

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 Xuân Chiêm

2. Ngày tháng năm sinh: 22/06/1983; 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: Ninh Dân, Thanh Ba, Phú Thọ

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): P606, CT36B, Trịnh Đình Cửu, Định Công, Hoàng Mai, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): P606, CT36B, Trịnh Đình Cửu, Định Công, Hoàng Mai, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0966040231;

E-mail: chiemnx@mta.edu.vn

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

Từ 09/2001 đến 10/2003: Học viên tại Học viện Kỹ thuật quân sự

Từ 11/2003 đến 06/2009: Sinh viên tại Học viện Công nghệ quốc gia Voronez

Từ 07/2009 đến 11/2009: Học viên tại Đoàn 871 Bộ Quốc phòng

Từ 12/2009 đến 05/2012: Nghiên cứu sinh tại Đại học Tổng hợp kỹ thuật Quốc gia Sông Đông

Từ 06/2012 đến 07/2012: Học viên tại Đoàn 871 Bộ Quốc phòng

Từ 08/2012 đến 08/2017: Giảng viên tại Bộ môn Tự động và Kỹ thuật tính, Khoa Kỹ thuật điều khiển, Học viên Học viện Kỹ thuật quân sự

Từ 09/2017 đến 09/2018: Trợ lý tại Phòng kỹ thuật, Nhà máy A31, Quân chủng Phòng không Không quân

Từ 10/2018 đến 06/2024: Giảng viên tại Bộ môn Tự động và Kỹ thuật tính, Viện Tên lửa và Kỹ thuật điều khiển, Học viên Học viện Kỹ thuật quân sự

Chức vụ hiện nay: Chủ nhiệm Bộ môn; Chức vụ cao nhất đã qua: Chủ nhiệm Bộ môn

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Tự động và Kỹ thuật tính, Khoa Kỹ thuật điều khiển, Học viên Học viện Kỹ thuật quân sự

Địa chỉ cơ quan: 236 Hoàng Quốc Việt, quận Bắc Từ Liêm, thành phố Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 515344

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

8. Đã nghỉ hưu từ tháng ... năm ...

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

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ):

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 30 tháng 06 năm 2009, số văn bằng: 0041461, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Điều khiển và Tin học trong hệ thống kỹ thuật

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Học viện Công nghệ quốc gia Voronez - Liên bang Nga

- Được cấp bằng TS [5] ngày 27 tháng 03 năm 2012, số văn bằng: 173507, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Công nghệ và thiết bị gia công cơ khí và vật lý kỹ thuật

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Đại học Tổng hợp kỹ thuật quốc gia Sông Đông – Liên bang Nga

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HDGS cơ sở: Học viện Kỹ thuật Quân sự

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Điều khiển hợp thể, phi tuyến kết hợp điều khiển thích nghi cho các hệ cơ điện tử.

- Ứng dụng trí tuệ nhân tạo trong điều khiển các đối tượng kỹ thuật.

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) 16 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: 5 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 52 bài báo khoa học, trong đó 5 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 3, trong đó 3 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	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2016-2017
2	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2018 - 2019
3	Danh hiệu Giáo viên dạy giỏi mức 2	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2014 - 2015
4	Danh hiệu Giáo viên dạy giỏi mức 2	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2016 - 2017
5	Danh hiệu Giáo viên dạy giỏi mức 2	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2018 - 2019
6	Bằng khen hướng dẫn học viên, sinh viên NCKH	Cơ sở (Học viện kỹ thuật quân sự)	2016 - 2017

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:

Ứng viên thấy đáp ứng tiêu chuẩn và hoàn thành tốt nhiệm vụ của nhà giáo.

