

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 tự động

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Hồng Quang

2. Ngày tháng năm sinh: 17/05/1984; 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: Quang Minh, Mê Linh, Hà Nội

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Tổ 7, Phường Đồng Quang, Thành phố Thái Nguyên

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Nguyễn Hồng Quang; Khoa Công nghệ Cơ Điện và Điện tử, Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên. Số 666 Đường 3-2, P.Tích Lương, TP Thái Nguyên - Tỉnh Thái Nguyên. Điện thoại: 0963822559

Điện thoại nhà riêng: 0963822559; Điện thoại di động: 0982092013;

E-mail: quang.nguyenhong@tnut.edu.vn

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

Từ tháng, năm 08,2007 đến tháng, năm 09,2020: Giảng viên tại Bộ môn Tự Động Hóa; Khoa Điện; Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp; Đại học Thái Nguyên.

Từ tháng, năm 09,2020 đến tháng, năm 06,2023: Giảng viên tại Bộ môn Công nghệ Kỹ thuật Điện, Điện tử; Khoa Công nghệ Cơ Điện và Điện tử; Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên.

Chức vụ hiện nay: Giảng viên; Chức vụ cao nhất đã qua: Giảng viên

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Công nghệ Kỹ thuật Điện, Điện tử; Khoa Công nghệ Cơ Điện và Điện tử; Đại học Kỹ thuật Công Nghiệp; Đại học Thái Nguyên.

Địa chỉ cơ quan: Số 666 Đường 3-2, P.Tích Lương, TP Thái Nguyên - Tỉnh Thái Nguyên.

Điện thoại cơ quan: 02083847145

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): Không

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 20 tháng 06 năm 2007, số văn bằng: ĐĐ 0000956, ngành: Tự động hóa xí nghiệp công nghiệp, chuyên ngành: Tự động hóa xí nghiệp công nghiệp

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 15 tháng 06 năm 2012, số văn bằng: M000603, ngành: Điều khiển và Tự động hóa, chuyên ngành: Điều khiển và 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 16 tháng 09 năm 2019, số văn bằng: A0164, ngành: Kỹ thuật Điện, Điện tử và Viễn thông, chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên, 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: Đại học Thái Nguyên

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 truyền động điện và điện tử công suất
- Điều khiển chuyển động
- Nghiên cứu, Ứng dụng thuật toán giảm bậc mô hình trong điều khiển
- Ứng dụng Vi điều khiển trong các hệ thống thực nghiệm

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) 2 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: 3 cấp Cơ sở; 2 cấp Khác;

- Đã công bố (số lượng) 70 bài báo khoa học, trong đó 58 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	Bằng khen của Bộ trưởng bộ Giáo dục và đào tạo	QĐ số 4494/QĐ-BGDĐT ngày 19/11/2019 của bộ trưởng bộ Giáo dục và đào tạo	2019
2	Giấy khen của Giám đốc Đại học Thái Nguyên	QĐ số 55/QĐ-ĐHTN ngày 12/01/2021 của của Giám đốc Đại học Thái Nguyên	2021
3	Giấy khen của Giám đốc Đại học Thái Nguyên	QĐ số 84/QĐ-ĐHTN ngày 19/01/2022 của của Giám đốc Đại học Thái Nguyên	2022
4	Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Số 1757/QĐ-ĐHKTCN, ngày 08/7/2022, trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp	2022

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:

Trong suốt thời gian làm cán bộ giảng dạy tại Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp - Đại học Thái Nguyên, tôi luôn phấn đấu, rèn luyện để thực hiện đúng, đầy đủ các nhiệm vụ của của nhà giáo, cụ thể như sau:

a, Về tư tưởng và phẩm chất đạo đức:

Tôi luôn 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, luôn giữ chuẩn mực đạo đức người giảng viên. Có lối sống lành mạnh, giản dị, trung thực, có tinh thần trách nhiệm cao trong mọi công việc, phối hợp đoàn kết giúp đỡ đồng nghiệp cùng hoàn thành nhiệm vụ. Tôi luôn có ý thức giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự của nhà giáo; tôn trọng, đối xử công bằng với người học; bảo vệ các quyền, lợi ích chính đáng của người học.

