

**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: )

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ; Giảng viên thỉnh giảng

Ngành: Điện – Điện tử và tự động hóa; Chuyên ngành: Điều khiển tự động

**A. THÔNG TIN CÁ NHÂN**

1. Họ và tên người đăng ký: NGUYỄN QUANG VINH

2. Ngày tháng năm sinh: 28/8/1975 ; Nam ; Nữ ; Quốc tịch: Việt Nam ;

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam:

4. Quê quán: Ô mê - Tân Phòng- Vũ Thư- Thái Bình.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú: Phòng 308, C18, Thanh Xuân Bắc, Thanh Xuân, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): .....

Viện TL, Số 17, Hoàng Sâm, Cầu giấy, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: 04335545077; Điện thoại di động:0986862882;

E-mail:vinhquang2808@gmail.com

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

Từ năm 1992 đến năm 1998: Học viện, Học Viện Kỹ thuật quân sự

Từ năm 1998 đến năm 2002: Nghiên cứu viên, Viện Khoa học và công nghệ Quân sự

Từ năm 2002 đến năm 2006: Nghiên cứu sinh tại Trường Đại học kỹ thuật tổng hợp Mátxcova mang tên BauMan, Liên bang Nga

Từ năm 2006 đến nay: Nghiên cứu viên chính, Phó trưởng phòng nghiên cứu (7/2010), Viện Tên lửa, Viện KH-CN Quân sự/ Bộ Quốc phòng.

Chức vụ: Hiện nay: Phó trưởng phòng, Bí thư chi bộ;

Chức vụ cao nhất đã qua: Phó trưởng phòng, Bí thư chi bộ;

Cơ quan công tác hiện nay: Phòng Thiết bị Vô tuyến điện tử, Viện Tên lửa, Viện Khoa học và Công nghệ quân sự, Bộ Quốc Phòng.

Địa chỉ cơ quan: Số 17, Hoàng Sâm, Cầu giấy, Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 069.516159

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

- Viện Khoa học và Công nghệ Quân sự/Bộ Quốc Phòng;
- Trường Đại học Công nghiệp Việt Hưng/Bộ Công Thương;
- Học viện Phòng không – Không quân/Bộ Quốc Phòng.

8. Đã nghỉ hưu từ tháng .....năm .....

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

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ): Viện Khoa học và Công nghệ Quân sự/Bộ Quốc Phòng; Trường Đại học Công nghiệp Việt Hưng/Bộ Công Thương.

9. Học vị:

- Được cấp bằng ĐH ngày ... tháng ... năm 1998, ngành: Điện, điện tử, chuyên ngành: Tên lửa phòng không, Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Học viện kỹ thuật Quân sự, Việt Nam

*(Do yêu cầu, các Nghiên cứu sinh Quân sự học tập ở nước ngoài nên bằng được cấp lại ngày 07 tháng 10 năm 2002 của trường Đại học kỹ thuật Lê Quý Đôn).*

- Được cấp bằng Tiến sỹ ngày 10 tháng 10 năm 2006, ngành: Phân tích hệ thống, xử lý số liệu và tự động điều khiển (05.13.01- LB Nga), chuyên ngành: Điều khiển tự động.

Nơi cấp bằng Tiến sỹ: trường Đại học Kỹ thuật tổng hợp Matxcova mang tên BauMan, Liên bang Nga.

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS ngày ..... tháng ..... năm ..... ,  
ngành:

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS cơ sở: Viện Khoa học và công nghệ quân sự

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Nghiên cứu động lực học và mô phỏng quá trình chuyển động và điều khiển các thiết bị bay (chuyên sâu về đầu tự dẫn).

- Nghiên cứu phương pháp xử lý tín hiệu số, nghiên cứu xây dựng bộ lọc số trên chip kết hợp với cảm biến MEMs thiết kế bộ đo lường quán tính, xác định tư thế và bộ dẫn đường quán tính xác định vị trí vật thể chuyển động, ứng dụng trong các thiết bị như : phương tiện ngầm, máy bay, vệ tinh...

- Nghiên cứu lý thuyết điều khiển hiện đại, điều khiển bền vững, nâng cao tính ổn định của các hệ thống phi tuyến. Sử dụng các công cụ hiện đại vào mô phỏng, tính toán, thiết kế, chế tạo trong phương tiện ngầm và phương tiện bay.

