

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: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Danh Huy

2. Ngày tháng năm sinh: 28/07/1975; 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: Yên Sơn, Đô Lương, Nghệ An

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh):
Số 125, phố Mai Dịch, phường Mai Dịch, quận Cầu Giấy, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Phòng 1805A, Mỹ Đình Plaza,
138 Trần Bình, Nam Từ Liêm, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0193557899;

E-mail: huy.nguyendanh@hust.edu.vn

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

Từ 09/2000 đến 06/2025: Giảng viên tại Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Chức vụ hiện nay: Trưởng nhóm chuyên môn; Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng bộ môn

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Điện-Điện tử, Đại học Bách Khoa Hà Nội

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

Điện thoại cơ quan: 0243-869-6211

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 ngày 26 tháng 05 năm 1997, số văn bằng: 32423, ngành: Điện khí hóa và cung cấp điện, chuyên ngành: Tự động hoá các xí nghiệp công nghiệp

Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS ngày 03 tháng 07 năm 2000, số văn bằng: 15748, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Tự động hóa công nghiệp

Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam

- Được cấp bằng TS ngày 14 tháng 02 năm 2020, số văn bằng: D000596, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa

Nơi cấp bằng TS (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:

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: Điều khiển ổ đĩa từ chủ động.

Hướng nghiên cứu 2: Hệ điều khiển chuyển động.

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) 3 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: 1 cấp Bộ; 3 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 77 bài báo khoa học, trong đó 21 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 cấp Bộ	Bộ Giáo dục và Đào tạo	2023

16. Kỷ luật (hình thức từ khiển trách trở lên, cấp ra quyết định, số quyết định và thời hạn hiệu lực của quyết định): không 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 quá trình làm giảng viên tại Trường Đại học Bách khoa Hà Nội (nay là Đại học Bách Khoa Hà Nội) từ tháng 9 năm 2000 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:

a. Về tiêu chuẩn của nhà giáo

- Đáp ứng đầy đủ các tiêu chuẩn của nhà giáo theo quy định của Luật Giáo dục và các văn bản hướng dẫn thực hiện.
- Trung thực và khách quan trong công tác giảng dạy, nghiên cứu khoa học và các hoạt động khác. Hòa đồng, hợp tác chặt chẽ với đồng nghiệp.
- 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 khoa học được phân công.
- Sử dụng thành thạo tiếng anh trong giảng dạy, nghiên cứu khoa học và hợp tác quốc tế.
- Có đầy đủ sức khỏe, trình độ chuyên môn nghiệp vụ, phẩm chất đạo đức để giảng dạy, đào tạo và hướng dẫn sinh viên các hệ đào tạo Đại học, sau Đại học trong lĩnh vực Điều khiển và Tự động hóa.

b. Về nhiệm vụ của nhà giáo

- Tôi luôn hoàn thành tốt, xuất sắc các nhiệm vụ của Cán bộ giảng dạy: như giảng dạy, hướng dẫn sinh viên, học viên làm đề án tốt nghiệp, luận văn thạc sỹ, luận án tiến sĩ. Tôi vinh dự được đánh giá hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ 03 năm liên tiếp.
- Luôn tích cực tham gia nghiên cứu khoa học, hợp tác với các nhà khoa học trong và ngoài nước. Tham gia nhiều hội thảo khoa học quốc gia và quốc tế. Tham gia phản biện nhiều bài báo, công trình khoa học trong nước và quốc tế.
- Luôn gương mẫu thực hiện nghĩa vụ của công dân, nội quy của nhà trường, quy tắc ứng xử của nhà giáo.
- Tôi đã vinh dự được nhận một số hình thức khen thưởng như: Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở, Bằng khen của Bộ trưởng Bộ giáo dục và Đào tạo.

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: 24 năm 9 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	2019-2020				24	212		212,5/566,1/270
2	2020-2021				21	212		212,5/573,2/270
3	2021-2022				14	360		360/556/270
03 năm học cuối								
4	2022-2023			3	15	292		292,4/622,6/270
5	2023-2024				27	184	30	184/624,6/270
6	2024-2025				10	344	48	344,5/676,1/270

(*) - 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:

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

d) Đối tượng khác ; Diễn giải: Đáp ứng theo yêu cầu tại Điều 2, Mục 5.a của quyết định số 37/2018/QĐ-TTg của thủ tướng chính phủ: Đọc hiểu được bài báo và các tài liệu chuyên môn; viết được các bài báo chuyên môn (đã có minh chứng bài báo quốc tế uy tín); Trình bày thảo luận (nghe, nói) chuyên môn bằng tiếng Anh (Được cử đi đào tạo về Mô phỏng nhà máy nhiệt điện tại Sydney, Australia trong thời gian 3 tháng).

