

BỘ CÔNG THƯƠNG
TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG NGHIỆP
THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM
Độc lập - Tự do - Hạnh phúc



**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: Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa Chuyên ngành: Tự động hoá

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

- Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Tấn Lũy
- Ngày tháng năm sinh: 16/09/1966; Nam ☒; Nữ ☐; Quốc tịch: Việt Nam;
Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không
- Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam: ☐
- Quê quán: Xã Nghĩa Hà, Huyện Tư Nghĩa, Tỉnh Quảng Ngãi
- Nơi đăng ký hộ khẩu thường: 32 Đường số 24, Phường 11, Quận 6,
Thành Phố Hồ Chí Minh
- Địa chỉ liên hệ: Nhà 305A Chung cư 62 Bà Hom Phường 13 Quận 6,
Thành phố Hồ Chí Minh
Điện thoại nhà riêng: 02854076508; Điện thoại di động: 0903640709;
Email: nguyentanluy@iuh.edu.vn
- Quá trình công tác (công việc, chức vụ, cơ quan):
Từ năm 2008 đến năm 2010: Phó trưởng phòng Điều khiển tự động - Phòng Thí nghiệm trọng điểm Quốc gia Điều khiển số và Kỹ thuật hệ thống, Đại học Quốc Gia -Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, 268 Lý Thường Kiệt, Quận 10, TP. Hồ Chí Minh
Từ năm 2011 đến năm 2012: Giảng dạy tại Khoa Công nghệ Điện tử Trường Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh, 12 Nguyễn Văn Bảo, Quận Gò Vấp, TP. Hồ Chí Minh
Từ năm 2012 đến năm 2018: Chủ nhiệm bộ môn Điện tử-Tự động, Khoa Công nghệ Điện tử Trường Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh, 12 Nguyễn Văn Bảo, Quận Gò Vấp, TP. Hồ Chí Minh
Từ năm 2018 đến nay: Phó trưởng Khoa Công nghệ Điện tử Trường Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh, 12 Nguyễn Văn Bảo, Quận Gò Vấp, TP. Hồ Chí Minh
Chức vụ: Hiện nay: Phó Trưởng Khoa Công nghệ Điện tử;
Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Khoa Công nghệ Điện tử
Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Công Nghiệp TP. Hồ Chí Minh
Địa chỉ cơ quan: 12 Nguyễn Văn Bảo, Phường 4, Quận Gò Vấp, TP. Hồ Chí Minh
Điện thoại cơ quan: (028) 38 940 390
Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có):

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):

9. Học vị:

- Được cấp bằng ĐH ngày 16 tháng 05 năm 2001, ngành: Công nghệ thông tin, chuyên ngành: Kỹ sư máy tính

Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS ngày 05 tháng 04 năm 2006, ngành: Tự động hoá và kỹ thuật điều khiển, chuyên ngành: Điều khiển học kỹ thuật

Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng TS ngày 29 tháng 10 năm 2015, ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hoá, chuyên ngành: Tự động hoá

Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Đại học Quốc Gia, Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng TSKH ngày ... tháng ... năm ..., ngành:, chuyên ngành:

Nơi cấp bằng TSKH (trường, nước):

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: Trường Đại học Công Nghiệp TP. Hồ Chí Minh

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó Giáo Sư tại HĐGS ngành, liên ngành:

Điện-Điện tử-Tự động hoá

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

Điều khiển tối ưu; điều khiển thích nghi bền vững; học máy, qui hoạch động thích nghi, hệ cơ khí di động nhiều vật; điều khiển phân tán hợp tác các hệ phi tuyến có yếu tố bất định và ràng buộc ngõ vào; điều khiển bầy sự kiện.

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

- Đã hướng dẫn 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn 02 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đã hoàn thành 03 đề tài NCKH học cấp cơ sở;
- Đã công bố 13 bài báo KH, trong đó 09 bài báo KH trên tạp chí quốc tế có uy tín;
- Đã được cấp 01 bằng sáng chế giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 01 trong đó 01 thuộc nhà xuất bản có uy tín;
- Số lượng 0 tác phẩm nghệ thuật, thành tích thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế.