b, Về giảng dạy và đào tạo:

Tôi luôn tự ý thức nỗ lực cập nhật bài giảng theo từng năm học, cố gắng truyền đạt dễ hiểu lượng kiến thức chuyên môn cho người học, động viên khích lệ sinh viên tham gia vào các đề tài khoa học thông qua đó sinh viên vận dụng được các kiến thức của môn học trong giải quyết các vấn đề kỹ thuật được đặt ra trong thực tế. Tôi luôn chấp hành nghiêm chỉnh sự phân công giảng dạy của Bộ môn, của Khoa chuyên môn, khối lượng giảng dạy của tôi thường vượt định mức giờ giảng/năm.

c, Về nghiên cứu khoa học:

Tôi luôn ý thức được rằng trong môi trường đại học nhiệm vụ nghiên cứu khoa học luôn luôn phải song hành với nhiệm vụ giảng dạy nhằm mục đích củng cố và nâng cao kiến thức chuyên môn, hướng tới hội nhập quốc tế về trình độ khoa học và công nghệ. Do vậy, tôi không ngừng phấn đấu học tập và tự cập nhật kiến thức chuyên môn và luôn luôn chủ động trong các hoạt động nghiên cứu của mình. Tôi thường xuyên chủ trì, tham gia các đề tài nghiên cứu khoa học ở các cấp và công bố kết quả nghiên cứu khoa học trong các hội nghị, tạp chí trong và ngoài nước; chủ động trao đổi và cùng hợp tác với các đồng nghiệp cùng chuyên môn; không ngừng học hỏi từ đồng nghiệp thông qua sự trao đổi phản biện trong quá trình làm việc.

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: 15 năm 8 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	SDH	
1	2017-2018				5	30		30/184.98/81
2	2018-2019				6	153		153/329.65/270
3	2019-2020				10	224.5		224.5/450.82/270
03 năm học cuối								
4	2020-2021				7	135		135/523.2/290
5	2021-2022			2	15	203.25		203.25/442.67/290
6	2022-2023	1			6	231		231/427.1/217.5

(*) - 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:

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

d) Đối tượng khác ; Diễn giải: Sử dụng tốt Tiếng anh trong hoạt động chuyên môn. Tham gia phản biện cho các tạp chí ISI/Scopus. Tham gia điều hành, làm chủ tọa tại các hội thảo quốc tế được bảo trợ bởi Springer.

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	Trần Thế Toán		X	X		10/2021 đến 04/2022	Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên	25/07/2022

2	Trần Thị Trang		X	X		10/2021 đến 04/2022	Đại học Kỹ thuật Công nghiệp, Đại học Thái Nguyên	25/07/2022
---	----------------	--	---	---	--	---------------------------	--	------------

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	Mô hình và Điều khiển Robot Công nghiệp	TK	NHÀ XUẤT BẢN ĐẠI HỌC QUỐC GIA HÀ NỘI, năm 2021	2	VC	(Trang: 159- 350)	

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	Nghiên cứu hệ điều khiển hai trục của trạm phát điện mặt trời di động đảm bảo luôn nhận được công suất cực đại	CN	T2011-07, cấp Cơ sở	07/05/2011 đến 30/12/2011	23-12-2011/Khá
2	Nghiên cứu thiết kế bộ điều khiển biến đổi DC-DC (boost converter) sử dụng trong hệ thống phát điện chạy sức gió công suất nhỏ	CN	KĐ-T2012-60, cấp Cơ sở	31/01/2012 đến 30/11/2012	29-11-2012/Khá
3	Nghiên cứu các phương pháp điều khiển phi tuyến cho động cơ tuyến tính đồng bộ kích thích vĩnh cửu	CN	T2017-B08, cấp Cơ sở	24/10/2017 đến 24/09/2018	21-02-2019/Xuất sắc
4	Nghiên cứu hệ điều khiển chuyển động tuyến tính sử dụng động cơ Polysolenoid	CN	ĐH2015-TN02-05, cấp Khác	12/10/2015 đến 31/05/2017	26-04-2018/Đạt; Đề tài cấp Đại học Thái Nguyên được coi là tương đương cấp bộ theo thông tư số 08/2014/TT-BGDĐT
5	Nâng cao chất lượng mô hình hóa dùng trong điều khiển cho hệ truyền động sử dụng động cơ tuyến tính kích thích vĩnh cửu dạng hình ống	CN	ĐH2018-TN02-03, cấp Khác	01/03/2018 đến 28/02/2020	29-10-2020/Đạt; Đề tài cấp Đại học Thái Nguyên được coi là tương đương cấp bộ theo thông tư số 08/2014/TT-BGDĐT

