Mẫu số 01

CỘNG HOÀ 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: Tự động hoá; Chuyên ngành: Điều khiển học kỹ thuật

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Đào Phương Nam

2. Ngày tháng năm sinh: 1/7/1982; 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: Phường Khương Thượng, Quận Đống Đa, Thành Phố Hà Nội

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Số nhà 6, ngách 8, ngõ 36, phố Nguyễn Viết Xuân, Phường Khương Mai, Quận Thanh Xuân, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Số nhà 6, ngách 8, ngõ 36, phố Nguyễn Viết Xuân, Phường Khương Mai, Quận Thanh Xuân, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0983565147;

E-mail: nam.daophuong@hust.edu.vn

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

Từ tháng, năm 06,2005 đến tháng, năm 01,2012: Nghiên cứu viên tại Trung tâm nghiên cứu triển khai công nghệ cao, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Từ tháng, năm 02,2012 đến tháng, năm 12,2021: Giảng viên tại Bộ môn Điều khiển tự động, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Chức vụ: Hiện nay: Giảng viên; Chức vụ cao nhất đã qua: Không có

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Điều khiển tự động, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Địa chỉ cơ quan: Số 1, Đại Cồ Việt, Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 0438683518

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): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 15 tháng 7 năm 2005, số văn bằng: 619428, ngành: Điện, chuyên ngành: Tự động hóa xí nghiệp công nghiệp; Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam
- Được cấp bằng ThS [4] ngày 18 tháng 6 năm 2008, số văn bằng: 0040133, ngành: Điện, chuyên ngành: Kỹ thuật Tự động hóa; Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam
- Được cấp bằng TS [5] ngày 14 tháng 1 năm 2013, số văn bằng: TS2013/00107, ngành: Điện, chuyên ngành: Điều khiển và Tự động hóa; Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam

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 Bách khoa Hà Nội (Hội đồng I: Điện, Điện tử)

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:

- Điều khiển phi tuyến thích nghi bền vững với yêu cầu bám quỹ đạo, lực lai quỹ đạo, tốc độ, điện áp trong các hệ Euler-Lagrange (Tay máy, Robot di động, Động cơ điện xoay chiều, Bộ biến đổi điện tử công suất);
- Điều khiển tối ưu cho các hệ Euler-Lagrange (Tay máy, Robot di động, Bộ biến đổi điện tử công suất) sử dụng phương pháp học tăng cường;
- Điều khiển dự báo bền vững trong các hệ Robot di động, động cơ điện.

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn (số lượng) 5 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận văn ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);
- Đã hoàn thành 4 đề tài NCKH cấp Cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 90 bài báo khoa học, trong đó 23 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;
- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 0, trong đó 0 thuộc nhà xuất bản có uy tín;
- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: 0

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	QĐ số 2267/QĐ-ĐHBK-KT ngày 13/08/2014 của trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2014
2	Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	QĐ số 2054/QĐ-ĐHBK-KT ngày 29/9/2017 của trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2017
3	Bằng khen cấp Bộ	QĐ số 5941/QĐ-BGDĐT ngày 7/12/2015 của Bộ Giáo dục và Đào tạo	2015

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):

TT	Tên kỷ luật	Cấp ra quyết định	Số quyết định	Thời hạn hiệu lực
Không có				

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

1. Tự đánh giá về tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo:

Tôi nhận thấy bản thân đảm bảo đầy đủ các tiêu chuẩn của một giảng viên Đại học như sau:

- Về tư tưởng: Luôn kiên định, vững vàng, chấp hành tốt mọi chủ trương của Đảng, pháp luật của Nhà nước và các quy định, nội quy trong Nhà trường và nơi cư trú;
- Về đạo đức, lối sống: Luôn cố gắng làm việc nghiêm túc, trách nhiệm và hòa đồng với đồng nghiệp, thân thiện, nhiệt huyết lắng nghe, và bảo vệ quyền lợi chính đáng của người học.
- Về giảng dạy: Luôn nỗ lực cập nhật bài giảng theo từng năm học, cố gắng truyền đạt dễ hiểu lượng kiến thức chuyên môn cho người học.
- Về nghiên cứu khoa học: Với suy nghĩ nghiên cứu khoa học là nhiệm vụ quan trọng của một giảng viên Đại học, tôi luôn cố gắng kết hợp hài hòa giữa giảng dạy và nghiên cứu, luôn cố gắng tìm kiếm những chủ đề mới trong hướng dẫn sinh viên. Bên cạnh việc tích cực công bố các bài báo khoa học thì tôi cũng tham gia các nhiệm vụ khác phục vụ cho sự phát triển của hoạt động nghiên cứu khoa học diễn ra trong và ngoài nước. Tôi đã Phản biện cho các Tạp chí ISA Transactions (SCIE-Q1), Nonlinear Analysis: Hybrid Systems (SCIE-Q1) và tạp chí Journal of Electrical Engineering & Technology (SCIE-Q3). Ngoài ra, tôi cũng thực hiện vai trò “Guest Editor” cho tạp chí iRobotics (Là 1 tạp chí chuyên ngành về Robots của các trường Đại học của Đài Loan) https://iroboticsjournal.org/index.php/irobotics. Bên cạnh

đó, hoàn thành nhiệm vụ Ban chương trình "Committee Member" tại hội nghị International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering (ICMRE) và thực hiện vai trò điều hành "Session Chair" tại một số phiên trong các hội nghị Quốc tế, gồm có: International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering (ICMRE) 2018, University of Valenciennes, Cộng hòa Pháp từ 7/2/2018 đến 11/2/2018; International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) 2019, Đại học Quảng Bình từ 19 – 21/7/2019; The Sixth International Conference on Research in Intelligent and Computing in Engineering (RICE), Đại học Thủ Dầu Một , 3-4/6/2021. Hiện nay, tôi đang triển khai một số công việc nghiên cứu kết hợp với phòng Lab "Networked Robotic Systems" tại trường Đại học quốc gia ChengKung, Đài Loan.

