

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: Dương Minh Đức

2. Ngày tháng năm sinh: 24/08/1979; 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: Úc Kỳ, Phú Bình, Thái Nguyên

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): 166
tổ 20, phường Vĩnh Tuy, Hai Bà Trưng, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Khoa Tự Động Hóa, Trường Điện-
Điện tử, Đại học Bách khoa Hà Nội, 01 Đại Cồ Việt, Hai Bà Trưng, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0901992408;

E-mail: duc.duongminh@hust.edu.vn

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

Từ tháng, năm 11,2002 đến tháng, năm 11,2003: Giảng viên tại Trường Đại học Bách khoa Hà Nội

Từ tháng, năm 12,2003 đến tháng, năm 03,2009: học viên cao học, nghiên cứu sinh, nghiên cứu viên
sau tiến sỹ tại Đại học Công nghệ Toyohashi

Từ tháng, năm 04,2009 đến tháng, năm 07,2017: Giảng viên tại Trường Đại học Bách khoa Hà Nội

Từ tháng, năm 08,2017 đến tháng, năm 03,2019: nghiên cứu viên sau tiến sỹ tại Đại học Công nghệ
Toyohashi; Học viện Công nghệ Kanagawa

Từ tháng, năm 04,2019 đến tháng, năm 06,2023: Giảng viên tại Trường Đại học Bách khoa Hà Nội

Chức vụ hiện nay: Giảng viên, phó trưởng khoa; Chức vụ cao nhất đã qua: phó trưởng khoa

Cơ quan công tác hiện nay: Đại học Bách khoa Hà Nội

Địa chỉ cơ quan: 01 Đại Cồ Việt, Hai Bà Trưng, Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 02438696211

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): Đại học Bách khoa Hà Nội

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng TS [5] ngày 27 tháng 11 năm 2008, số văn bằng: 525, ngành: Kỹ thuật Điện tử - thông tin, chuyên ngành: Robotic

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Đại học Công nghệ Toyohashi, Nhật Bản

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: Đại học Bách khoa Hà Nội, Hội đồng I: Điện, Điện tử - Tự động hoá, Công nghệ thông tin, Toán học

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:

- Hướng nghiên cứu 1: Robot hỗ trợ phục hồi chức năng vận động các chi trên và chi dưới của con người.

- Hướng nghiên cứu 2: Điều khiển các hệ thống đa trục-robot

- Hướng nghiên cứu 3: Điều khiển chống rung cho các cơ cấu chuyển động

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 2 NCS bảo vệ thành công luận án TS;

- Đã hướng dẫn (số lượng) 4 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận án ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);

- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: 2 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 56 bài báo khoa học, trong đó 13 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;

- Số lượng sách đã xuất bản 1, trong đó 1 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 sỹ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	2011
2	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	2012
3	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	2013
4	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	2014
5	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	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:

Từ khi bắt đầu làm giảng viên tại trường Đại học Bách khoa Hà Nội tháng 11 năm 2002, đặc biệt là sau khi được cấp bằng tiến sỹ và trở về trường công tác đến nay tôi luôn hoàn thành tốt các nhiệm vụ giảng dạy và nghiên cứu được trường Đại học Bách khoa Hà Nội, bộ môn Tự động hóa Công nghiệp-Viện Điện (cũ) nay là khoa Tự động hóa, trường Điện-Điện tử giao cho. So sánh với các tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo, tôi tự đánh giá:

- Có đủ tiêu chuẩn của nhà giáo theo quy định của Luật Giáo dục và các văn bản hướng dẫn thực hiện.
- Trung thực, khách quan và hợp tác với đồng nghiệp trong hoạt động giảng dạy và nghiên cứu.
- Thường xuyên rèn luyện, học tập, nâng cao phẩm chất đạo đức và trình độ chuyên môn nhằm thực hiện tốt các nhiệm vụ giảng dạy và nghiên cứu được phân công.
- Có đủ trình độ chuyên môn, nghiệp vụ, phẩm chất đạo đức để giảng dạy, đào tạo và hướng dẫn sinh viên đại học, học viên cao học, nghiên cứu hoàn thành các luận văn, luận án trong lĩnh vực Tự động hóa.
- Có đủ năng lực trí tuệ để đề xuất và thực hiện các nhiệm vụ nghiên cứu khoa học công nghệ do cơ quan tổ chức có thẩm quyền giao. Tôi đã và đang tham gia với vai trò chủ nhiệm 02 đề tài cấp cơ sở. Trong quá trình làm nghiên cứu sau tiến sỹ tại Nhật Bản tôi đã tham gia thực hiện các đề tài nghiên cứu – chuyển giao công nghệ.
- Tôi đã vinh dự được nhận các danh hiệu chiến sỹ thi đua cấp cơ sở 05 năm liền.

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

- Tổng số năm thực hiện nhiệm vụ đào tạo: 12 năm 7 tháng
- 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 đề án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*)
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2015-2016		1	1	18	212		212/1024/270
2	2016-2017		2	5	13	166		166/760/270
3	2019-2020	1	1	2	18	347		347/647/270
03 năm học cuối								
4	2020-2021	1	1		12	242		242/585/270
5	2021-2022	1		2	3	321	45	366/532/270
6	2022-2023	1			8	222	70	292/536/270

(*) - 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: Nhật Bản năm 2008

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:

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước):

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

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	Tổng Thị Lý	X		X		06/2017 đến 05/2021	Đại học Bách khoa Hà Nội	12/04/2022
2	Lưu Thị Huế	X			X	06/2017 đến 05/2021	Đại học Bách khoa Hà Nội	10/02/2022
3	Nguyễn Đăng Tạo		X	X		09/2019 đến 06/2020	Đại học Bách khoa Hà Nội	18/09/2020
4	Phạm Lê Công		X	X		09/2019 đến 06/2020	Đại học Bách khoa Hà Nội	18/09/2020
5	Trần Hải Dương		X	X		09/2019 đến 12/2021	Đại học Bách khoa Hà Nội	17/03/2022
6	Nguyễn Văn Sơn		X	X		09/2019 đến 12/2021	Đại học Bách khoa Hà Nội	17/03/2022

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

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau 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 GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Điều khiển logic và PLC	GT	Nhà xuất bản Bách khoa Hà Nội, năm 2023	4	VC	(Chương 1-3 (trang 9-67), chương 7 (trang 192-231))	

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
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Nhận dạng mô hình dao động đa tần phục vụ xây dựng quỹ đạo chống rung	CN	T2011-100, cấp Cơ sở	8/4/2021 đến 15/12/2021	15/12/2011, xếp loại Tốt
2	Kết hợp bộ lọc và bộ điều khiển phân hồi vị trí cho chống rung các cơ cấu linh hoạt	CN	T2021-PC-002, cấp Cơ sở	1/8/2021 đến 31/01/2023	02/02/2023, xếp loại Đạt

- 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	Master-slave system with teleoperation for rehabilitation	5	Có	16th IFAC World Congress, 2005 IFAC Proceedings Volumes	- Scopus		38, 1, 48-53	07/2005
2	Teleoperation with haptic feedback by means of electromagnetic brake and deadband control for rehabilitation	3	Có	2006 IEEE International Conference on Control Applications, ISBN: 0-7803-9796-7	- Scopus		1331-1336	10/2006
3	Telerehabilitation Robot System with Haptic Feedback by Means of Brake and Deadband Control Towards Home Medical Welfare Support	4	Có	Transactions of the Institute of Systems, Control and Information Engineers (ISCIE), ISSN: 1342-5668	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		20, 7, 309-320	07/2007
4	Analysis and design of position-force	4	Có	17th IFAC World Congress, 2008, IFAC Proceedings	- Scopus		41, 2, 12715-12720	07/2008