- 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	Flatness Based Control Structure for Polysolenoid Permanent Stimulation Linear Motors	6	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (IJEEE) ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	13	3, 12, 29-35	12/2016
2	Design an Exact Linearization Controller for Permanent Stimulation Synchronous Linear Motor Polysolenoid	6	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (IJEEE) ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	11	4, 1, 7-13	01/2007
3	Multi Parametric Programming and Exact Linearization based Model Predictive Control of a Permanent Magnet Linear	4	Có	2017 International Conference on System Science and Engineering, ICSSE 2017; Ho Chi Minh City; Viet Nam; 21 July 2017 through 23 July 2017; Category numberCFP1746J-ART; Code 130851	ISI/Scopus Proceeding - Scopus	10	2017, 8030975, 743-747	07/2017

	Synchronous Motor							
4	Multi-Parametric Programming based Model Predictive Control for Tracking Control of Polysolenoid Linear Motor	4	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa ISSN: 1859-0551		10	19, 31-37	08/2017
5	Mô hình hóa động cơ tuyến tính dạng ống có xét đến hiệu ứng đầu cuối và vấn đề điều khiển	4	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa ISSN: 1859-0551			20, 67-75	12/2017
6	A laguerre model-based model predictive control law for permanent magnet linear synchronous motor	4	Không	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC, volume 672) ISSN: 2194-5357	ISI/Scopus Proceeding - Scopus IF: Q3- Tại thời điểm đăng bài	11	672, 304-313	03/2018
7	Min Max Model Predictive Control for Polysolenoid Linear Motor	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive System (IJPEDS) ISSN: 2088-8694	- Scopus IF: Q2- Tại thời điểm đăng bài	18	9, 4, 1666-1675	12/2018
8	A new approach of a	3	Có	Lecture Notes in Networks and	ISI / Scopus Proceeding.	2	2019, 63, 55-62	01/2019

	tube based output feedback model predictive control: Control design for 2D overhead crane			Systems (LNNS,volume 63) eISSN: 2367-3389; ISSN:2367-3370.	- Scopus <i>IF: Q4</i>			
9	Adaptive Control to Load Disturbance for Brushless DC Motor Operates at Low Speed	4	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS,volume 63) eISSN: 2367-3389; ISSN:2367-3370.	ISI / Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4</i>		2019, 63, 132-140	01/2019
10	An Adaptive Backstepping Trajectory Tracking Control of a Tractor Trailer Wheeled Mobile Robot	4	Không	International Journal of Control, Automation, and Systems (IJCAS) Electronic ISSN: 2005-4092;	ISI Journal - SCIE <i>IF: IF: 2.666, Q2</i>	92	17, 2, 465-473	01/2019
11	Tube Based Robust Model Predictive Control for an Inverted Pendulum Via Solving Linear Matrix Inequalities	4	Có	ICMRE'19: Proceedings of the 5th International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering ISBN: 978-1-4503-6095-1	ISI / Scopus Proceeding. - Scopus	1	2019, 69-72	02/2019