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

- Tổng số 9 năm.
- Khai cụ thể ít nhất 06 năm học, trong đó có 03 năm học cuối liên tục tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ (ứng viên GS chỉ khai 3 năm cuối liên tục sau khi được công nhận PGS):

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn	Số đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/Số giờ quy đổi/Số giờ định mức(*)
		Chính	**Phụ**			**ĐH**	**SĐH**	
1	2015 - 2016			2	9	424	51	475/1160,4/270
2	2016 - 2017	1			16	439	45	484/1317,5/270
3	2017 - 2018	2		1	9	471	45	516/1673,53/270
03 năm học cuối								
4	2018 - 2019	2		2	10	360	45	405/897,3/270
5	2019-2020	1			5	285	96	381/873,85/270
6	2020 - 2021	1			12	315		315/770,1/270

(*) - Trước ngày 25/3/2015, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Quyết định số 64/2008/QĐ-BGDĐT ngày 28/11/2008, được sửa đổi bổ sung bởi Thông tư số 36/2010/TT-BGDĐT ngày 15/12/2010 và Thông tư số 18/2012/TT-BGDĐT ngày 31/5/2012 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ 25/3/2015 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Thông tư số

47/2014/TT-BGDĐT ngày 31/12/2014 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ ngày 11/9/2020 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc của giảng viên cơ sở giáo dục đại học ban hành kèm theo Thông tư số 20/2020/TT-BGDĐT ngày 27/7/2020 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT; định mức giờ chuẩn giảng dạy theo quy định của thủ trưởng cơ sở giáo dục đại học, trong đó định mức của giảng viên thỉnh giảng được tính trên cơ sở định mức của giảng viên cơ hữu.

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): Chương trình tiên tiến Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội (Môn học: Lý thuyết Điều khiển tuyến tính, Lý thuyết Điều khiển tự động 2).

d) Đối tượng khác ☑; Diễn giải: Bài giảng mời cho Học viên cao học và Nghiên cứu sinh tại trường Đại học Quốc gia ChengKung, Đài loan (10/2019)

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

4. Hướng dẫn NCS, HVCH/CK2/BSNT đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng

TT	**Họ tên NCS hoặc HVCH/ CK2/ BSNT**	**Đối tượng**		**Trách nhiệm hướng dẫn**		**Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...**	**Cơ sở đào tạo**	**Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng**
		NCS	**HVCH/ CK2/ BSNT**	**Chính**	**Phụ**			
1	Nguyễn Thị Thành		X	X		04/2014 đến 04/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	30/6/2016

2	Ngô Trường Minh		X	X		04/2014 đến 11/2015	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	6/1/2016
3	Ngô Ngọc Hoàng		X	X		10/2016 đến 11/2017	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	27/12/2017
4	Hoàng Đức Việt		X		X	03/2016 đến 11/2018	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	14/12/2018
5	Hồ Gia Quyết		X	X		10/2017 đến 04/2019	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	9/7/2019

Ghi chú: Ứng viên chức danh GS chỉ kê khai thông tin về hướng dẫn NCS.

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên

TT	**Tên sách**	**Loại sách (CK, GT, TK, HD)**	**Nhà xuất bản và năm xuất bản**	**Số tác giả**	**Chủ biên**	**Phần biên soạn (từ trang ... đến trang)**	**Xác nhận của cơ sở GDĐH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)**

Không có

Trong đó, số lượng (ghi rõ các số TT) sách chuyên khảo do nhà xuất bản có uy tín xuất bản và chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản, mà ứng viên là chủ biên sau PGS/TS: 0 ()

Lưu ý:

- Chỉ kê khai các sách được phép xuất bản (Giấy phép XB/Quyết định xuất bản/số xuất bản), nộp lưu chiểu, ISBN (nếu có).
- Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; HD: sách hướng dẫn; phần ứng viên biên soạn cần ghi rõ 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) / Kết quả	
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ						
1	Thiết kế, chế tạo bàn thí nghiệm phục vụ nghiên cứu điều khiển máy điện không đồng bộ	CN	T2009-199, cấp Cơ sở	10/4/2009 đến 15/12/2009	Nghiệm thu 30/12/2009 Xếp loại Tốt	
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ						
2	Nghiên cứu khả năng sử dụng lý thuyết tối ưu trong điều khiển hệ cơ điện tử	CN	T2013-32, cấp Cơ sở	3/6/2013 đến 15/12/2013	Ngiệm thu 30/12/2013, Xếp loại Tốt	

3	Điều khiển tối ưu và cận tối ưu cho hệ máy bay trực thăng không người lái (UAV)	CN	T2015-51, cấp Cơ sở	16/6/2015 đến 15/12/2015	Nghiệm thu 24/11/ 2015. Xếp loại Khá
4	Điều khiển dự báo thích nghi – bền vững cho các phương tiện chuyển động	CN	T2017-PC-105, cấp Cơ sở	1/11/2017 đến 30/10/2018	Ngiệm thu 22/10/ 2018. Xếp loại Xuất sắc