Liệt kê không quá 5 công trình KH tiêu biểu nhất

Với sách: ghi rõ tên sách, tên các tác giả, NXB, năm XB, chỉ số ISBN; 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 tạp chí 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.

TT	Tên bài báo	Tên tác giả	Tên 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
1	Omni-directional vision-based distributed optimal tracking control for mobile multi-robot systems with kinematic and dynamic disturbance rejection	Luy Nguyen Tan	IEEE Transactions on Industrial Electronics	SCI ISSN: 0278-0046 (IF= 7.503, Q1)	9	65/7	5693-5703	2018
2	Distributed H_{∞} optimal tracking control for strict-feedback nonlinear large-scale systems with disturbances and saturating actuators	Luy Nguyen Tan	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)	3		1-13	2018
3	Event-Triggered Distributed H_{∞} Constrained Control of Physically Interconnected Large-Scale Partially-Unknown Strict-Feedback Systems	Luy Nguyen Tan	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)			1-13	2019
4	Distributed optimal control for nonholonomic systems with input constraints and uncertain interconnections	Luy Nguyen Tan	Nonlinear Dynamics	SCI ISSN: 0924-090X (IF= 4.604, Q1)	2	93/2	801-817	2018
5	Distributed optimal integrated tracking control for separate kinematic and dynamic uncertain nonholonomic mobile mechanical multiagent systems	Luy Nguyen Tan	IET Control Theory & Applications	SCI ISSN: 1751-8644 (IF=3.526, Q1)	7	11/8	3249-3260	2017

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

- Bằng khen Bộ Công Thương, QĐ số 10451/QĐ-BCT ngày 29/09/2015.
- Chiến sĩ thi đua cấp Bộ Công Thương, QĐ số 3805/QĐ-BCT ngày 21/09/2016.

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: Không vi phạm đạo đức nhà giáo, không đang bị kỷ

lượt, trung thực khách quan trong đào tạo, nghiên cứu khoa học và các hoạt động chuyên môn. Có đủ thời gian làm nhiệm vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên. Hoàn thành nhiệm vụ và đủ số giờ giảng chuẩn giảng dạy theo Quy định của Bộ Trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo.

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

Tổng số 08 năm.

TT	Năm học	Hướng dẫn NCS		HD luận văn ThS	HD đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH	Giảng dạy		Tổng số giờ giảng/số giờ quy đổi
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2013-2014				38	476		476/514
2	2014-2015				31	253		253/284
3	2015-2016				18	355		355/373
3 năm học cuối								
4	2016-2017				20	377	90	467/487
5	2017-2018					362	99	461/461
6	2018-2019			30		208	90	298/328

3. Ngoại ngữ:

3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: 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: năm.....

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): Trường Đại học Công Nghiệp TP. Hồ Chí Minh
(dạy cho lớp chất lượng cao)

d) Đối tượng khác ☒ ; Diễn giải:

- Đã đạt trình độ ngoại ngữ bậc 4 theo quy định Khung năng lực ngoại ngữ 6 bậc dùng cho Việt Nam của Bộ trưởng Bộ giáo dục và Đào tạo để nhận được học vị tiến sĩ của Trường Đại học Bách khoa, Đại học Quốc gia TP. Hồ Chí Minh

- Từ năm 2010 cho đến nay:

- * Thường xuyên và liên tục nghiên cứu và đọc các tài liệu chuyên ngành bằng tiếng Anh
- * Thường xuyên và liên tục viết các bài báo bằng tiếng Anh. Trong đó có 08 bài báo viết một mình đã được đăng trên các tạp chí quốc tế có uy tín (xem mục 7.1)
- * Trình bày báo cáo và trao đổi trực tiếp bằng tiếng Anh tại hội nghị khoa học quốc tế ở nước ngoài (xem mục 7.1) và hội nghị giáo dục quốc tế trong nước (xem mục 7.2)
- * Thường xuyên và liên tục phản biện các bài báo khoa học bằng tiếng Anh cho 12 tạp chí quốc tế uy tín (xem mục 8) và giao tiếp trực tiếp với các tổng biên tập của các tạp chí này bằng tiếng Anh