	teleoperation with scattering matrix			Volumes, ISBN: 978-3-902661-00-5				
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
5	Rehabilitation System Using Teleoperation with Force-Feedback-Based Impedance Adjustment and EMG-Moment Model for Arm Muscle Strength Assessment	4	Có	Journal of Robotics and Mechatronics, ISSN: 0915-3942	có - ESCI <i>IF: Q2</i>		22, 1, 10-20	02/2010
6	Vibration Suppression Control of Three Inertial Systems	4	Có	Journal of Mechanical Engineering, ISSN: 1823-5514	có - Scopus <i>IF: Q4</i>		17, 2, 79-91	07/2020
7	Exponential Reaching Law Sliding Mode Control for Dual Arm Robots	4	Không	Journal of Engineering Science and Technology, ISSN: 1823-4690	có - ESCI <i>IF: Q3</i>		15, 4, 2841-2853	08/2020
8	Adaptive Hybrid Force/Position Control Using Neuro-Adaptive Observer For Dual-Arm Robot	3	Không	International Review of Automatic Control, ISSN: 1974-6095	có - Scopus <i>IF: Q3</i>		13, 6, 313-328	11/2020
9	Output Limitation Control for 4DOF Magnetic Bearings	4	Không	GMSARN International Journal, ISSN: 1905-9094	có - Scopus <i>IF: Q4</i>		14, 195-201	12/2020

10	Payload motion control for a varying length flexible gantry crane	3	Không	Automatika, ISSN: 0005-1144	có - SCIE <i>IF: 1.79, Q2</i>		62, 3-4, 520-529	10/2021
11	Combination of ADRC and Distributed Delays Shapers: Application for Position Control and Sway Reduction in Gantry Crane	4	Có	International Journal of Advanced Mechatronic Systems, ISSN: 1756-8420	có - Scopus <i>IF: Q4</i>		9, 3, 163-173	11/2021
12	Settling Time Optimization of a Critically Damped System with Input Shaping for Vibration Suppression Control	3	Có	Engineering Technology and Applied Science Research, ISSN: 2241-4487	có - ESCI		12, 5, 9388-9394	10/2022
13	Nonlinear Extended Observer-Based ADRC for a Lower-Limb PAM-Based Exoskeleton	7	Có	Actuators, ISSN: 2076-0825	có - SCIE <i>IF: 2.523, Q2</i>		11, 369	12/2022
14	Reference Response Based Time-Varying Vibration Suppression Control for	4	Có	Journal of Engineering Science and Technology, ISSN: 1823-4690	có - ESCI <i>IF: Q3</i>		18, 1, 604-623	02/2023

	Flexible Dynamic Systems							
15	An Adaptive Sliding Mode Controller for a PAM-based Actuator	5	Có	Engineering Technology and Applied Science Research, ISSN: 2241-4487	có - ESCI		13, 1, 10086-10092	02/2023
16	Adaptive Fuzzy Sliding Mode Control of An Actuator Powered by Two Opposing Pneumatic Artificial Muscles	5	Có	Scientific Reports, ISSN: 1300-0632	có - SCIE <i>IF: 4.997, Q1</i>		13, 8242	05/2023
17	Fast Terminal Sliding Mode Control for Dual Arm Manipulators	3	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics, ISSN: 2302-9285	có - Scopus <i>IF: Q3</i>		12, 3, 1447-1457	06/2023
18	Educational Project for Robotics and Mechatronics Using Tele-Control System Between National College of Technology and Toyohashi University of Technology	14	Không	Journal of Robotics and Mechatronics, ISSN: 0915-3942	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		21, 3, 384-393	06/2009