- 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, báo cáo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế):

7.1.a. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố:

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	Một số vấn đề về điều chế vector không gian cho nghịch lưu ba pha bốn nhánh van	3	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			6 55-61	06/2007

2	Xây dựng cấu trúc điều khiển cho nghịch lưu ba pha bốn nhánh van	2	Không	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			6 51-55	06/2007
3	Nghiên cứu cấu trúc điều khiển phi tuyến cho động cơ tuyến tính đồng bộ - kích thích vĩnh cửu dựa trên hai giải pháp điều khiển phi tuyến	2	Có	Hội nghị Cơ điện tử Toàn quốc, tổ chức tại Thành phố Hồ Chí Minh, ngày 22-23/10/2010, ISBN: 978-604-913-503-3			33-38	11/2010
4	Cấu trúc Điều khiển tách kênh trực tiếp cho động cơ tuyến tính đồng bộ - kích thích vĩnh cửu	2	Có	Tạp chí Khoa học & Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868 – 3980			75 44-48	06/2010

5	Thiết kế bộ điều chỉnh Deadbeat với khâu đo dòng qua cuộn cảm lọc cho nghịch lưu nguồn áp ba pha – bốn nhánh van	3	Có	Tạp chí Khoa học & Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868 – 3980			77 32-37	09/2010
6	Research of nonlinear Controller Structure for Linear Permanent Excited Synchronous Motor refer to 2 nonlinear Controller Designs	2	Có	Tạp chí Khoa học & Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868 – 3980			79B 43-48	11/2010
7	Phân tích hai giải pháp điều khiển phi tuyến trong động cơ tuyến tính loại đồng bộ - kích thích vĩnh cửu	2	Không	Tạp chí Tin học và Điều khiển học, ISSN: 1813 – 9663			26, 4, 341-349	12/2010

8	Xác định vị trí đỉnh cực ban đầu của động cơ tuyến tính loại đồng bộ kích thích vĩnh cửu sử dụng phương pháp điều khiển lực đẩy	2	Có	Hội nghị Điều khiển và Tự động hoá toàn quốc lần thứ nhất – VCCA 2011, tổ chức tại Viện Hàn Lâm Khoa học Việt Nam (Hà Nội), ngày 25,26/11/2021, ISBN 978-604-911-020-7			324-331	11/2011
9	Cấu trúc điều khiển tựa phẳng cho động cơ tuyến tính đồng bộ-kích thích vĩnh cửu	4	Có	Tạp chí Khoa học & Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868 – 3980			81 22-26	04/2011
10	Cải tiến phương pháp xác định vị trí đỉnh cực của động cơ tuyến tính loại đồng bộ - kích thích vĩnh cửu trên cơ sở điều khiển lực đẩy thích nghi với sai lệch góc tựa	2	Có	Tạp chí Tin học và Điều khiển học, ISSN: 1813 – 9663			28, 1, 42-52	06/2012
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								

11	Mô hình hóa và mô phỏng có sử dụng bộ quan sát trạng thái trong hệ cần cẩu treo	3	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Thái Nguyên, ISSN: 1859-2171			110, 10, 27 - 36	11/2013
12	Mô hình hóa và mô phỏng cần cẩu treo	3	Có	Hội nghị Điều khiển và Tự động hóa toàn quốc lần thứ hai (VCCA 2013), tổ chức tại Đại học Đà Nẵng, ngày 22-23/11/2013, ISBN 978-604-911-020-7			52-58	11/2013
13	A Robust Adaptive Dynamic Controller for an Uncertain Mobile Robot System	4	Có	7th AUN/SEED-Net Regional Conference on Mechanical and Manufacturing Engineering 2014 (RCMME-2014), Tổ chức tại Đại học Bách Khoa Hà Nội, ngày 9-10/10/2014 ISBN 978-604-911-942-2			164-170	10/2014
14	Nghiên cứu xây dựng bộ quan sát trạng thái trong hệ cần cẩu treo	3	Có	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và Công nghệ Quân sự, ISSN: 1859 - 1043			4 25-32	04/2014

15	Điều khiển dự báo hệ phi tuyến dựa vào tuyến tính hóa chính xác và quy hoạch nhiều tham số	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Thái Nguyên, ISSN: 1859-2171			7 65-70	06/2015
16	High-Order Sliding Approach for Robust Control of a 3-D Overhead Crane System	3	Có	Tạp chí Khoa học & Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868 – 3980			108 21-29	08/2015
17	Cấu trúc điều khiển nối tầng thích nghi – bền vững cho xe tự hành	2	Có	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và Công nghệ Quân sự, ISSN: 1859 - 1043			7 21-29	07/2016
18	Flatness Based Control Structure for Polysolenoid Permanent Stimulation Linear Motors	6	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (SSRG-IJEEE), ISSN: 2348-8379. Tạp chí Quốc tế có xuất bản Online, https://www.internationaljournalssrg.org/IJEEE/paper-details?Id=120	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	8	3, 12, 57-63	12/2016

19	Optimal control for bilateral teleoperation system with variational method	4	Có	Kỷ yếu của International Conference on Biomedical Engineering (IEEE Explorer), tổ chức tại Đại học Bách Khoa Hà Nội, ngày 5-6/10/2016, ISBN: 978-1-5090-1097-4 Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/7782107	- Scopus	1	130-136	10/2016
20	Adaptive Robust Ability of High Order Sliding Mode Control for a 3-D Overhead Crane System	3	Có	Hội nghị ICTA, tổ chức tại Đại học Công nghệ thông tin Thái Nguyên, ngày 12-13/12/2016, in trong bộ sách AISC (Springer), ISSN: 2194-5357, Hội nghị Quốc tế Scopus – Q3 (Thời điểm xuất bản) https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-49073-1_14	- Scopus		113-122	12/2016