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

- Đã hướng dẫn: 02 NCS bảo vệ thành công luận án TS (Trương Duy Trung, Nguyễn Đức Ánh chuyên ngành kỹ thuật điều khiển và tự động hóa - 62.52.02.16); Đang hướng dẫn 02 NCS ( Phạm Đức Thòả – hướng dẫn chính ; Phạm Văn Phúc – Hướng dẫn phụ) đã bảo vệ thành công cấp cơ sở, đang làm thủ tục bảo vệ cấp nhà nước.

- Đã hướng dẫn: 01 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS chuyên ngành kỹ thuật điều khiển và tự động hóa (Điều khiển thiết bị bay) ( Vũ Huy Trung);

- Đã hoàn thành chủ trì: 03 đề tài NCKH cấp cơ sở, Thư ký 01 đề tài cấp Bộ Quốc phòng, tham gia nhiều đề tài khoa học các cấp khác.

- Đã xuất bản 02, trong đó 02 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

- Đã công bố 62 bài báo trong đó: 37 bài báo KH trong nước, 25 bài báo KH ở ngoài nước;

- Công trình khoa học tiêu biểu:

1. Пупков К. А., Нгуен Куанг Винь “Управление и наведение маневренных летательных аппаратов”. Nhà xuất bản МГТУ им. Н.Э. Баумана 2007. ISBN 978-604-67-0859-9.

2. Nguyễn Quang Vịnh, Nguyễn Minh Tuấn, Phan Tương Lai “Ứng dụng lý thuyết điều khiển tối ưu cho chuyển động của các thiết bị bay”. Nhà xuất bản Khoa học và kỹ thuật, 2017, ISBN 978-604-67-0963-3.

3. Nguyen Quang Vinh. “Control of the Motion orientation and the depth of Underwater vehicles be Hedge algebras”. The 4th international conference on INFORMATION SYSTEM DESIGN AND INTELLIGENT APPLICATIONS, INDIA-2017, 2017, p.525-537. DOI: [https://doi.org/10.1007/978-981-10-7512-4\\_52](https://doi.org/10.1007/978-981-10-7512-4_52). Scopus, SPRINGER, ISBN: 978-981-10-7511-7

4. Nguyễn Quang Vịnh “An Algorithm for Determining the Navigation Parameters of AUVs Based on the Combination of Measuring Devices”. XII International Symposium. Intelligent Systems. (INTELS 2016). Moscow, Russia., 2016, P. 152-162. Scopus, DOI: <https://doi.org/10.1016/j.procs.2017.01.116>. ELSEVIER, ISSN 1877-0509.

5. Nguyen Quang Vinh, Pham Duc Thoa «Improving high quality in combination processing the high measurement signals», The 7th International Conference On Frontiers Of Intelligent Computing: Theory And Application (FICTA 2018), Scopus, SPRINGER, ISBN: 978-981-10-7511-7.

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

- Huy chương tuổi trẻ sáng tạo VIFOTEC (1997) do đạt giải Nhất VIFOTEC;

- Giải Nhì Olympic toán học sinh viên toàn quốc (1995);

- 02 sáng kiến cải tiến kỹ thuật (200,2003);

- Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở (2007, 2012). Và nhiều bằng khen, giấy khen khác.

16. Kỷ luật (hình thức từ khiển trách trở lên, cấp ra quyết định, số quyết định và thời hạn hiệu lực của quyết định): Không

## **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):

Nhiệt tình với công tác đào tạo. Hoàn thành tốt các nhiệm vụ giảng dạy và nghiên cứu được phân công. Khiêm tốn, đạo đức tư cách tốt.

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 năm học, trong đó có 3 năm học cuối tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ)

(Căn cứ chế độ làm việc đối với giảng viên theo quy định hiện hành)

TT	Năm học	Hướng dẫn NCS		HD luận văn ThS	HD đồ án, khóa luận ĐH	Giảng dạy		Tổng số giờ giảng/số giờ quy đổi
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2010-2011		02			180		180
2	2011-2012		02			180		180
3	2012-2013		02	01		165	92	257
4	2013-2014		02			75	140	215
5	2014-2015	01	02			180	64	244
6	2015-2016	01	01			180	30	210
3 năm học cuối								
7	2016-2017	01	01			180		180
8	2017-2018	01	01			180		180
9	2018-2019	01	02			180		180

### 3. Ngoại ngữ:

#### 3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Tiếng Nga, Tiếng Anh

##### a) Được đào tạo ở nước ngoài :

- Học ĐH ; Tại nước: .....; Từ năm .....đến năm .....