- Được tập huấn chuyên môn bằng tiếng Anh tại Trường Đại học Arizona của Mỹ (năm 2013)

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Certificate of Completion “Higher Engineering Education Alliance Program Faculty Development Training” in Tempe, Arizona, USA, 2013

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 từ đến ...	Cơ sở đào tạo	Năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HV	Chính	Phụ			
1	Nguyễn Văn Tâm		x	x		Từ 10/2018 đến 04/2019	Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh	2019
2	Nguyễn Tùng Minh		x	x		Từ 10/2018 đến 04/2019	Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh	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)

Giai đoạn sau khi bảo vệ học vị TS

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	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)
1	Học máy và ứng dụng điều khiển thông minh	GT	Nhà xuất bản Đại học Công Nghiệp TP. Hồ Chí Minh, năm 2019, ISBN: 978-604-920-093-9	1	MM	1090/QĐ-ĐHCN

- Trong đó, sách chuyên khảo xuất bản ở NXB uy tín trên thế giới sau khi được công nhận PGS (đối với ứng viên chức danh GS) hoặc cấp bằng TS (đối với ứng viên chức danh PGS):

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	Nghiên cứu thiết kế và chế tạo hệ thống điều khiển thông minh đồng bộ hoá robot bầy đàn (ĐT)	CN	IUH.KDT17/15, cấp cơ sở, Trường Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh	10/2015-10/2016	23/12/2016
2	Nghiên cứu thiết kế chế tạo hệ thống điều khiển thông minh cho robot di động dạng xe bánh quỹ đạo tham chiếu (ĐT)	CN	T2011-03-KCB, cấp cơ sở, Trường Đại học Công nghiệp TP. Hồ Chí Minh	09/2013-09/2014	22/12/2014
3	Nghiên cứu chế tạo hệ thống robot đá banh (ĐT)	CN	CS09-ĐKTD-04, cấp cơ sở, Trường Đại học Bách khoa, TP. Hồ Chí Minh	06/2009-12/2009	09/06/2010

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

(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)

- Trước khi bảo vệ học vị TS:

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 của bài báo	Tập/số	Trang	Năm công bố
1	Reinforcement learning-based robust adaptive tracking control for multi-wheeled mobile robots synchronization with optimality	3	IEEE Workshop on Robotic Intelligence in Informationally Structured Space (RiSS), Singapore		5		74-81	2013
2	Robust reinforcement learning-based tracking control for wheeled mobile robot	4	International Conference on Computer and Automation Engineering (ICCAE), Singapore		4		171-176	2010
3	Reinforcement learning-based intelligent tracking control for wheeled mobile robot	3	Transactions of the Institute of Measurement and Control	SCIE ISSN: 0142-3312 (IF=1.956, Q2)	15	36/7	868-877	2014
4	Điều khiển thích nghi bền vững dùng học củng cố cho hệ thống phi tuyến với ràng buộc ngõ vào	3	Tạp chí khoa học và công nghệ các trường đại học kỹ thuật			75	36-43	2010

- Sau khi bảo vệ học vị TS (sắp tăng dần theo hệ số ảnh hưởng (IF)):

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 của bài báo	Tập/số	Trang	Năm công bố
1	Omni-directional vision-based distributed optimal tracking control for mobile multi-robot systems with kinematic and dynamic disturbance rejection	1	IEEE Transactions on Industrial Electronics	SCI ISSN: 0278-0046 (IF= 7.503, Q1)	9	65/7	5693-5703	2018