21	Analysis and control design of transformerless high gain, high efficient buck-boost DC-DC converters	3	Có	Kỷ yếu của 2016 IEEE International Conference on Sustainable Energy Technologies (ICSET), tổ chức tại Hà Nội, ngày 14-16/11/2016, ISBN: 978-1-5090-5200-4, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus https://ieeexplore.ieee.org/document/7811759	- Scopus	7	72-77	11/2016
22	Design an Exact Linearization Controller for Permanent Stimulation Synchronous Linear Motor Polysolenoid	6	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (SSRG-IJEEE), ISSN: 2348-8379. Tạp chí Quốc tế có xuất bản Online http://www.internationaljournalssrg.org/IJEEE/paper-details?Id=123	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	8	4, 1, 7-12	01/2017

23	Synchronization Control of Bilateral Teleoperation Systems by Using Wave Variable Method under Varying Time Delay	5	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030924	- Scopus	3	521-525	07/2017
24	A Cascade Controller for Tracking and Stabilization of Wheeled mobile Robotic Systems	5	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030883	- Scopus		305-308	07/2017

25	An Approach Robust Nonlinear Model Predictive Control with State-dependent Disturbances via Linear Matrix Inequalities	4	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8030909	- Scopus	1	439-443	07/2017
26	Asymptotic Stability of the Whole Tractor-Trailer Control System	6	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030910	- Scopus	2	444-448	07/2017

27	Output feedback Controller using High-Gain Observer in MultiMotor Drive Systems	3	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030911	- Scopus	5	449-452	07/2017
28	An Adaptive Control Law Against Time – Varying Delays in Bilateral Teleoperation Systems	5	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030928	- Scopus	4	542-546	07/2017

29	Robust H-infinity Backstepping Control Design of a Wheeled Inverted Pendulum System	5	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030914	- Scopus	7	465-470	07/2017
30	Robust Control for Buck Converter based on Optimization	5	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030967	- Scopus	3	731-734	07/2017

31	Fault Detection and Isolation for Robot Manipulator Using Statistics	6	Không	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8030893	- Scopus	3	360-363	07/2017
32	Multi Parametric Programming and Exact Linearization based Model Predictive Control of a Permanent Magnet Linear Synchronous Motor	4	Có	Kỷ yếu của The 5th IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), tổ chức tại Đại học Sư phạm KT HCM, ngày 21-23/7/2017, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8030975	- Scopus	9	770-774	07/2017

33	Dynamic Programming based Adaptive Optimal Control for Inverted Pendulum	4	Có	Kỷ yếu The 4th International Conference on AETA, LNEE (Springer), tổ chức tại ĐH Tôn Đức Thắng (HCM), ngày 7-10/12/2017, ISBN: 1876-1100, nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-69814-4_44	- Scopus		457-467	12/2017
34	High-Gain Observer based Output Feedback Controller for a Two-Motor Driver System: A Separation Principle Approach	5	Có	Kỷ yếu The 4th International Conference on AETA, LNEE (Springer), tổ chức tại ĐH Tôn Đức Thắng (HCM), ngày 7-10/12/2017, ISBN: 1876-1100, nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-69814-4_81	- Scopus	3	840-849	12/2017

35	Adaptive Optimal Control Law for Uncertain Nonlinear Inverted Pendulum System: An Adaptive Dynamic Programing Approach	4	Có	Kỷ yếu của The 21st International Conference on Mechatronics Technology, tổ chức tại Đại học Bách Khoa Hồ Chí Minh, ngày 20-23/10/2017, ISBN: 978-604-63-2635-9	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		222-227	10/2017
36	Statistic and Fuzzy Observer based Fault Detection and Isolation for Manipulators	3	Không	Kỷ yếu của The 21st International Conference on Mechatronics Technology, tổ chức tại Đại học Bách Khoa Hồ Chí Minh, ngày 20-23/10/2017, ISBN: 978-604-63-2635-9	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		283-286	10/2017
37	Robust Control for a DC – DC Converter: A Switched Systems Aproach	5	Có	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và Công nghệ Quân sự, ISSN: 1859 – 1043, http://www.jmst.info/archives/cac-so-nam-2017/sodacsanacmec-dhhktcntnthang7nam2017			07 107-110	07/2017

38	Model Reference Robust Adaptive Control for Nonlinear Switched Systems	4	Có	Hội nghị Điều khiển và Tự động hoá toàn quốc lần thứ tư – VCCA 2017, tổ chức tại Thành phố Hồ Chí Minh, ngày 1-2/12/2017, ISBN: 978-604-73-5569-3			62-66	12/2017
39	Robust Adaptive Backstepping in Tracking Control for Wheeled Inverted Pendulum	4	Có	Kỷ yếu hội nghị INDA, tổ chức tại ĐH Duy Tân (Đà Nẵng), ngày 20-22/6/2017, in trong AISC (Springer), nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), ISSN: 2194-5357, https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-10-7512-4_42	- Scopus	2	423-435	01/2018