- Bảo vệ luận văn ThS  hoặc luận án TS  hoặc TSKH ; Tại nước: LB Nga năm 2006.

##### 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 : Không

#### 3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Bằng C Tiếng Anh ( Số 217087 ngày 12/10/2001 của Đại học ngoại ngữ).

#### 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	Cơ sở đào tạo	Năm được cấp bằng
		NCS	HV	Chính	Phụ			
1	Vũ Huy Trung		X		X	2013	Học Viện KTQS	2013
2	Trương Duy Trung	X			X	2011-2014	Viện KHCN-QS	2014
3	Nguyễn Đức Ánh	X			X	2012-2016	Viện KHCN-QS	2016
4	Phạm Đức Thòa	X		X		2015-2019	Viện KHCN-QS	2019
5	Phạm Văn Phúc	X			X	2015-2019	Viện KHCN-QS	2019

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 MM hoặc CB, phần biên soạn	Xác nhận của CS GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
<b>SAU BẢO VỆ TIẾN SĨ</b>						
1	Управление и наведение маневренных летательных аппаратов	GT	МГТУ им. Н.Э. Баумана 2007	02	Tham gia Chương 2,3	МГТУ им. Н.Э. Баумана 2007 ISBN 978-5-7038-2792-7
2	Ứng dụng lý thuyết điều khiển tối ưu cho chuyển động của các thiết bị bay	GT	Khoa học và kỹ thuật 2017	03	Chủ biên và viết chương 3,4,5,6	Viện KHCNQS ISBN 978-604-67-0963-3

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/PC N/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)
1	Nghiên cứu, xây dựng phương pháp kiểm tra một số tham số quan trọng của khối đo lường quán tính (IMU AHRS400) trên cơ sở sử dụng bàn xoay 3 bậc tự do Model 1573	CN	Cơ sở	2011	28/12/2011
2	Nghiên cứu thiết kế, chế tạo các môđul dẫn đường quán tính có hiệu chỉnh, trên cơ sở tích hợp các cảm biến quán tính vi cơ điện tử ứng dụng cho thiết bị bay không người lái.	CN	Cơ sở	2012-2014	29/8/2014
3	Xây dựng mô hình toán lý cho vũ khí phá chướng ngại dạng chuỗi mềm	CN	Cơ sở	2008-2009	23/2/2009
4	Nghiên cứu tích hợp hệ thống điều khiển tên lửa Kh-35E	TK	Bộ Quốc phòng	2012-2014	03/10/2014
5	Nghiên cứu, thiết kế, chế thử thiết bị mô phỏng chức năng xử lý thông tin và tính toán BOI-CPU của đầu tự dẫn Y502E tên lửa Kh-35E	TG	Bộ Quốc phòng	2013-2015	2015
6	Thiết kế và cài đặt thiết bị tin học xử lý song song phục vụ bài toán xử lý ảnh động trong hệ tự động kèm bám vật bay	TG	Bộ Quốc phòng	2000-2001	2001

7	Nghiên cứu động học phóng tên lửa đẩy vệ tinh đến các thiết bị đặt trên boong	TG	KH-CN Vũ trụ	2008-2010	2010
8	Xây dựng phần mềm kết nối trao đổi dữ liệu giữa Visual C++, MATLAB và SIMULINK phục vụ bài toán mô phỏng bán vật lý	TG	Viện KH-CN QS	2007-2008	2008
9	Xây dựng trung tâm thông tin kỹ thuật phục vụ các p. thí nghiệm và nhà công nghệ cao và phần mềm xử lý thông tin	TG	Viện Kỹ thuật quân sự I	2000	2000
10	Xây dựng phương án và luận chứng kỹ thuật cụm hỏa lực phòng không tầm thấp đánh chặn tên lửa hành trình tomhawk	TG	Viện KH-CN QS	2000	2000
11	Nghiên cứu thiết kế và xây dựng một số chương trình phần mềm làm cơ sở phục vụ các bài toán mô phỏng huấn luyện kỹ thuật cho bộ đội	TG	Viện KH-CN QS	2001	2002