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: 11 năm 11 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	2018-2019			1	2	90	240	GV : 330/545/270
2	2019-2020			3	3	180	165	TrPtn: 345/637.5/230
3	2020-2021			1	2	180	195	TrPtn: 375/590/230
03 năm học cuối								
4	2021-2022			2	4	135	90	PCNBM:225/460/216
5	2022-2023			1	2	225	90	CNBM: 315/455/216
6	2023-2024				2	345	90	CNBM: 435/510/216

(*) - 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 Nga

a) Được đào tạo ở nước ngoài :

- Học ĐH ; Tại nước: Liên Bang Nga; Từ năm 2003 đến năm 2009

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; Tại nước: Liên Bang Nga năm 2012

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): B2 Aptis

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	HVC H/CK 2/BSNT	Chính	Phụ			
1	Phan Văn Đạt		X	X		11/2013 đến 04/2014	Học viện Kỹ thuật Quân sự	11/02/2015
2	Vũ Trung Thành		X	X		07/2014 đến 02/2015	Học viện Kỹ thuật Quân sự	11/02/2015
3	Trần Anh Phương		X	X		09/2015 đến 02/2016	Học viện Kỹ thuật Quân sự	19/4/2016
4	Trần Sơn Nam		X	X		09/2015 đến 02/2016	Học viện Kỹ thuật Quân sự	19/4/2016
5	Đặng Văn Bích		X	X		07/2016 đến 02/2017	Học viện Kỹ thuật Quân sự	20/4/2017
6	Nguyễn Trung Hiếu		X	X		07/2016 đến 02/2017	Học viện Kỹ thuật Quân sự	20/4/2017
7	Cao Lê Hưng		X	X		10/2017 đến 03/2018	Học viện Kỹ thuật Quân sự	07/6/2018
8	Nguyễn Đình Nam		X	X		10/2017 đến 03/2018	Học viện Kỹ thuật Quân sự	07/6/2018
9	Trần Xuân Đình		X		X	09/2018 đến 03/2019	Học viện Kỹ thuật Quân sự	27/5/2019
10	Hoàng Đức Long		X	X		09/2019 đến 03/2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	08/6/2020
11	Nguyễn Tiến Thành		X	X		09/2019 đến 05/2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	06/8/2020

12	Hoàng Lệ Thủy		X	X		09/2019 đến 05/2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	06/8/2020
13	Phạm Đức Thuận		X	X		09/2020 đến 03/2021	Học viện Kỹ thuật Quân Sư	06/7/2021
14	Cần Văn Sao		X	X		09/2021 đến 03/2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	03/6/2022
15	Nguyễn Xuân Tuấn		X	X		09/2021 đến 03/2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	03/6/2022
16	Trần Văn Sơn		X	X		09/2022 đến 03/2023	Học viện Kỹ thuật Quân sự	02/6/2023

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 tran g ... đến tran g)	Xác nhận của cơ sở GDĐH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Giáo trình Cơ sở hệ thống điều khiển thông minh	GT	QĐND, năm 2017	3	VC	(- Chur ong 4 (từ trang 72 đến trang 96) - Chur ong 5 (từ trang 97 đến trang 132))	457/GCN-HV
2	Giáo trình Hệ thống tự động thủy khí	GT	QĐND, năm 2020	4	VC	(- Chur ong	483/GCN-HV

						5 (từ trang 117 đến trang 155) -Phụ lục (từ trang 275 đến trang 283))	
3	Giáo trình Thiết kế và lập trình các hệ thống nhúng	GT	QĐND, năm 2024	3	CB	(- Chương 1 (từ trang 11 đến trang 43) - Chương 4,5,6,7,8 (từ trang 119 đến trang 315))	448/GCN-HV

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:

- Chi 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	Nghiên cứu, phát triển và xây dựng hệ thống điều khiển cho hệ con lắc ngược phục vụ trong công tác đào tạo	CN	92/QĐ-HV, cấp Cơ sở	10/1/2017 đến 10/1/2018	26/12/2017, xếp loại xuất sắc
2	Nghiên cứu và tổng hợp luật điều khiển cận tối ưu theo tác động nhanh cho hệ bóng và thanh	CN	4187/QĐ-HV, cấp Cơ sở	5/11/2019 đến 5/11/2020	10/06/2020, xếp loại xuất sắc
3	Tổng hợp bộ điều khiển có cấu trúc thay đổi dựa trên hàm Lyapunov cho hệ con lắc ngược xoay.	CN	20.1.075, cấp Cơ sở	4/11/2020 đến 4/11/2021	17/06/2021, xếp loại xuất sắc
4	Thiết kế hệ thống điều khiển cho hệ con nê m ngược dựa trên hướng tiếp cận hợp thể	CN	21.1.39, cấp Cơ sở	3/8/2021 đến 3/8/2022	29/06/2022, xếp loại xuất sắc
5	Thiết kế hệ thống điều khiển cho khớp nối mềm dựa trên các đa tạp bất biến có tính đến động lực học đối tượng	CN	22.1.46, cấp Cơ sở	4/8/2022 đến 4/8/2023	16/08/2023, 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	Синтез связанной системы управления двумерным объектом из условия автономности	1	Có	Составляющие научно-технического прогресса конференций			72-76	04/2009
2	Моделирование деформационных смещений инструмента относительно заготовки при тчении	3	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	5	10, 7, 1005-1015	08/2010