12	Cascade Motion/Force Control Strategy of nonholonomic Wheeled Mobile Robotic Systems	4	Có	ICMRE'19: Proceedings of the 5th International Conference on Mechatronics and Robotics Engineering ISBN: 978-1-4503-6095-1	ISI / Scopus Proceeding - Scopus	3	2019, 118-122	02/2019
13	Vibration Suppression Control of a Flexible Gantry Crane System with Varying Rope Length	3	Không	Journal of Control Science and Engineering. ISSN: 1687-5249 (Print) ISSN: 1687-5257 (Online)	ISI Journal - ESCI <i>IF</i> : <i>Q3</i>	7	2019, 9640814, 1-8	02/2019
14	Multi parametric model predictive control based on laguerre model for permanent magnet linear synchronous motors	4	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN 2088-8708, e-ISSN 2722-2578	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : <i>Q2- Tại thời điểm đăng bài</i>	20	9, 2, 1067-1077	04/2019
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
15	MODELING AND DYNAMIC SIMULATION OF ROBOT IRB 120 BASED ON	4	Có	TNU Journal of Science and Technology - Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Thái Nguyên (ISSN 1859-2171, 2374-	- ACI	1	203, 10, 59-65	10/2019

	SIMSCAPE MULTIBODY			9098; e-ISSN 2615-9562)				
16	Speed Control of Induction Motor on C2000 DSP Platform	1	Có	Review of Information Engineering and Applications Online ISSN: 2409-6539 Print ISSN: 2412-3676	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		6, 2, 29-36	12/2019
17	Influence of Initial Conditions on Motion Behaviors of Robot Arms	2	Có	International Journal of Engineering Research and Technology. ISSN 0974-3154	Scopus Journal - Scopus IF: Q3- Tại thời điểm đăng bài		12, 12, 2185-2190	12/2019
18	Building a Magnetic Flux Model of Induction Motors and Testing on Hardware Systems Using DSP C2000	5	Có	International Journal of Engineering Research and Technology. ISSN 0974-3154	Scopus Journal - Scopus IF: Q3- Tại thời điểm đăng bài		12, 12, 2294-2297	12/2019
19	A New Approach to Control Both Rotation Speed and Axial Rotor Position of Axial Flux Permanent Magnet Motor Base on Sliding Mode Control	2	Có	International Journal of Engineering Research and Technology. ISSN 0974-3154	Scopus Journal - Scopus IF: Q3- Tại thời điểm đăng bài		12, 12, 2815-2820	12/2019

	Combining with PID Control							
20	Nonlinear Backstepping-Sliding Mode Control of Electro-Hydraulic Systems	6	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS,volume 104) eISSN: 2367-3389; ISSN:2367-3370	Scopus Proceeding. - Scopus IF: Q4		2020, 104, 512-519	01/2020
21	Robust Model Predictive Control Based Kinematic Controller for Nonholonomic Wheeled Mobile Robotic Systems	5	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS,volume 104) eISSN: 2367-3389; ISSN:2367-3370	Scopus Proceeding - Scopus IF: Q4	1	2020, 104, 628-635	01/2020
22	On tracking control problem for polysolenoid motor model predictive approach	4	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN 2088-8708, e-ISSN 2722-2578	Scopus Journal - Scopus IF: Q2- Tại thời điểm đăng bài	15	10, 1, 849-855	01/2020
23	Observer-Based Tracking Control for Polysolenoid Linear Motor with Unknown Disturbance Load	1	Có	Actuators; ISSN: 2076-0825	ISI Journal - SCIE IF: IF: 2.523; Q2	9	9, 1, 1-13	03/2020

24	Application of Linear Motor in Industry	6	Có	Journal of Scientific and Engineering Research. ISSN: 2394-2630	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		7, 4, 170-176	04/2020
25	Dynamic Modelling of 3-RUS Spatial Parallel Robot Manipulator	4	Có	Review of Computer Engineering Research Online ISSN: 2410-9142 Print ISSN: 2412-4281	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		7, 1, 20-26	04/2020
26	Reduced order of the unstable system using balanced truncation algorithm based on continuous-discrete mapping and its application to control	2	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments	Scopus Journal - Scopus IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài		43, 6, 299-307	06/2020
27	Balancing Control of Two-Wheel Bicycle Problems	2	Có	Mathematical Problems in Engineering; ISSN: 1024-123X (Print) ISSN: 1563-5147 (Online)	ISI Journal - SCIE IF: Q3- Tại thời điểm đăng bài	14	2020, 6724382, 1-12	07/2020
28	On backstepping control of an uncertain holonomic constrained manipulator	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments ISSN: 1024-1752	Scopus Journal - Scopus IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài		43, 7, 478-484	07/2020