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 Văn Ninh		x	x		06/2022 đến 06/2023	Đại học Bách Khoa Hà Nội	15/06/2023
2	Nguyễn Văn Thành		x	x		10/2021 đến 06/2023	Đại học Bách Khoa Hà Nội	15/06/2023
...	Tạ Thế Tài		x	x		06/2022 đến 06/2023	Đại học Bách Khoa Hà Nội	15/06/2023

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 trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDDH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
I	Sau khi được công nhận TS						
1	Điều khiển phi tuyến ở bi từ chủ động	CK	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật, 2020	3	VC	Chương 4,5, trang 81-165	Chứng nhận mục đích sử dụng sách phục vụ mục đích đào tạo

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; phản 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, thiết kế và chế tạo mô hình điều khiển nâng bằng từ trường cho bánh đà trong hệ thống tích lũy năng lượng	CN	B2015-01-94, cấp Bộ	30/12/2015 đến 21/12/2018	(21/12/2018) / Đạt
2	Điều khiển phi tuyến ổ đỡ từ chủ động với ràng buộc đầu ra	CN	T2016-PC-093, cấp Cơ sở	25/07/2016 đến 06/06/2017	(09/06/2017) / Tốt
3	Điều khiển tách kênh hệ truyền động ổ từ - bánh đà	CN	T2018-PC-057, cấp Cơ sở	01/03/2019 đến 18/08/2020	(25/08/2020) / Đạt
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
4	Điều khiển robot 3-DOF truyền động bằng khí nén dựa trên bộ quan sát high-gain	CN	T2020-PC-022, cấp Cơ sở	30/06/2020 đến 29/12/2021	(31,12,2021) / 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	Thiết kế hệ điều khiển phi tuyến theo nguyên lý phẳng cho cơ cấu nâng bằng từ trường trong ổ từ	2	Có	Hội nghị toàn quốc lần thứ ba về điều khiển và tự động hóa - VCCA2015 (ISBN: 978-604-913-429-6)				07/2015

2	Ổn định ổ đỡ từ chủ động với hạn chế đầu ra và sử dụng bộ quan sát tốc độ	3	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (ISSN: 1859-0551)			18, 49-56	04/2017
3	Điều khiển phi tuyến ổ bi từ chủ động	5	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ ba về điều khiển và tự động hóa - VCCA2015 (ISBN: 978-604-913-429-6)			420-426	07/2015
4	Phương pháp điều khiển hạn chế quá điều chỉnh cho ổ từ chủ động	4	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ; (Online ISSN: 2354-1083)			121, 9-15	09/2017
5	Tổng hợp bộ điều khiển phi tuyến cho ổ đỡ từ chủ động dưới tác động của nhiễu tải	4	Không	Chuyên san Điều khiển và Tự động hóa; (ISSN: 1859-9551)			13, 1-8	08/2016
6	Nonlinear Control of an Active Magnetic Bearing with Output Constraint	4	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE); (p-ISSN 2088-8708, e-ISSN 2722-2578)	Có - Scopus <i>IF: Q3</i>	6	5, 8, 3666-3677	10/2018
7	Điều khiển ổ đỡ từ chủ động bằng phương pháp backstepping silding mode control	4	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ; (Online ISSN: 2354-1083)			124, 1-6	01/2018
8	Điều khiển tách kênh ổ từ chủ động dạng hình nón	7	Không	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 5 về Điều khiển và Tự động hoá; (ISBN: 978-604-95-0875-2)			1-5	11/2019
9	Nonlinear Backstepping-Sliding Mode Control of Electro-Hydraulic Systems	6	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2019; (ISBN: 978-3-030-37497-6)	<i>IF: Q4</i>		512-519	12/2019

Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ

10	Web Tension Observer Based Control for Single-Span Roll to Roll Systems	4	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2020; (ISBN: 978-3-030-64719-3)	<i>IF: Q4</i>	7	874-882	11/2020
11	A non-linear control method for active magnetic bearings with bounded input and output	3	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS); (Online ISSN: 2088-8694)	Có - Scopus <i>IF: Q3</i>	5	4, 11, 2154-2163	12/2020
12	Điều khiển lực căng kết hợp bù thích nghi thành phần mô men quán tính lô 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	2, 1, 8-16	04/2021
13	State Observer-Based Backstepping Sliding Mode Control for Electro-Hydraulic Systems	6	Có	Annals of Computer Science and Information Systems; (Online ISSN: 2300-5963)			77-80	06/2021
14	A TENSION OBSERVER AND NEURAL NETWORKS COMBINATION FOR REWINDING SYSTEMS	7	Không	Tạp chí Nghiên cứu KH&CN quân sự; (Online ISSN: 1859-1043)			71-77	09/2021
15	Web Processing Control using Backstepping and RBF Neural Networks	6	Không	2021 3rd International Conference on Smart Power & Internet Energy Systems (SPIES); (ISBN: 978-0-7381-4633-1)		4	17-22	09/2021