3	Моделирование и идентификация инерционных и диссипативных свойств подсистем режущего инструмента и заготовки при тчении	3	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	9	10, 8, 1165-1178	09/2010
4	Математическое моделирование и параметрическая идентификация динамических свойств подсистем инструмента и заготовки при тчении.	3	Không	Известия вузов. Северо-Кавказский регион. Технические науки	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	12	2, 38-46	04/2011
5	Моделирование динамической связи, формируемой процессом тчения, в задачах динамики процесса резания (скоростная связь)	4	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	3	11, 2, 137-146	03/2011
6	Моделирование динамической связи, формируемой процессом тчения, в задачах динамики процесса резания	4	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	11, 3, 301-311	04/2011

	(позиционная связь)							
7	Влияние скоростных связей на устойчивость равновесия динамической системы резания	3	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		11, 8-1, 1169-1179	09/2011
8	Потеря устойчивости равновесия динамической системы процесса течения за счет позиционных связей процесса обработки	3	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		11, 8-2, 1335-1343	10/2011
9	Идентификация матриц жёсткости упругих деформационных смещений в подсистемах режущего инструмента и обрабатываемой заготовки	4	Không	Сборник трудов IX-международной научно-технической конференции «Инновация, экология и ресурсосберегающие технологии на предприятиях машиностроения, авиастроения, транспорта и сельского хозяйства»			97-101	12/2010
10	Определение осей ориентации эллипсов жёсткости на основе данных о матрицах жёсткости	2	Không	Сборник трудов IX-международной научно-технической конференции «Инновация, экология и ресурсосберегающие технологии на предприятиях машиностроения, авиастроения, транспорта и сельского хозяйства»			124-126	12/2010

Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
11	1/3 subharmonic response of duffing oscillator under periodic and random excitations	4	Không	Advanced Engineering Research (Rostov-on-Don)			14, 4, 39-49	05/2014
12	Building embedded quasi-time-optimal controller for two wheeled self-balancing robot	2	Không	XIII International Scientific-Technical Conference “Dynamic of Technical Systems”	- Scopus	16	132, 2005	10/2017
13	Design controller of the quasitime optimization approach for stabilizing and trajectory tracking of inverted pendulum	2	Có	XIV International Scientific-Technical Conference “Dynamic of Technical Systems” (DTS-2018)	- Scopus	10	226, 02007	11/2018
14	Building quasi-time-optimal control laws for ball and beam system	6	Có	2019 3rd International Conference on Recent Advances in Signal Processing, Telecommunications & Computing (SigTelCom)	- Scopus	13	30-32	03/2019
15	An energy saving method of stable control of inverted pendulum system when affected by external interference using auxiliary pendulum	3	Có	International Conference “Energy Efficiency and Energy Saving in Technical Systems” (EEESTS-2019)	- Scopus	3	104, 01015	06/2019

