	40-49	2018

58	Tính chính tham số của thuật toán đàn kiến nhờ phương pháp mặt đáp ứng	2 (tác giả chính)	Chuyên san Điều khiển và Tự động hoá (TC Tự động hoá ngày nay) ISSN: 1859-0551			21/2	32-38	2018
59	Smartphone- based user positioning in a multiple-user context with Wi-Fi and Bluetooth	4	9th International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN) ISBN: 978-1- 5386-5635-8				206- 212	2018
60	WiFi fingerprinting localization for intelligent vehicles in car park	5	9th International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN) ISBN: 978-1- 5386-5635-8					2018

Chú thích: (*) gồm SCI, SCIE, ISI, Scopus (KHTN–CN); SSCI, A&HCI, ISI và Scopus (KHXX–NV); SCI nằm trong SCIE; SCIE nằm trong ISI; SSCI và A&HCI nằm trong ISI.

7.2. Bảng phát minh, sáng chế

(không có)

7.3. Giải thưởng quốc gia, quốc tế

(không có)

8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ của cơ sở giáo dục đại học

- Tham gia phát triển chương trình đào tạo thạc sĩ “Môi trường cảm thụ, đa phương tiện và tương tác” bằng tiếng Anh, thuộc chuyên ngành Khoa học máy tính.

9. Các tiêu chuẩn còn thiếu so với quy định cần được thay thế bằng bài báo khoa học quốc tế uy tín:

- Thời gian được cấp bằng TS, được bổ nhiệm PGS: ☐
- Giờ chuẩn giảng dạy: ☐
- Công trình khoa học đã công bố: ☐
- Chủ trì nhiệm vụ khoa học và công nghệ: ☐
- Hướng dẫn NCS, ThS: ☐

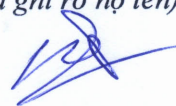
C. CAM ĐOAN CỦA NGƯỜI ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN CHỨC DANH:

Tôi cam đoan những điều khai trên là đúng, nếu sai tôi xin chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Hà Nội, ngày 1 tháng 7 năm 2019

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)



Đào Trung Kiên

D. XÁC NHẬN CỦA NGƯỜI ĐỨNG ĐẦU NƠI ĐANG LÀM VIỆC

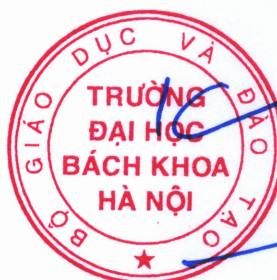
Trường Đại học Bách khoa Hà Nội xác nhận TS. Đào Trung Kiên đã tham gia công tác từ tháng 3/2011 đến tháng 6/2019.

Thời gian làm nhiệm vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên là 08 năm 04 tháng.

Hà Nội, ngày 1 tháng 7 năm 2019

THỦ TRƯỞNG CƠ QUAN

(Ký và ghi rõ họ tên, đóng dấu)



PHÓ HIỆU TRƯỞNG
PGS.TS. Nguyễn Văn Khang