**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)

7.1. Bài báo khoa học đã công bố

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tần/số	Trang	Năm công bố
<b>TRƯỚC BẢO VỆ LUẬN ÁN TIẾN SĨ</b>								
1	Một số vấn đề về điều khiển và trao đổi tin đáp ứng thời gian thực trong xây dựng phòng học mô phỏng tập lái xe tăng- xe thiết giáp	4	Tạp chí Thông tin khoa học quân sự/ Viện KTQS I. ISSN 1859-1043			6	57-61	2000
2	Thiết kế cài đặt hệ tin học xử lý song song phục vụ bài toán xử lý ảnh động trong hệ tự động kèm bám vật bay	4	Báo cáo toàn văn tại Chương trình công nghệ tự động hóa Bộ Quốc phòng	Báo cáo toàn văn, có phản biện độc lập		9	213-221	2001
3	Влияние нелинейностей в контуре управления при самонаведении на маневрирующий объект	1	Актуальные проблемы развития отечественной космонавтики. Материалы XXX академических чтений по космонавтике – Москва, Январь 2006 г. УДК 629.78(063) ББК 39.6; А 43	Báo cáo toàn văn tại hội nghị khoa học quốc tế, đăng toàn văn, có phản biện khoa học		3	372-374	2006

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tân/số	Trang	Năm công bố
4	Анализ оценка влияния нелинейности на контуре управления и на точность самонаведения.	1	Информатика и системы управления в XXI веке	Báo cáo toàn văn tại hội nghị khoa học, đăng toàn văn, có phản biện khoa học			27-30	2006
<b>SAU KHI BẢO VỆ LUẬN ÁN TIẾN SĨ</b>								
5	Về vấn đề tín hiệu tuyến tính hóa trong cấu trúc lệnh điều khiển thiết bị bay một kênh	2	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			17	16-21	2006
6	Исследование точности самонаведения в условиях помех и маневра объекта при наличии нелинейностей.	1	Интеллектуальные системы (Интелс'2006): Краснодар, 2006 .- С. 230-234 УДК 007:057:62-60:681.513; ББК 32.813; И 73, ISBN 5-93347-248-4	Scopus, Báo cáo toàn văn tại hội nghị khoa học quốc tế về các hệ thống thông minh, đăng toàn văn, có phản biện khoa học			230-234	2006
7	Статистический анализ точности самонаведения при наличии нелинейностей в контуре управления	1	Автоматизация и современные технологии – (Москва). ISSN 0869-4931; УДК 62-50	Tạp chí nằm trong danh mục của Viện hàn lâm khoa học Nga		3	11-16	2006
8	Анализ точности самонаведения на маневрирующий объект при наличии нелинейностей в контуре управления	2	Научные технологии.-2006-№ 10; УДК681.511.4 ISSN 1999-8465	Tạp chí khoa học công nghệ chuyên sâu, nằm trong danh mục của Viện hàn lâm khoa học Nga		10	13-19	2006
9	Исследование точности самонаведения на маневрирующий объект при наличии нелинейностей в контуре управления	1	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			21	22-32	2007
10	Xác định độ lợi của thuật toán ước lượng chuyển động của ảnh video	1	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			05	50-53	2010
11	Прогнозирующая адаптивная коррекция, основанная на транспютерной реализации алгоритмов управления	1	Девятого международного симпозиума «интеллектуальные системы» INTELS'2010 ISBN 978-5-93347-432-6 УДК :061.3:004.896	Báo cáo toàn văn tại hội thảo khoa học quốc tế, đăng toàn văn có phản biện và nằm trong danh mục của Viện hàn lâm khoa học Nga (VAK)			182-188	2010
12	Управление против Маневрирующих объектов, Используемое Ляпуновский	2	Девятого международного симпозиума «интеллектуальные	Báo cáo toàn văn tại hội thảo khoa học quốc tế, đăng toàn văn có phản			175-181	2010