16	Design of an embedded control system based on the quasi-time optimal control law when limiting the control signal for the ball and beam system	6	Có	XV International Scientific-Technical Conference "Dynamics of Technical Systems" (DTS-2019)	- Scopus	6	2188, 1	09/2019
17	Modeling and synthesizing quasi-time control laws for two degrees of freedom robotic arm	6	Có	XV International Scientific-Technical Conference "Dynamics of Technical Systems" (DTS-2019)	- Scopus	2	2188, 1	09/2019
18	Synthesis nonlinear control law for magnetic levitation system	4	Có	Международная научная конференция Математические методы в технике и технологиях			12 88-91	11/2019
19	Thiết kế luật điều khiển phi tuyến cho hệ nâng từ trường có tính tác động nhanh	5	Có	Hội nghị - triển lãm quốc tế lần thứ 5 Về điều khiển và tự động hóa VCCA-2019			64	09/2019
20	Synthesis of a nonlinear control law with efficiency energy for the self-balancing two wheeled vehicle	4	Có	International Conference "Energy efficiency and energy saving in technical systems" 16-17 June 2020, Rostov-on-Don, Russian Federation	- Scopus	5	900, 012002	09/2020
21	Design embedded control system based controller of the quasi time optimization approach for a magnetic	5	Có	Dynamics of Technical Systems (DTS 2020) 11-13 September 2020, Rostov-on-Don, Russia	- Scopus	5	1029, 012020	01/2021

	levitation system							
22	Design of control laws for rotary inverted pendulum based on LQR and Lyapunov function	4	Có	Dynamics of Technical Systems (DTS 2020) 11-13 September 2020, Rostov-on-Don, Russia	- Scopus	6	1029, 012021	01/2021
23	The design of a quasi-time optimal cascade controller for ball and beam system	4	Có	Dynamics of Technical Systems (DTS 2020) 11-13 September 2020, Rostov-on-Don, Russia	- Scopus	6	1029, 012022	01/2021
24	Reduce energy loss with dynamic positioning controller for USV based on Hierarchical Sliding Mode Control	3	Không	International Conference “Energy Efficiency and Energy Saving in Technical Systems” (EEESTS-2021)	- Scopus		279, 01013	07/2021
25	Synthesis of non-linear controller to energy efficiency for damped-elastic-jointed inverted pendulum	6	Không	International Conference “Energy Efficiency and Energy Saving in Technical Systems” (EEESTS-2021)	- Scopus	2	279, 01020	07/2021
26	Design control system for Pan-Tilt Camera for Visual Tracking based on ADAR method taking into account energy output	6	Có	International Conference “Energy Efficiency and Energy Saving in Technical Systems” (EEESTS-2021)	- Scopus	5	279, 02003	07/2021
27	Synergetic control system for pan-tilt camera	3	Có	конференции «ИННОВАЦИЯ-2021» XXV Халқаро илмий-амалий анжумани			43-46	10/2021

28	Tổng hợp bộ điều khiển hợp thể ổn định cân bằng vị trí TOP cho hệ pendubot	3	Có	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2021			342-349	04/2022
29	Tổng hợp luật điều khiển hợp thể điều khiển ổn định hệ con lắc ngược xoay dựa trên phương pháp ADAR	6	Có	Tuyển tập công trình Hội nghị Cơ học toàn quốc lần thứ XI			2 23-32	12/2022
30	Design depth controller for autonomous underwater vehicle using virtual system and diffeomorphism	2	Có	XVII International Scientific-Technical Conference "Dynamics of Technical Systems" (DTS-2021)	- Scopus		2507, 030004	06/2023
31	Design of nonlinear controller based on ADAR method for wedge balancing	2	Không	2022 The 22nd International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2022)	- Scopus		1372-1377	11/2022
32	Synthesis of control laws for magnetic levitation systems based on serial invariant manifolds	2	Có	IAES International Journal of Robotics and Automation (IJRA)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	11, 2, 333-342	10/2022
33	Synthesis of sliding mode control for flexible-joint manipulators based on serial invariant manifolds	4	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics	có - Scopus	5	12, 1, 98-108	02/2023
34	Control Law Synthesis for Flexible Joint	3	Có	Mekhatronika, Avtomatizatsiya, Upravlenie	có - Scopus	2	24, 8, 395-402	05/2023