29	Experiment based comparative analysis of stator current controllers using predictive current control and proportional integral control for induction motors	4	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics (BEEI), ISSN: 2089-3191, e-ISSN: 2302-9285	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : <i>Q3</i>	5	9, 4, 1662-1669	08/2020
30	Exponential reaching law sliding mode control for dual arm robots	4	Có	JESTEC (Journal of Engineering Science and Technology); ISSN: 1823-4690	ISI Journal - ESCI <i>IF</i> : <i>Q3</i>	4	15, 4, 2841-2853	08/2020
31	On Stability of Perturbed Nonlinear Switched Systems with Adaptive Reinforcement Learning	4	Có	Energies; ISSN: 1996-1073	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>IF</i> : 3.252; <i>Q2</i> - <i>Tại thời điểm đăng bài. [Tại thời điểm hiện tại là Q1]</i>	6	13, 19, 1-19	11/2020
32	Application of Fuzzy Control Algorithm to Start a Large - Capacity Synchronous Motor	4	Có	2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD); November 27-28, 2020 • Ho	Scopus Proceeding - Scopus	1	2020, 9303060, 574-581	11/2020

				Chi Minh City, Vietnam Part Number: CFP20K53-ART ISBN: 978-1-7281- 9982-5				
33	Adaptive dynamic programming based optimal control for a robot manipulator	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS), p-ISSN: 2088-8694, e-ISSN 2722-256X	Scopus Journal - Scopus IF: Q2- <i>Tại thời điểm đăng bài</i>	7	11, 3, 1123-1131	11/2020
34	Model reduction in schur basic with pole retention and H2 norm error bound	2	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments ISSN: 1024-1752	Scopus Journal - Scopus IF: Q4- <i>Tại thời điểm đăng bài</i>	10	44, 1, 279-293	12/2020
35	Position control of a pneumatic valve using nonlinear model predictive control based on Kalman filter	3	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments ISSN: 1024-1752	Scopus Journal - Scopus IF: Q4- <i>Tại thời điểm đăng bài</i>		44, 1, 265-278	12/2020
36	Radial basis function neural network control for parallel spatial robot	3	Có	TELKOMNIKA (Telecommunication Computing Electronics and Control) ISSN:	Scopus Journal - Scopus IF: Q3		18, 6, 3191-3201	12/2020

				1693-6930, e-ISSN: 2302-9293				
37	A Common-Ground Single-Phase Boost Inverter with Suppressed Double-Frequency Ripple for Photovoltaic Applications	6	Không	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS,volume 178) eISSN: 2367-3389 Print ISSN:2367-3370	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4</i>		2021, 178, 7-12	01/2021
38	A High Step-up DC-DC Converter with Semiconductor Voltage Stress Reduction	6	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS,volume 178) eISSN: 2367-3389 Print ISSN:2367-3370	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4</i>		2021, 178, 13-19	01/2021
39	Study on Model Reduction Algorithm Based on Schur Analysis	4	Có	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC,volume 1254) Electronic ISSN:2194-5365; Print ISSN: 2194-5357	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài</i>	3	2021, 1254, 179-188	01/2021
40	Output Feedback Adaptive Reinforcement Learning Tracking Control for Wheel Inverted	4	Có	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC,volume 1254) Electronic ISSN:2194-5365; Print ISSN: 2194-5357	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài</i>		2021, 1254, 535-547	01/2021

	Pendulum Systems							
41	Reinforcement Learning Based Adaptive Optimal Strategy in Robotic Control Systems	2	Có	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC,volume 1254) Electronic ISSN:2194-5365; Print ISSN: 2194-5357	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài</i>		2021, 1254, 941-951	01/2021
42	Sliding Mode Control Based Output Feedback Adaptive Dynamic Programming Algorithm for Uncertain Wheel Inverted Pendulum Systems	2	Có	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC,volume 1254) Electronic ISSN:2194-5365; Print ISSN: 2194-5357	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4- Tại thời điểm đăng bài</i>		2021, 1524, 963-972	01/2021
43	Robust Adaptive Control of nonlinear switched Systems under external disturbances	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments ISSN: 1024-1752	Scopus Journal - Scopus <i>IF: Q4 - Tại thời điểm đăng bài</i>	1	44, 1, 412-421	01/2021
44	Finite Horizon Robust Nonlinear Model Predictive	4	Có	Mathematical Problems in Engineering ISSN: 1024-123X (Print)	ISI Journal - SCIE <i>IF: ISI(SCIE) tại thời</i>	7	2021, 6611992, 1-8	01/2021