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tập/số	Trang	Năm công bố
	оптимальный метод управления обратной связью		системы» INTELS'2010 ISBN 978-5-93347-432-6 УДК :061.3:004.896	biện và nằm trong danh mục của Viện hàn lâm khoa học Nga (VAK)				
13	Xây dựng thuật toán dẫn đường quán tính cho thiết bị bay có khối tự động lái và có để đặc chủng	1	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			14	144-151	2011
14	Xác định các thông số khí động của thiết bị bay trong môi trường ANSYS.CFX	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			9	55-62	2011
15	Điều khiển hồi tiếp ngõ ra noron mờ thích nghi trực tiếp hệ cánh tay hai khớp nối	2	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			9	93-103	2011
16	Khảo sát một số tham số quan trọng của khối đo lường quán tính IMU AHRS400	6	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			9	213-221	2011
17	Điều khiển hồi tiếp ngõ ra mờ, thích nghi gián tiếp hệ cánh tay hai khớp nối tiếp	3	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa VCCA-2011				167-172	2011
18	Tổng hợp lệnh điều khiển tối ưu kênh độ cao của thiết bị bay hành trình đối hải	2	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			18	22-28	2012
19	Nâng cao khả năng bám sát mục tiêu cho hệ thống tự động bám khí mất tín hiệu vào	1	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			22	23-28	2012
20	Mô hình hóa, mô phỏng động lực học máy bay trực thăng chữa cháy trên đường bay xác định	4	Hội nghị "Cơ điện tử toàn quốc lần thứ 6 VCM-2012". ISBN 978-604-62-0753-5				584-589	2012
21	Nghiên cứu bộ lọc cho hệ thống đo lường quán tính trên bàn xoay 3 bậc tự do model 1573 của hãng Aeromsmith	3	The International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC-REV 2012) ISSN 2162-1020	Báo cáo toàn văn tại Hội thảo khoa học quốc tế (ATC/REV-2012), có phản biện độc lập.			68-75	2012
22	Bộ lọc cho hệ thống đo lường quán tính IMU AHRS400	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			21	7-14	2012
23	Mô hình động học chuyên động của ngư lôi	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			21	28-35	2012
24	Thiết kế bộ đo lường quán tính sử dụng bộ lọc Kalman	3	Hội nghị quốc gia về điện tử- truyền	Báo cáo toàn văn Hội thảo KH quốc			88-94	2013



TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tập/số	Trang	Năm công bố
	mở rộng		thông (REV2013-KC01)	tế (REV-2013), có phân biện độc lập.				
25	Guidance, navigation and control of Autonomous underwater vehicle	5	International Conference on Electrical-Electronics Engineering Vietnam (ISEE2013) ISBN 978-604-73-2039-4	IEEE, Báo cáo toàn văn tại Hội thảo khoa học quốc tế, có phân biện độc lập và đăng toàn văn			44-49	2013
26	Xây dựng thuật toán xác định tham số định hướng cho phương tiện chuyển động trên cơ sở kết hợp con quay tốc độ góc với từ kế và gia tốc kế	7	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			5	1-6	2013
27	Mô hình hóa và nhận dạng tên lửa chống ngầm.	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			28	3-11	2013
28	Xây dựng thuật toán xác định tham số dẫn đường cho phương tiện chuyển động trên cơ sở kết hợp con quay tốc độ góc với từ kế, gia tốc kế và vận tốc kế	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			4	3-12	2013
29	АДАПТИВНЫЙ НАБЛЮДАТЕЛЬ В СИСТЕМЕ УПРАВЛЕНИЕ	1	Труда XI Международного симпозиума «Интеллектуальные системы - 2014». - М.: Изд-во РУДН, Москва УДК 007:057:62-50:681.513(063) ББК 32.813. И 73 ISBN 978-5-209-05851-9	Báo cáo toàn văn tại hội thảo khoa học quốc tế, đăng toàn văn có phân biện và nằm trong danh mục chấp nhận của Viện hàn lâm khoa học Nga (VAK)			29-35	2014
30	Thiết kế, chế tạo mô đun dẫn đường quán tính có hiệu chỉnh trên cơ sở tích hợp các cảm biến vi cơ điện tử	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			4	86-92	2014
31	Xây dựng thuật toán xác định tham số dẫn đường cho vũ khí chống ngầm	2	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			31	117-125	2014
32	Синтез нечетких регуляторов для систем управления.	1	Труда XI Международного симпозиума «Интеллектуальные системы - 2014». - М.: Изд-во РУДН, Москва. ISBN 978-5-209-05851-9 УДК 007:057:62-	Báo cáo toàn văn tại hội thảo khoa học quốc tế, đăng toàn văn có phân biện và nằm trong danh mục chấp nhận của Viện hàn lâm khoa học Nga (VAK)			62-69	2014