40	A Laguerre Model based Model Predictive Control Law for Permanent Magnet Linear Synchronous Motor	4	Có	Kỷ yếu hội nghị INDA, tổ chức tại ĐH Duy Tân (Đà Nẵng), ngày 20-22/6/2017, in trong AISC (Springer), nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), ISSN: 2194-5357, https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-10-7512-4_31	- Scopus	7	304-314	01/2018
41	Adaptive Tracking Control for a Boost DC – DC Converter: A Switched Systems Approach	3	Có	Kỷ yếu hội nghị IEEE GTSD, tổ chức tại ĐH SPKT HCM, ngày 23-24/11/2018, ISBN: 978-1-5386-5126-1, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/document/8595580	- Scopus	2	702-705	11/2018

42	A fuzzy adaptive sliding mode controller for uncertain nonlinear multi motor systems	5	Có	Kỷ yếu hội nghị MATEC Web of Conferences, tổ chức tại St. Petersburg (Nga), ngày 18-21/4/2018, ISSN: 2261-2326X, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus (Thời điểm xuất bản), https://www.matec-conferences.org/articles/matecconf/abs/2018/20/matecconf_er	- Scopus	1	01-05	04/2018
43	A New Approach of a Tube Based Output Feedback Model Predictive Control: Control Design for 2D Overhead Crane	3	Có	Kỷ yếu hội nghị ICERA, tổ chức tại Đại học Công nghiệp Thái Nguyên, ngày 1,2/12/2018, ISBN: 978-3-030-04792-4, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-04792-4_9	- Scopus		55-62	12/2018

44	Control Design for a Class of Nonlinear Systems based on External Disturbance Observer	4	Có	Kỷ yếu của 4th ICMRE, tổ chức tại Đại học Valenciennes (France), ngày 7-11/2/2018, ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6365-5, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3191477.3191482	- Scopus		7-12	07/2018
45	Disturbance Observer based Sliding Mode Control for Flexible Joint Manipulator Systems	4	Có	Kỷ yếu của 4th ICMRE, tổ chức tại Đại học Valenciennes (France), ngày 7-11/2/2018, ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6365-5, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3191477.3191481	- Scopus		1-6	07/2018

46	Multi-Parametric Programming based Cascade Control System for Unmanned Aerial Vehicles	5	Có	Kỷ yếu của 4th ICMRE, tổ chức tại Đại học Valenciennes (France), ngày 7-11/2/2018, ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6365-5, Hội nghị Quốc tế nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3191477.3191484	- Scopus		12-17	07/2018
47	Robust Model Predictive Controller for Uncertain Nonlinear Wheeled Inverted Pendulum Systems: A Tube based Approach	5	Có	Kỷ yếu của The 20st International Conference on Automatic Control, Principles and Systems Design, tổ chức tại Paris (France), ngày 19, 20/2/2018, CD-Proceeding, ISBN: 1307-6892	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		1716-1721	02/2018
48	An Adaptive Backstepping Trajectory Tracking Control of a Tractor Trailer Wheeled Mobile Robot	4	Có	International Journal of Control and Automation Systems (IJCAS), ISSN: 1598-6446, https://link.springer.com/article/10.1007/s12555-017-0711-0	Tạp chí trong danh mục Q2, - SCIE ***IF: 3.314***	39	17, 2, 465-473	02/2019

49	A Gaussian wavelet network-based robust adaptive tracking controller for a wheeled mobile robot with unknown wheel slips	4	Không	International Journal of Control (IJC), ISSN: 0020-7179, https://www.tandfonline.com/doi/abs/10.1080/00207179.2018.1458156	Tạp chí trong danh mục Q1 (Thời điểm xuất bản), - SCI ***IF: 2.888***	15	92, 11, 2681-2692	11/2019
50	A Finite-Time Sliding Mode Controller Design for Flexible Joint Manipulator Systems based on Disturbance Observer	4	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research (IJMERR), ISSN: 2278-0149, http://www.ijmerr.com/show-168-1130-1.html	Tạp chí trong danh mục Q3 (Thời điểm xuất bản), SJR = 0,19 - - Scopus	6	8, 4, 619-625	04/2019
51	Robust Control Law using H-infinity for Wheeled Inverted Pendulum Systems	5	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research (IJMERR), ISSN: 2278-0149 http://www.ijmerr.com/show-167-1105-1.html	Tạp chí trong danh mục Q3 (Thời điểm xuất bản) SJR = 0,19 - - Scopus	2	8, 3, 483-487	03/2019

52	Adaptive Dynamic Programming based Integral Sliding Mode Control Law for Continuous Time Systems: A Design for Inverted Pendulum Systems	3	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research (IJMERR), ISSN: 2278-0149, http://www.ijmerr.com/show-166-1068-1.html	Tạp chí trong danh mục Q3 (Thời điểm xuất bản), SJR = 0,19 - - Scopus		8, 2, 279-283	02/2019
53	Multi parametric model predictive control based on laguerre model for permanent magnet linear synchronous motors	4	Không	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN: 2088-8708, http://ijece.iaescore.com/index.php/IJECE/article/view/13455	Tạp chí trong danh mục Q2, SJR = 0,28, - Scopus	14	9, 2, 1067-1077	02/2019

54	Robust Model Predictive Control based Kinematic Controller for Nonholonomic Wheeled Mobile Robotic Systems	5	Có	Kỷ yếu ICERA, tổ chức tại ĐH KT CN Thái Nguyên, ngày 1,2/12/2019, LNNS (Springer), ISBN: 978-3-030-04792-4, nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-37497-6_72	- Scopus		628-635	12/2019
55	Nonlinear Design of Adaptive Controllers for Bilateral Teleoperation Systems with Variable Time Delays	3	Không	Kỷ yếu ICERA, tổ chức tại ĐH KT CN Thái Nguyên, ngày 1,2/12/2019, LNNS (Springer), ISBN: 978-3-030-04792-4, nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-37497-6_60	- Scopus		520-533	12/2019