	Control for Wheeled Mobile Robots			ISSN: 1563-5147 (Online)	<i>điểm đăng bài; Q2</i>			
45	On robust model predictive control of disturbed nonlinear systems using linear matrix inequalities	4	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments ISSN: 1024-1752	Scopus Journal - Scopus IF: <i>Q4- Tại thời điểm đăng bài</i>		44, 2, 10-21	02/2021
46	On Robust Control of Permanent Magnet Synchronous Generators Using Robust Integral of Error Sign	4	Có	Advances in Intelligent Systems and Computing (AISC, volume 1284) Electronic ISSN: 2194-5365; Print ISSN: 2194-5357	Scopus Proceeding - Scopus IF: <i>Q4 – Tại thời điểm đăng bài</i>	1	2021, 1284, 156-166	02/2021
47	Application of model reduction for robust control of self-balancing two-wheeled bicycle	3	Có	TELKOMNIKA (Telecommunication, Computing, Electronics and Control) ISSN: 1693-6930, e-ISSN: 2302-9293	Scopus Journal - Scopus IF: <i>Q3</i>	6	19, 1, 252-264	02/2021
48	Experiment-based Comparative Analysis of Nonlinear Speed Control Methods for	4	Có	Journal of Engineering and Technological Sciences ISSN: 2337-5779, E-ISSN: 2338-5502	ISI Journal - ESCI IF: <i>Q3</i>		53, 2, 359-377	03/2021

	Induction Motors							
49	On finite-time output feedback sliding mode control of an elastic multi-motor system	5	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS), p-ISSN: 2088-8694, e-ISSN 2722-256X	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : Q3	5	12, 1, 10-19	03/2021
50	Adaptive dynamic programming algorithm for uncertain nonlinear switched systems	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS), p-ISSN: 2088-8694, e-ISSN 2722-256X	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : Q3	1	12, 1, 551-557	03/2021
51	Design Low-Order Robust Controller for Self-Balancing Two-Wheel Vehicle	2	Có	Mathematical Problems in Engineering ISSN: 1024-123X (Print) ISSN: 1563-5147 (Online)	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>ISI(SCIE) Tại thời điểm xuất bản; Q2</i>	2	2021, 6693807, 1-22	04/2021
52	Model reduction of unstable systems based on balanced truncation algorithm	2	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN 2088-8708, e-ISSN 2722-2578	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : Q2- <i>Tại thời điểm đăng bài</i>	2	11, 3, 2045-2053	06/2021
53	Model Order Reduction Algorithm Based on Preserving	2	Có	International Journal of Control, Automation, and Systems (IJCAS); eISSN: 2005-4092; pISSN:1598-6446;	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>IF:2.964; Q2</i>	6	19, 6, 2047-2058	06/2021

	Dominant Poles							
54	Continuous Control Set Model Predictive Control for Polysolenoid Linear Motor	2	Có	Turkish Journal of Computer and Mathematics Education; ISSN: 1609-4653	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		12, 13, 2473-2478	06/2021
55	Dead-beat Control for Polysolenoid Linear Motor	3	Có	Turkish Journal of Computer and Mathematics Education; ISSN: 1609-4653	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		12, 13, 3293-3299	06/2021
56	Tracking Control for Polysolenoid Linear Motor Base-On Model Predictive Controller: A Comparative Study of Finite Control Set and Continuous Control Set	1	Có	Turkish Journal of Computer and Mathematics Education; ISSN: 1609-4653	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		12, 13, 4851-4360	06/2021
57	Flocking control for two-dimensional multiple agents with limited communication ranges	5	Không	International Journal of Control Print ISSN: 0020-7179 Online ISSN: 1366-5820	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>IF</i> :2.102; <i>Q2</i>		94, 9, 2411-2418	09/2021