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tập/số	Trang	Năm công bố
			50:681.513(063) ББК 32.813. И 73					
33	Using multiple sensors for autonomous mobile robot navigation	1	Труда XI Международного симпозиума «Интеллектуальные системы - 2014». - М.: Изд-во РУДН, Москва. УДК 007:057:62-50:681.513(063) ББК 32.813И 73 ISBN 978-5-209-05851-9	Báo cáo toàn văn tại hội thảo khoa học quốc tế, đăng toàn văn có phần biên và nằm trong danh mục chấp nhận của Viện hàn lâm khoa học Nga (VAK)			221-225	2014
34	Determination of the Aerodynamic Characteristics of Flying Vehicles Using Method Large Eddy Simulation with Software ANSYS	1	Automation, Control and Intelligent Systems ISSN 2328-5583 DOI:10.11648/j.acis.20150306.14		3	6	118-123	2015
35	Nghiên cứu, xây dựng thuật toán khảo sát sai số của hệ thống dẫn đường quán tính có thể với các cảm biến định hướng tự do theo phương vị	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			10	73-81	2015
36	Simulating Calculation of the Firefighting Water Flow by using the ANSYS Software	2	6th International Conference on Modeling, Simulation and Optimization of Complex Processes ISBN 978-3-319-09063-4 DOI:10.1007/978-3-319-09063-4	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế có phần biên, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản SPRINGER			202-207	2015
37	Điều khiển máy bay sử dụng đại số gia tử	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			36	80-87	2015
38	An Approach to the Spacecraft Functional Stability with Changes of Inertia Moment	1	Journal of Aerospace Science and Technology ISSN 2332-8258 DOI:10.17265/2332-8258/2015.02.004		1	2	73-77	2015
39	Thuật toán phát hiện đám cháy rừng từ camera gắn trên máy bay chữa cháy	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			37	96-102	2015
40	Điều khiển hướng đi và độ sâu phương tiện ngầm sử dụng mạng nơ ron	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			09	15-22	2016
41	Xây dựng thuật toán xử lý thông tin trong bộ đo cao	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			09	116-122	2016

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tập/số	Trang	Năm công bố
	phức hợp cho điều khiển thiết bị bay		nghệ quân sự ISSN 1859-1043					
42	An Algorithm for Determining the Navigation Parameters of AUVs Based on the Combination of Measuring Devices	1	XII International Symposium. Intelligent Systems. (INTELS 2016). Moscow, Russia doi: 10.1016/j.procs.2017.01.116 ISSN 1877-0509	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản ELSEVIER			331-339	2016
43	INS/GPS Integration system using street return algorithm and compass sensor	1	XII International Symposium. Intelligent Systems. (INTELS 2016). Moscow, Russia doi:0.1016/j.procs.2017.01.030 ISSN 1877-0509	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản ELSEVIER			470-476	2016
44	Combination of an Inertial Measurement Unit and a Camera for Defining the Position of an Airplane	1	Science Journal of Applied Mathematics and Statistics doi:10.11648/j.sjams.20170502.13 ISSN: 2376-9491			5	78-84	2017
45	Control of the Motion orientation and the depth of Ungerwater vehicles be Hedge algebras	1	The 4 <sup>th</sup> international conference on information system design and intelligent applications, INDIA-2017 Doi:https://doi.org/10.1007/978-981-10-7512-4_52 ISBN: 978-981-10-7512-4	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến của nhà xuất bản SPRINGER			152-162	2017
46	Điều khiển phi tuyến phương tiện ngầm ứng dụng đại số gia tử	2	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			5	40-45	2017
47	Tổng hợp bộ quan sát trạng thái trong hệ thống điều khiển phương tiện ngầm	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			08	27-34	2018
48	Ứng dụng thuật toán tự tổ chức nâng cao chất lượng xử lý tín hiệu của bộ đo cao vô tuyến	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			08	382-390	2018
49	Xây dựng thuật toán xác định vị trí và tư thế cho phương tiện ngầm	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			56	03-13	2018