56	About Model Separation Techniques and Control Problems of Wheeled Mobile Robots	6	Có	Kỷ yếu hội nghị RICE, tổ chức tại ĐH CN Hà Nội, ngày 8,9/8/2019, in trong bộ AISC (Springer), ISSN: 2194-5357, nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-15-2780-7_115	- Scopus		119-1127	12/2019
57	An Adaptive Backstepping Control for Switched Systems in presence of Control Input Constraint	3	Có	Kỷ yếu của ICSSE, tổ chức tại Đại học Quảng Bình, ngày 20,21/7/2019, ISBN: 2325-0925, nằm trong danh mục Scopus, https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/8823125	- Scopus	3	202-206	09/2019

58	Modelling and Control Design of a V-Shaped Thermal Actuator System via Partial Derivative Equation Approach	3	Có	Kỷ yếu ICMRE, tổ chức tại ĐH Temple (cơ sở tại Rome-Italia), ngày 16-19/2/2019, in trong ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6095-1, nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3314493.3314516	- Scopus	2	78-82	06/2019
59	Tube Based Robust Model Predictive Control for an Inverted Pendulum Via Solving Linear Matrix Inequalities	4	Có	Kỷ yếu ICMRE, tổ chức tại ĐH Temple (cơ sở tại Rome-Italia), ngày 16-19/2/2019, in trong ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6095-1, nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3314493.3314503	- Scopus	1	69-72	06/2019

60	Cascade Motion/Force Control Strategy of nonholonomic Wheeled Mobile Robotic Systems	4	Có	Kỷ yếu ICMRE, tổ chức tại ĐH Temple (cơ sở tại Rome-Italia), ngày 16-19/2/2019, in trong ACM International Conference Proceeding Serries, ISBN: 978-1-4503-6095-1, nằm trong danh mục Scopus, https://dl.acm.org/doi/10.1145/3314493.3314502	- Scopus		118-122	06/2019
61	Xây dựng bộ điều khiển tối ưu phản hồi trạng thái cho hệ truyền động nhiều động cơ có liên hệ ma sát, đàn hồi	4	Không	Tạp chí Khoa học & Kỹ thuật, Học viện kỹ thuật Quân sự, ISSN: 1859-0209			197 90-100	04/2019
62	On Robust Control of Nonlinear Teleoperators under Dynamic Uncertainties with Variable Time Delays and without Relative Velocity	3	Không	IEEE Transactions on Industrial Informatics, ISSN: 1551-3202, https://ieeexplore.ieee.org/document/8889415	Tạp chí trong danh mục Q1, - SCIE ***IF: 10.215***	9	16, 2, 1272-1280	02/2020

63	On Stability of Perturbed Nonlinear Switched Systems with Adaptive Reinforcement Learning	4	Có	Energies, ISSN: 1996-1073, https://www.mdpi.com/1996-1073/13/19/5069/htm	Tạp chí thuộc danh mục Q2, - SCIE ***IF: 3.004***		13, 19, 5069 (1-19)	09/2020
64	Adaptive Dynamic Programing based Optimal Control for a Robot Manipulator	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPED), ISSN: 2088-8694, http://ijpeds.iaescore.com/index.php/IJPEDS/article/view/20452	Tạp chí trong danh mục Q2, SJR = 0.32, - Scopus	2	11, 3, 1123-1131	09/2020
65	On Backstepping Control of an Uncertain Holonomic Constrained Manipulator	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments (JMERD), ISSN: 1024-1752, https://jmerd.net/07-2020-478-484/	Tạp chi thuộc danh mục Q4, SJR = 0.19, - Scopus		43, 7, 478-484	12/2020

66	Mathematical Modelling of Thermoacoustic Generator Systems and Simulation Studies	5	Không	Kỷ yếu hội nghị ICERA 2020, tổ chức tại Đại học Công nghiệp Thái Nguyên, ngày 1-2/12/2020, in trong LNNS (Springer), ISSN: 2367-3370, nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-64719-3_59	- Scopus		534-540	11/2020
67	On Robust Control of Permanent Magnet Synchronous Generators Using Robust Integral of Error Sign	4	Không	Hội nghị GTSD, tổ chức Online tại ĐH SPKT HCM, ngày 27,28/11/2020, ISSN: 2194-5357, in trong AISC, nằm trong danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm xuất bản), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-030-62324-1_14	- Scopus		156-166	10/2020

68	Output Feedback Adaptive Reinforcement Learning Tracking Control for Wheel Inverted Pendulum Systems	4	Không	Hội nghị RICE, tổ chức Online tại Đại học Thủ Dầu Một, Bình Dương, ngày 3-4/6/2020, ISSN: 2194-5357, in trong AISC (Springer), thuộc danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm hội nghị), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-15-7527-3_51	- Scopus		535-547	12/2020
69	Reinforcement Learning based Adaptive Optimal Strategy in Robotic Control Systems	2	Có	Hội nghị RICE, tổ chức Online tại Đại học Thủ Dầu Một, Bình Dương, ngày 3-4/6/2020, ISSN: 2194-5357, in trong AISC (Springer), thuộc danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm hội nghị), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-15-7527-3_90	- Scopus		941-951	12/2020