19	A Direct Lyapunov-Backstepping Approach for Stabilizing Gantry Systems with Flexible Cable	3	Không	Proceedings of Engineering and Technology Innovation, ISSN: 2413-7146	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		8, 15-22	04/2018
20	Điều khiển đập dao động tải trọng cho cầu trục	3	Không	Chuyên san điều khiển và tự động hóa, ISSN 1859-0551			15, 73-80	04/2016
21	Phương pháp điều khiển chống rung cho cầu trục tránh vật cản	3	Không	Tạp chí Nghiên cứu Khoa học và Công nghệ Quân sự, ISSN: 1859-1043		đặc san 07-2016, 187-195		07/2016
22	Online Calculation of Time Varying Gain to Stabilize the Bilateral Teleoperation System	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 2354-1083			115, 1-6	11/2016
23	A Gantry Crane control using ADRC and Input shaping	5	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 2354-1083			131, 25-30	11/2018
24	Application of truetime for wireless process control	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Đà Nẵng, ISSN: 1859-1531			18, 6, 6-10	06/2020
25	Adaptive Force/Position Control for Dual Arm System	3	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Đà Nẵng, ISSN: 1859-1531			18, 12, 1-7	12/2020

	Based on Neural Network Radial Basis Function without Using a Force Sensor							
26	Kết hợp bộ điều khiển ADRC và tạo dạng tín hiệu đầu vào để điều khiển chống rung ứng dụng cho robot thanh mềm	4	Không	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			1, 2, 3-8	06/2021
27	Điều khiển lực căng kết hợp bù thích nghi thành phần mô men quán tính lơ vật liệu sử dụng neural RBF cho hệ cuộn lại nhiều phân đoạn	5	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			2, 1, 8-16	08/2021
28	A Tension Observer and Neural Network Combination for Rewinding System	7	Không	Tạp chí nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự, ISSN: 1859-1043			Đặc san hội thảo quốc, 71-77	10/2021
29	Anti Sway and Position Control for Double Pendulum Crane using IS-ADRC Controller	3	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			3, 1, 3-9	06/2022
30	Ứng dụng bộ lọc thiết kế dựa trên tín hiệu đầu ra để	3	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển			3, 2, 82-87	10/2022

	giảm rung đồng của cầu trục			và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551				
31	Điều Khiển Tối Ưu Thời Gian Cho Cầu Trục Sử Dụng Phương Pháp Tạo Dạng Tín Hiệu Đầu Vào	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Đà Nẵng, ISSN: 1859-1531			21, 4, 62-67	04/2023
32	Điều khiển cuộn chiếu dựa trên thuật toán thích nghi Li-Slotine cho robot khớp mềm SEA	2	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			4, 1, 56-61	04/2023
33	Discrete Time Backstepping Sliding Mode Control for a 2-DOF PAM-Based Exoskeleton	5	Không	JST: Smart Systems and Devices, ISSN: 2734-9373			33, 2, 26-34	05/2023
34	Thiết kế bộ điều khiển mặt trượt đồng thích nghi cho hệ truyền động nhiều trục liên kết mềm	6	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			4, 2, 15-24	08/2023
35	EMG-moment model of human arm for rehabilitation robot system	3	Có	10th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision, 2008, ISBN: 978-1-4244-2286-9	- Scopus		190-195	12/2008

36	A novel stable teleoperation with haptic feedback by means of impedance adjustment via arbitrary time delay environment for rehabilitation	3	Có	18th IEEE International Conference on Control Applications, Part of 2009 IEEE Multi conference on Systems and Control, ISBN: 978-1-4244-4601-8	- Scopus		1744-1749	07/2009
37	Development of vibration suppression GUI tool based input preshaping control and its applications to wafer transfer robot and gantry loader systems	2	Có	2009 European Control Conference, ISBN: 978-3-9524173-9-3	- Scopus		5027-5032	08/2009
38	Teleoperation with time varying delay using scattering matrix and wave filter	3	Có	9th IFAC Symposium on Robot Control, IFAC Proceedings Volumes, ISBN: 978-3-902661-60-9	- Scopus		42, 16, 413-418	09/2009
39	Performance Improvement for Bilateral Teleoperation System with Variable Time Delay Communication	2	Có	9th Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering, ISBN: 978-604-93-8944-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		317-322	11/2016