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tập/số	Trang	Năm công bố
50	Mô hình động học chuyển động của phương tiện ngầm	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			58	14-20	2018
51	Control of the motion orientation of autonomous underwater vehicle	2	XIII International conference Intelligent Systems (INTELS 2018), Saint Petersburg, Russia. doi:10.1016/j.procs.2019.02.015 ISSN 1877-0509	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản ELSEVIER			69-78	2019
52	Sliding mode base lateral control of unmanned aerial vehicle	4	XIII International conference Intelligent Systems (INTELS 2018), Saint Petersburg, Russia. Doi:10.1016/j.procs.2019.02.017 ISSN 1877-0509	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản ELSEVIER			78-88	2019
53	Improving high quality in combination processing the high measurement signals	2	The 7th International Conference On Frontiers Of Intelligent Computing: Theory And Application (FICTA 2018), Da nang, Viet Nam ISBN: 978-981-329-186-7	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, được xuất bản trực tuyến bởi nhà xuất bản SPINGER				2019
54	Xây dựng thuật toán tự tổ chức lựa chọn mô hình trong xử lý kết hợp tín hiệu đo cao	4	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			04	269-278	2019
55	Đánh giá ảnh hưởng của mức độ quan sát được đến độ chính xác xử lý tín hiệu trong bộ đo cao kết hợp quán tính – vô tuyến	3	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự ISSN 1859-1043			60	73-80	20e19
56	Evaluating the observability in the combination process of the height measurement signals	1	The 16th International Symposium on Neural Networks (ISNN 2019), Moscow, Russia	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, nhà xuất bản SPRINGER				2019
57	Construction of a backstepping controller for controlling the depth motion of an automatic underwater vehicle	2	The 4th International Conference on Research in Intelligent and Computing Engineering (RICES 2019), Viet Nam	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phần biên độc lập, nhà xuất bản SPRINGER				2019

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn	Tân/số	Trang	Năm công bố
58	Dynamics of self-guided rocket control with the optimal angle coordinate system combined with measuring target parameters for frequency modulated continuous wave radar	3	The 4th International Conference on Research in Intelligent and Computing Engineering (RICE-2019), Viet Nam	Báo cáo toàn văn Hội thảo khoa học quốc tế, có phân biên độc lập, nhà xuất bản SPRINGER				2019
59	Khảo sát một số thông số điều khiển chuyển động của máy bay chữa cháy	3	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa. VCCA-2013, Đà Nẵng ISBN 978-604- 911-517-2				901-907	2013
60	Điều khiển hồi tiếp ngõ ra neuron mờ thích nghi trực tiếp cho một dạng phương tiện ngầm tự hành.	3	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa. VCCA-2013, Đà Nẵng ISBN 978-604- 911-517-2				622-629	2013
61	Thuật toán đặt điều kiện ban đầu cho cơ cấu đề của hệ thống DDQT theo phương pháp phối hợp véc tơ vận tốc	3	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa. VCCA-2013, Đà Nẵng ISBN 978-604- 911-517-2				269-276	2013
62	Định vị phương tiện ngầm trên cơ sở kết hợp thiết bị dẫn đường quán tính và thiết bị đo vận tốc theo hiệu ứng dop le	3	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa, VCCA-2015, Thái Nguyên ISBN: 978-604-913-429-6				697-703	2015

- Trong đó, có 20 bài báo đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín sau khi được cấp bằng TS.

7.2. Bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích : Không

- Trong đó, bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích cấp sau khi được công nhận PGS hoặc cấp bằng TS:

7.3. Giải thưởng quốc gia, quốc tế (Tên giải thưởng, quyết định trao giải thưởng,...): Không

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm	Số tác giả
1				
...				

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: Không

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

**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 05 tháng 07 năm 2019*

Người đăng ký  
(Ký và ghi rõ họ tên)

**Nguyễn Quang Vịnh**

**D. XÁC NHẬN CỦA NGƯỜI ĐÚNG ĐẦU NƠI ĐANG LÀM VIỆC**

Viện Khoa học và Công nghệ quân sự xác nhận:

- Những nội dung “ Thông tin cá nhân” ứng viên Nguyễn Quang Vịnh đã kê khai là đúng.

- Đồng chí Nguyễn Quang Vịnh luôn hoàn thành tốt nhiệm vụ, có nhiều đóng góp trong nghiên cứu khoa học, công nghệ, tích cực tham gia công tác đào tạo. Hoàn thành tốt chức trách của người giảng viên kiêm nghiệm.

- Đồng chí Nguyễn Quang Vịnh có đủ tiêu chuẩn và thâm niên đào tạo để đăng ký xét công nhận đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư năm 2019 theo quy định./.

*Hà Nội, ngày 05 tháng 07 năm 2019*

GIÁM ĐỐC

**Thiếu tướng Nguyễn Minh Tuấn**