70	Study on Model Reduction Algorithm Based on Schur Analysis	4	Không	Hội nghị RICE, tổ chức Online tại Đại học Thủ Dầu Một, Bình Dương, ngày 3-4/6/2020, ISSN: 2194-5357, in trong AISC (Springer), thuộc danh mục Scopus (Q3) (Thời điểm hội nghị), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-15-7527-3_18	- Scopus		179-188	12/2020
71	Sliding Variable-based Online Adaptive Reinforcement Learning of Uncertain/Disturbed Nonlinear Mechanical Systems	4	Có	Journal of Control, Automation and Electrical Systems, ISSN: 2195-3880, https://link.springer.com/article/10.1007/s40313-020-00674-w	Tạp chí trong danh mục Q3, - ISI	2	32, 2, 281-290	04/2021
72	Finite Horizon Robust Nonlinear Model Predictive Control for Wheeled Mobile Robots	4	Có	Mathematical Problems in Engineering, ISSN: 1024-123X, https://www.hindawi.com/journals/mpe/2021/6611992/	Tạp chí trong danh mục Q3, - SCIE ***IF: 1.305***		2021 1-8	01/2021

73	Adaptive Reinforcement Learning Strategy with Sliding Mode Control for Unknown and Disturbed Wheeled Inverted Pendulum	2	Có	International Journal of Control and Automation Systems (IJCAS), ISSN: 1598-6446, https://link.springer.com/article/10.1007/s12555-019-0912-9	Tạp chí trong danh mục Q2, - SCIE ***IF: 3.314***	3	19, 2, 1139-1150	02/2021
74	Adaptive Reinforcement Learning enhanced Motion/Force Control Strategy for Multi-Robot Systems	3	Có	Mathematical Problems in Engineering, ISSN: 1024-123X, https://www.hindawi.com/journals/mpe/2021/5560277/	Tạp chí trong danh mục Q3, - SCIE ***IF: 1.305***		2021, 1-18	06/2021
75	Finite-Time Convergence for Bilateral Teleoperation Systems with Disturbance and Time-Varying Delays	3	Có	IET Control Theory & Applications, ISSN: 1751-8644, https://ietresearch.onlinelibrary.wiley.com/doi/10.1049/cth2.12155	Tạp chí trong danh mục Q1, - SCIE ***IF: 3.527***		15, 13, 1736-1748	05/2021

76	Online Actor-Critic Reinforcement Learning Control for Uncertain Surface Vessel Systems with External Disturbances	4	Có	International Journal of Control and Automation Systems (IJCAS), ISSN: 1598-6446, Có thư chấp nhận ngày 26/7/2021 về việc xuất bản trên Vol. 20, Doi: 10.1007/s12555-020-0809-7	Tạp chí trong danh mục Q2, - SCIE ***IF: 3.314***		Doi: 10.1007/s12555-	12/2021
77	Robust Adaptive Control of nonlinear switched Systems under external disturbances	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments (JMERD), ISSN: 1024-1752, https://jmerd.net/01-2021-412-421/	Tạp chí trong danh mục Q4, SJR = 0,19 - - Scopus		44, 1, 412-421	01/2021
78	On Robust Model Predictive Control of Disturbed Nonlinear Systems using Linear Matrix Inequalities	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments (JMERD), ISSN: 1024-1752, https://jmerd.net/02-2021-10-21/	Tạp chí trong danh mục Q4, SJR=0.19, - Scopus		44, 2, 10-21	02/2021

79	On Finite-Time Output Feedback Sliding Mode Control of a Elastic Multi-Motor System	5	Không	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPED), ISSN: 2088-8694, https://ijpeds.iaescore.com/index.php/IJPEDS/article/view/20752	Tạp chí trong danh mục Q2, SJR=0.32, - Scopus	1	12, 1, 10-19	03/2021
80	Adaptive Dynamic Programing Algorithm for Uncertain Nonlinear Switched Systems	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPED), ISSN: 2088-8694, https://ijpeds.iaescore.com/index.php/IJPEDS/article/view/20680	Tạp chí trong danh mục Q2, SJR = 0.32, - Scopus		12, 1, 551-557	03/2021
81	Q-Learning Algorithms in Control Design of Discrete-Time Linear Periodic Systems by Lifting Technique	2	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research (IJMERR), ISSN: 2278-0149	Tạp chí trong danh mục Q4, SJR=0.19, - Scopus		10, 11, 620-625	10/2021

82	Adaptive Reinforcement LearningMotion/Force Control of Multiple Uncertain Manipulators	4	Có	Hội nghị ICISN, tổ chức Online tại ĐH CN GT vận tải (Hà Nội), ngày 19,20/3/2021, LNNS (Springer), ISSN: 2367-3370, nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-16-2094-2_33	- Scopus		265-271	05/2021
83	Control Design for Two-Channel Missile Systems	3	Có	Hội nghị ICISN, tổ chức Online tại ĐH CN GT vận tải (Hà Nội), ngày 19,20/3/2021, LNNS (Springer), ISSN: 2367-3370, nằm trong danh mục Scopus (Q4), https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-981-16-2094-2_29	- Scopus		233-238	05/2021
84	Optimal Control for Robot-Environment Interaction in Robotic Systems	3	Có	Hội nghị RICE, tổ chức Online tại ĐH Thủ Dầu Một, Bình Dương, ngày 3-4/6/2021, được chấp nhận in trong LNEE (Springer) và đã báo cáo Online (3/6/2021), ISSN: 18761100, nằm trong danh mục Scopus (Q4)	- Scopus		Đã được chấp nhận	11/2021