58	Design low order robust controller for the generator's rotor angle stabilization pss system	3	Có	Emerging Science Journal (ESJ); ISSN: 2610-9182	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : <i>Q1</i>	4	5, 5, 598-618	10/2021
59	Robust model predictive kinematic tracking control with terminal region for wheeled robotic systems	2	Có	Automatika; Print ISSN: 0005-1144 Online ISSN: 1848-3380	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>IF: 1.301</i> ; <i>Q2</i>	3	62, 3-4, 513-519	10/2021
60	Payload motion control for a varying length flexible gantry crane	3	Có	Automatika; Print ISSN: 0005-1144 Online ISSN: 1848-3380	ISI Journal - SCIE <i>IF</i> : <i>IF: 1.301</i> ; <i>Q2</i>		62, 3-4, 520-529	10/2021
61	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. ISSN: 2278-0149	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : <i>Q3</i>	1	10, 11, 620-625	11/2021
62	Impact analysis of actuator torque degradation on the IRB 120 robot	3	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN 2088-	Scopus Journal - Scopus <i>IF</i> : <i>Q2- Tại thời điểm đăng bài</i>	3	11, 6, 4850-4864	12/2021

	performance using Simscape-based model			8708, e-ISSN 2722-2578				
63	Robust Control Design for Wheeled Mobile Robotic Systems with Predictive Model	3	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS, volume 366) eISSN: 2367-3389; pISSN: 2367-3370	Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4</i>	3	2022, 366, 834-842	01/2022
64	PSO based Hybrid PID-FLC Sugeno Control for Excitation System of Large Synchronous Motor	4	Không	Emerging Science Journal. ISSN: 2610-9182	Scopus Journal - Scopus <i>IF: Q1</i>	3	6, 2, 201-216	02/2022
65	A sensorless approach for tracking control problem of tubular linear synchronous motor	3	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), ISSN 2088-8708, e-ISSN 2722-2578	Scopus Journal - Scopus <i>IF: Q3</i>		12, 3, 2393-2404	06/2022
66	State of Charge Estimation of the Lithium-Ion Battery Pack Based on Two Sigma-	4	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS, volume 445) eISSN: 2367-3389; pISSN: 2367-3370;	ISI/Scopus Proceeding - Scopus <i>IF: Q4</i>		2023, 445, 427-442	01/2023

	Point Kalman Filters							
67	Optimal Control for Robot-Environment Interaction in Robotic Systems	4	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS, volume 445) eISSN: 2367-3389; pISSN: 2367-3370;	ISI / Scopus Proceeding. - Scopus <i>IF: Q4</i>		2023, 445, 501-507	01/2023
68	Formation Controller and Reinforcement Learning Algorithm in Multiple Surface Vessels	4	Có	Lecture Notes in Networks and Systems (LNNS, volume 445) eISSN: 2367-3389; pISSN: 2367-3370;	ISI / Scopus Proceeding. - Scopus <i>IF: Q4</i>		2023, 445, 529-535	01/2023
69	Robust Optimal Controller for Two-wheel SelfBalancing Vehicles Using Particle Swarm Optimization	5	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149	Scopus Journal - Scopus <i>IF: Q3</i>	1	12, 1, 16-22	01/2023
70	Balanced Truncation Approach for Unstable Continuous Systems Based on Mapping	2	Có	Journal of Advances in Information Technology; ISSN: 1798-2340	ISI Journal - ESCI <i>IF: Q3</i>		14, 2, 271-283	03/2023

- 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: 46 ([17] [18] [19] [20] [21] [22] [23] [26] [27] [28] [29] [30] [31] [32] [33] [34] [35] [36] [38] [39] [40] [41] [42] [43] [44] [45] [46] [47] [48] [49] [50] [51] [52] [53] [58] [59] [60] [61] [62] [63] [65] [66] [67] [68] [69] [70])

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 KHCN	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.

**Thành phố Thái Nguyên, ngày 06 tháng 07
năm 2023**

**Người đăng ký
(Ký và ghi rõ họ tên)**