2	Distributed H_{∞} optimal tracking control for strict-feedback nonlinear large-scale systems with disturbances and saturating actuators	1	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)	3		1-13	2018
3	Event-Triggered Distributed H_{∞} Constrained Control of Physically Interconnected Large-Scale Partially-Unknown Strict-Feedback Systems	1	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)			1-13	2019
4	Distributed optimal control for nonholonomic systems with input constraints and uncertain interconnections	1	Nonlinear Dynamics	SCI ISSN: 0924-090X (IF= 4.604, Q1)	2	93/2	801-817	2018
5	Adaptive dynamic programming-based design of integrated neural network structure for cooperative control of multiple mimo nonlinear systems	1	Neuro-computing	SCIE ISSN: 0925-2312 (IF=4.072, Q1)	19	237	12-14	2017
6	Distributed optimal integrated tracking control for separate kinematic and dynamic uncertain nonholonomic mobile mechanical multiagent systems	1	IET Control Theory & Applications	SCI ISSN: 1751-8644 (IF=3.526, Q1)	7	11/8	3249-3260	2017
7	Distributed cooperative H_{∞} optimal tracking control of MIMO nonlinear multi-agent systems in strict-feedback form via adaptive dynamic programming	1	International Journal of Control	SCI ISSN: 0020-7179 (IF=2.930, Q1)	8	91/4	952-968	2017
8	Robust adaptive dynamic programming based online tracking control algorithm for real wheeled mobile robot with omni-directional vision system	1	Transactions of the Institute of Measurement and Control	SCIE ISSN: 0142-3312 (IF=1.956, Q2)	10	39/6	832-847	2017
9	Machine learning based-distributed optimal control algorithm for multiple nonlinear agents with input constraints	4	5th NAFOSTED Conference on Information and Computer Science (NICS); Publisher: IEEE				276-281	2018

Trong đó, bài báo đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín sau khi được cấp bằng TS (sắp tăng dần theo hệ số ảnh hưởng (IF)):

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 của bài báo	Tập /số	Trang	Năm công bố
1	Omni-directional vision-based distributed optimal tracking control for mobile multi-robot systems with kinematic and dynamic disturbance rejection	1	IEEE Transactions on Industrial Electronics	SCI ISSN: 0278-0046 (IF= 7.503, Q1)	9	65/7	5693-5703	2018
2	Distributed H_∞ optimal tracking control for strict-feedback nonlinear large-scale systems with disturbances and saturating actuators	1	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)	3		DOI: 10.1109/TSMC.2018.2861470	2018
3	Event-Triggered Distributed H_∞ Constrained Control of Physically Interconnected Large-Scale Partially-Unknown Strict-Feedback Systems	1	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems	SCI ISSN: 2168-2216 (IF=7.351, Q1)			DOI: 10.1109/TSMC.2019.2914160	2019
4	Distributed optimal control for nonholonomic systems with input constraints and uncertain interconnections	1	Nonlinear Dynamics	SCI ISSN: 0924-090X (IF= 4.604, Q1)	2	93/2	801-817	2018
5	Adaptive dynamic programming-based design of integrated neural network structure for cooperative control of multiple mimo nonlinear systems	1	Neuro-computing	SCIE ISSN: 0925-2312 (IF=4.072, Q1)	19	237	12-14	2017
6	Distributed optimal integrated tracking control for separate kinematic and dynamic uncertain nonholonomic mobile mechanical multiagent systems	1	IET Control Theory & Applications	SCI ISSN: 1751-8644 (IF=3.526, Q1)	7	11/8	3249-3260	2017

7	Distributed cooperative H_{∞} optimal tracking control of MIMO nonlinear multi-agent systems in strict-feedback form via adaptive dynamic programming	1	International Journal of Control	SCI ISSN: 0020-7179 (IF=2.930, Q1)	8	91/4	952-968	2017
8	Robust adaptive dynamic programming based online tracking control algorithm for real wheeled mobile robot with omni-directional vision system	1	Transactions of the Institute of Measurement and Control	SCIE ISSN: 0142-3312 (IF=1.956, Q2)	10	39/6	832-847	2017

7.2. Các bài báo tiếng Anh (tóm tắt) báo cáo tại hội nghị giáo dục kỹ thuật về đổi mới phương pháp giảng dạy và đào tạo:

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên kỷ yếu khoa học	Tập/số	Trang	Năm công bố	Ghi chú
1	Capstone project integrating industry partners applied for IUH's students	2	Proceeding of Vietnam Engineering Education Conference (VEEC), 2014, Ho Chi Minh City, Vietnam		36	2014	Tác giả và báo cáo chính
2	Advanced method for implementing capstone project by combining different engineering fields	1	Proceeding of Vietnam Engineering Education Conference (VEEC), 2015, Da Nang City, Vietnam		32	2015	Tác giả và báo cáo chính
3	Improvement of critical thinking skills based on designing projects in stem contests supported by industrial partners	3	Proceeding of Science-Technology-Engineering-Math (STEMCON), 2017, Ha Noi, Vietnam		29-30	2017	Tác giả và báo cáo chính