85	Formation Controller and Reinforcement Learning Algorithm in Multiple Surface Vessels	4	Có	Hội nghị RICE, tổ chức Online tại ĐH Thủ Dầu Một, Bình Dương, ngày 3-4/6/2021, được chấp nhận in trong LNEE (Springer) và đã báo cáo Online (3/6/2021), ISSN: 18761100, nằm trong danh mục Scopus (Q4)	- Scopus		Đã được chấp nhận	11/2021
86	Sliding mode control strategy based lead screw control design in electromechanical tracking drive system	5	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPED), ISSN: 2088-8694, Đã được chấp nhận đăng ngày 19/7/2021, Vol. 12, No. 4, 2021	Tạp chí trong danh mục Q2, - Scopus		Đã được chấp nhận	12/2021
87	Điều khiển bám tàu mặt nước bất định mô hình và nhiễu ngoài thông qua bộ điều khiển học tăng cường thích nghi trực tuyến và RISE	3	Không	Tạp chí Nghiên cứu khoa học và Công nghệ Quân sự			74, 08, 10-21	07/2021

88	Robust Control Design for Wheeled Mobile Robotic Systems with Predictive Model	3	Có	Kỷ yếu ICERA, tổ chức tại ĐH Thái Nguyên, ngày 1-2/12/2021, được chấp nhận in trong LNEE (Springer) trước ngày báo cáo, ISSN: 1876-1100, nằm trong danh mục Scopus (Q4)	- Scopus		Đã được chập nhận	11/2021
89	Robust Control Design for Wheeled Mobile Robotic Systems with Predictive Model	4	Có	Kỷ yếu hội nghị AMAS 2021, tổ chức tại Hạ Long, ngày 4-7/11/2021, được chấp nhận in trong Lecture Notes in Mechanical Engineering (Springer) trước ngày báo cáo, ISSN: 2195-4364, nằm trong danh mục Scopus (Q4)	- Scopus		Đã được chấp nhận	11/2021
90	Robust model predictive kinematic tracking control with terminal region for wheeled robotic systems	2	Có	Automatika (Journal for Control, Measurement, Electronics, Computing and Communications), ISSN: 0005-1144, Nhà xuất bản: Taylor & Francis, SCIE-Q2	Tạp chí trong danh mục Q2, - SCIE ***IF: 1.156***		62, 3-4, 513-519	10/2021

- Trong đó, số lượng và thứ tự bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín mà ƯV là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS: 19 ([48] [50] [51] [52] [63] [64] [65] [71] [72] [73] [74] [75] [76] [77] [78] [80] [81] [86] [90])

7.1.b. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố ***(Dành cho các chuyên ngành thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự được quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg)***

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
Không có							

- Trong đó, số lượng và thứ tự bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà ƯV là tác giả chính sau PGS/TS:

7.2. 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	Tác giả chính/ đồng tác giả	Số tác giả
Không có					

- Trong đó, số bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế

TT	Tên tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu TDTT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
Không có					

- Trong đó, số tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình/dự án/đề tài nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ của cơ sở giáo dục đại học đã được đưa vào áp dụng thực tế:

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò ƯV (Chủ trì/ Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi Chú

Không có	

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

Được bổ nhiệm PGS chưa đủ 3 năm: thiếu (số lượng năm, tháng):

b) Hoạt động đào tạo

- Thâm niên đào tạo chưa đủ 6 năm (ƯV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng):

- Giờ giảng dạy

+ Giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp không đủ: thiếu (năm học/số giờ thiếu):

+ Giờ chuẩn giảng dạy không đủ: thiếu (năm học/số giờ thiếu):

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

+ Đã hướng dẫn chính 01 NCS đã có Quyết định cấp bằng TS (ƯV chức danh GS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 NCS được cấp bằng TS bị thiếu:

+ Đã hướng dẫn chính 01 HVCH/CK2/BSNT đã có Quyết định cấp bằng ThS/CK2/BSNT (ƯV chức danh PGS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 HVCH/CK2/BSNT được cấp bằng ThS/CK2/BSNT bị thiếu:

c) Nghiên cứu khoa học

- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ (ƯV chức danh GS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ bị thiếu:

- Đã chủ trì không đủ 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (ƯV chức danh PGS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở bị thiếu:

- Không đủ số CTKH là tác giả chính sau khi được bổ nhiệm PGS hoặc được cấp bằng TS:

+ Đối với ứng viên chức danh GS, đã công bố được: 03 CTKH ☐; 04 CTKH ☐

Đề xuất sách CKUT/chương sách của NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc ƯV không đủ 05 CTKH là tác giả chính theo quy định:

+ Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: 02 CTKH ☐

Đề xuất sách CKUT/chương sách NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc ƯV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định:

Chú ý: Đối với các chuyên ngành bí mật nhà nước thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự, các tiêu chuẩn không đủ về hướng dẫn, đề tài khoa học và công trình khoa học sẽ được bù bằng điểm từ các bài báo khoa học theo quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg.

d) Biên soạn sách phục vụ đào tạo (đối với ứng viên GS)

- Không đủ điểm biên soạn sách phục vụ đào tạo:

- Không đủ điểm biên soạn giáo trình và sách chuyên khảo:

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 23 tháng 10 năm 2021

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)