40	Flatness Based Control of A Gantry Crane System with Limited Swing Angle	4	Không	9th Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering, ISBN: 978-604-93-8944-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		339-344	11/2016
41	Bilateral Teleoperation Control of Kagome Dancing Robot	3	Không	2018 IEEE International Conference on Intelligence and Safety for Robotics, ISBN: 978-1-5386-5547-4	- Scopus		128-133	08/2018
42	Human-Care Rounds Robot with Contactless Breathing Measurement	3	Không	2019 IEEE International Conference on Robotics and Automation, ISBN: 978-1-5386-6027-0	- Scopus		6172-6177	05/2019
43	A Modified Bouc-Wen Model of Pneumatic Artificial Muscles in Antagonistic Configuration	5	Không	2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems, ISBN: 978-1-7281-6530-1	- Scopus		157-161	12/2020
44	Trajectory planning for dual arm robot system in consideration of the system controller	3	Không	2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems, ISBN: 978-1-7281-6530-1	- Scopus		33-38	12/2020
45	A Combination of Distributed Delays Shapers	4	Không	2020 International Conference on Advanced	- Scopus		124-128	12/2020

	and ADRC for Gantry Crane Control			Mechatronic Systems, ISBN: 978-1-7281-6530-1				
46	Web Tension Observer Based Control for Single-Span Roll to Roll Systems	4	Không	Proceedings of International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2020, ISBN: 978-3-030-64719-3	- Scopus		874-882	12/2020
47	An Output Observer Integrated Dynamic Surface Control for a Web Handing Section	7	Không	Proceedings of International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2021 (ISBN: 978-3-030-92574-1)	- Scopus		150-157	12/2021
48	Physical Therapy Exercise Design for Lower Limb Rehabilitation Robot Using Character's Animation Clips	5	Có	Proceedings The International Conference on Intelligent Systems & Networks, ICISN 2022, ISBN: 978-981-19-3394-3	- Scopus		260-269	03/2022
49	Active Disturbance Rejection Control of an Antagonistic Muscle	6	Không	Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2022,	- Scopus		150-156	12/2020

				ISBN: 978-3-031-22200-9				
50	Điều khiển chống rung cho cơ cấu vận chuyển chất lỏng sử dụng phương pháp Hybrid Shape	3	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về điều khiển và tự động hóa, VCCA 2015, ISBN: 978-604-913-429-6			21-26	11/2015
51	So sánh các thuật toán Điều khiển chống rung cho cầu trục dạng con lắc kép	4	Có	Hội nghị-triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			240-246	04/2022
52	Vibration suppression control of crane with varying rope length using modified input preshaping	4	Có	Hội nghị-triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			247-252	04/2022
53	Backstepping Integral Sliding Mode Control With Tension Sensorless for Multi-shaft Coating Systems	6	Không	Hội nghị-triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			319-323	04/2022
54	Gantry Crane Control Using Output Based Filter and ADRC	5	Có	Hội nghị-triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			585-590	04/2022
55	Ứng Dụng Kinect V2 Xây	6	Không	Hội nghị-triển lãm quốc tế lần thứ 6 về			761-769	04/2022

	Dụng Quỹ Đạo Mẫu Cho Robot Phục Hồi Chức Năng			điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2				
56	Phát triển chức năng di chuyển tự động cho robot trợ giúp di động	3	Có	Hội nghị-triễn lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			818-824	04/2022

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà UV là tác giả chính sau PGS/TS: 9 ([5] [6] [11] [12] [13] [14] [15] [16] [17])

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 (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà UV là tác giả chính sau PGS/TS: 0

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 lượng (ghi rõ các số TT) bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau PGS/TS:

7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế (đối với ngành Văn hóa, nghệ thuật, thể dục thể thao)

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 lượng (ghi rõ các số TT) tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau PGS/TS:

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 KH&CN	Vai trò UV (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 không đủ so với quy định, đề xuất công trình khoa học (CTKH) thay thế*:

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 (UV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng):

- Giờ giảng dạy

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

+ Giờ chuẩn giảng dạy quy đổi không đủ, còn 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 (UV 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 (UV 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 (UV 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 (UV 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 UV 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 UV 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 06 tháng 07 năm 2023

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)