7.3. Bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Số tác giả
1	Bằng độc quyền giải pháp hữu ích số 1921. Tên sáng chế: Hệ thống nâng vật trong từ trường	Cục Sở hữu trí tuệ thuộc Bộ Khoa học và Công nghệ	20/11/2018	3

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

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Số tác giả
1	Bằng độc quyền giải pháp hữu ích số 1921. Tên sáng chế: Hệ thống nâng vật trong từ trường	Cục Sở hữu trí tuệ thuộc Bộ Khoa học và Công nghệ	20/11/2018	3

7.4. Giải thưởng quốc gia, quốc tế (Tên giải thưởng, quyết định trao giải thưởng,...)

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm	Số tác giả
1	Giảng viên hướng dẫn sinh viên thực hiện công trình nghiên cứu khoa học đạt giải ba giải thưởng SVNCKH	Bộ Trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo	9008/QĐ-BGDĐT ngày 20/12/2019	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:

- Tham gia xây dựng chương trình đào tạo thạc sĩ Kỹ thuật Điện tử năm 2015
- Tham gia xây dựng chuyên ngành Hệ thống thông minh thuộc chương trình đào tạo đại học Công nghệ kỹ thuật máy tính năm 2015

- Tham gia phản biện cho các tạp chí khoa học quốc tế có uy tín:

- * IEEE Transactions on Neural Network and Learning Systems (SCI, IF=11.68, Q1)
- * IEEE Transactions on Cybernetics (SCI, IF=10.38, Q1)
- * IEEE Transactions on Industrial Electronics (SCI, IF=7.503, Q1)
- * IEEE Access (SCIE, IF=4.098, Q1)
- * Nonlinear Dynamics (SCI, IF=4.072, Q1)
- * IET Control Theory and Applications (SCI, IF=3.526, Q1)
- * Neurocomputing (SCIE, IF=4.072, Q1)
- * Transactions of the Institute of Measurement and Control (SCIE, IF=1.956, Q2)
- * Optimal Control Applications and Methods (SCIE, IF=1.452, Q2)
- * IET Signal Processing (SCIE, IF=1.754, Q2)
- * International Journal of Advanced Robotic Systems (SCIE, IF=0.952, Q3)
- * Measurement and Control (SCIE, IF=1.229, Q4)

- Hiện tại là chủ nhiệm một đề tài được Quỹ Phát triển khoa học và công nghệ Quốc gia (NAFOSTED) chấp nhận đưa vào danh mục đề tài nghiên cứu cơ bản trong khoa học tự nhiên và kỹ thuật được tài trợ năm 2019-đợt 1.

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.

TP. Hồ Chí Minh, ngày 02 tháng 7 năm 2019

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



TS Nguyễn Tấn Lũy

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

- Các nội dung thông tin cá nhân do TS Nguyễn Tấn Lũy đã kê khai ở trên là đúng với hồ sơ lưu tại Trường.

- Trong quá trình công tác tại Trường (từ tháng 8/2011 đến nay): TS Nguyễn Tấn Lũy đã hoàn thành tốt các công việc mà nhà trường đã giao (đào tạo, nghiên cứu khoa học, ...). Đồng thời, TS Nguyễn Tấn Lũy cũng hoàn thành tốt nhiệm vụ Trưởng bộ môn (Bộ môn Điện tử - Tự động: 2012 – 2018) và Phó Trưởng khoa (Khoa Công nghệ điện tử: Từ năm 2018 đến nay).

TP. Hồ Chí Minh, ngày tháng 7 năm 2019



HIỆU TRƯỞNG



*** TS Nguyễn Thiên Tuế**