	Manipulator Based on Synergetic Control Theory							
35	Information-measuring system to improve the quality of motion control robot manipulators	6	Không	XV International Scientific-Technical Conference "Dynamics of Technical Systems"	- Scopus		680, 012008	10/2019
36	Synthesis of stable control law for ball and beam system robust to disturbances based on synergetic control theory	3	Có	International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS)	- Scopus	1	466-470	11/2023
37	An Adaptive Sliding-mode Controller for Flexible-joint Manipulator	4	Có	International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS)	- Scopus		513-518	11/2023
38	Thiết kế hệ thống điều khiển nhúng ổn định cân bằng hệ con lắc furuta khi góc lệch nhỏ dựa trên lý thuyết điều khiển hợp thể	3	Có	Tuyển tập Công trình Hội nghị khoa học Hàng không vũ trụ và Cơ điện tử - HVKTQS năm 2023			313-323	10/2023
39	Synthesis of Adaptive Sliding Mode Control for Twin Rotor MIMO System with Mass Uncertainty based on Synergetic Control Theory	3	Có	International Journal of Robotics and Control Systems	có - Scopus		4, 1, 174-187	03/2024

40	Tổng hợp bộ điều khiển trượt cho hệ thống trục thẳng 2-DOF dựa trên phương pháp ADAR và đa tạp tuần tự	3	Có	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2024)			22-27	05/2024
41	Optimal Sliding Mode Control Parameters for Manipulator Robot Based on BAT Algorithm	2	Không	Tạp chí khoa học và công nghệ Trường Đại học Thành Đông: Số đặc biệt			4, 5, 141-148	12/2023
42	Nâng cao tính ổn định cho hệ con lắc ngược sử dụng bộ điều khiển Fuzzy Type II	4	Có	Tạp chí cơ khí Việt Nam			3 89-93	03/2017
43	Advance in the efficiency of type 2 fuzzy controller in embedded systems and application for control two-wheel self-balancing robot	6	Có	Инженерный вестник Дона	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	3	11/2018
44	Design real-time embedded optimal PD fuzzy controller by PSO algorithm for autonomous vehicle mounted camera	6	Có	International Scientific-Technical Conference “Dynamics of Technical Systems” (DTS-2019)	- Scopus	3	2188, 1	11/2019
45	Thiết kế hệ thống điều khiển nhúng cho xe hai bánh tự cân bằng trên cơ sở tập mờ	6	Có	Hội nghị - triển lãm quốc tế lần thứ 5 Về điều khiển và tự động hóa VCCA-2019			97	09/2019

	Type 2 và thuật toán BAT							
46	Tối ưu hóa bộ điều khiển fuzzy ổn định góc con lắc ngược sử dụng thuật toán BAT	5	Có	Hội nghị Cơ học Kỹ thuật toàn quốc Kỷ niệm 40 năm thành lập Viện Cơ học 2019			2 28-35	04/2019
47	Синтез ПД-регулятора с оптимальными параметрами алгоритмом BAT для системы магнитной левитации	5	Có	Международная научная конференция Математические методы в технике и технологиях		2	5 8-11	06/2020
48	Synthesis of feedback linearization controller with parameters optimization based on bat algorithm for a magnetic levitation system	6	Có	LQDTU Journal of Science & Technique (LQDTU-JST)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	1	16, 3, 123-139	09/2021
49	Design of state feedback controller with optimal parameters using BAT algorithm for reaction wheel pendulum	2	Có	2021 International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC)	- Scopus	2	172-177	10/2021
50	Synthesis of Hybrid Fuzzy Logic Law for Stable Control of Magnetic Levitation System	2	Có	Journal of Robotics and Control (JRC)	có - Scopus	3	4, 2, 141-148	03/2023
51	Synthesis of LQR Controller Based on BAT	2	Có	Journal of Robotics and Control (JRC)	có - Scopus		4, 5, 662-669	09/2023

	Algorithm for Furuta Pendulum Stabilization						
52	Localization of the impact point for automatic scoring system using an improved PSO algorithm	2	Không	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2021)		33-40	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: 5 ([33] [34] [39] [50] [51])

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 kỹ 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:

T T	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
1	Chuyên ngành Điều khiển & Tin học trong các Hệ thống kỹ thuật, Ngành Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa	Tham gia	QĐ 1761/QĐ-HV ngày 19/05/2022	Đang thực hiện	Đang thực hiện	Tham gia (Ủy viên)

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 29 tháng 06 năm 2024

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)