16	Axial Position and Speed Control of a Non-Salient Synchronous Axial Self-Bearing Motor using Dynamic Surface Control	6	Không	Journal of Science and Technology; (Online ISSN: 2734-9373)		3	2, 31, 100-107	09/2021
17	Adaptive Control for Multi-Shaft with Web Materials Linkage Systems	7	Không	Inventions; (Online ISSN: 2411-5134)	Có - ESCI <i>IF: 2.1, Q2</i>	14	4, 6, 76-95	10/2021
18	Decoupling Control of a Disc-type Rotor Magnetic Bearing	3	Có	International Journal of Integrated Engineering; (Online ISSN: 2229-838X)	Có - ESCI <i>IF: 0.4, Q3</i>		5, 13, 247-261	11/2021
19	An Output Observer Integrated Dynamic Surface Control for a Web Handling Section	7	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2021; (ISBN: 978-3-030-92574-1)	<i>IF: Q4</i>	8	5, 13, 150-157	01/2022
20	A chattering-free sliding mode control for underactuated tower crane systems	4	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ sáu về điều khiển và tự động hóa - VCCA2021; (ISBN: 978-604-95-0875-2)			624-630	04/2022
21	Disturbance observer design based robust control design for a web handling segment	7	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ sáu về điều khiển và tự động hóa - VCCA2021; (ISBN: 978-604-95-0875-2)			536-540	04/2022
22	Nonlinear control of a 3-DOF robotic arm driven by electro-pneumatic servo systems	7	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (ISSN:1859-0551)		2	3, 51-59	04/2022
23	FUZZY DYNAMIC SURFACE	8	Có	Journal of Science and Technology -			2, 58, 25-30	04/2022

	CONTROL FOR 4-DOF PLATFORM IN CAR DRIVING SIMULATORS			HaUI; (Online ISSN: 2615-9619)				
24	Điều khiển chống trượt cho xe điện sử dụng bộ quan sát nhiễu bất định phi tuyến	4	Không	Journal of Science and Technology - HaUI; (Online ISSN: 2615-9619)			2, 58, 66-71	04/2022
25	Điều khiển ổn định cho robot hai bậc tự do sử dụng mô hình mờ Takagi-Sugeno	6	Không	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (ISSN: 1859-0551)			3, 65-72	06/2022
26	A Fuzzy Approximation Supported Model-Free Tracking Control Design for Tower Crane Systems	5	Không	The International Conference on Intelligent Systems & Networks (ICISN 2022); (ISBN:978-981-19-3394-3)	<i>IF: Q4</i>		62-72	07/2022
27	Active disturbance rejection control-based anti-coupling method for conical magnetic bearings	5	Có	Acta Polytechnica; (Online ISSN: 1805-2363)	Có - ESCI <i>IF: 0.8, Q3</i>		62, 4, 479-487	08/2022
28	Takagi-Sugeno Fuzzy Approach with Compressed Representation for Overhead Crane System	4	Không	JST: Smart Systems and Devices; (Online ISSN: 2734-9373)			3, 32, 44-51	09/2022
29	Điều khiển độ cao và trạng thái của uav sử dụng bộ điều khiển trượt và bộ điều khiển PID	7	Không	Công nghệ mới & Ứng dụng trong lĩnh vực Điện – Điện tử - Tự động hóa			161-167	11/2022
30	Thiết kế quỹ đạo kết hợp điều khiển vị trí và chống rung cho hệ cầu trục ứng dụng bộ điều khiển trượt	3	Có	Công nghệ mới & Ứng dụng trong lĩnh vực Điện – Điện tử - Tự động hóa			154-160	11/2022

31	EXTENDED STATE OBSERVER-BASED SLIDING MODE CONTROL DESIGN FOR FOUR MECANUM WHEEL VEHICLES	6	Có	Công nghệ mới & Ứng dụng trong lĩnh vực Điện – Điện tử - Tự động hóa			168-174	11/2022
32	Backstepping Sliding Mode Control Design for Active Suspension Systems in Half-Car Model	7	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2022; (ISBN: 978-3-031-22200-9)	<i>IF: Q4</i>	1	181-189	12/2022
33	Observer-Based Lateral Motion Control of an Autonomous Vehicle Via Takagi-Sugeno Fuzzy System	6	Không	International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD2022); (ISBN: 978-3-031-19694-2)	<i>IF: Q4</i>	1	401-412	12/2022
34	Bộ điều khiển bên của xe tự hành dựa trên bộ điều khiển trượt kết hợp với luật tiệm cận tiếp cận theo cấp số nhân	7	Có	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			65-72	12/2022
35	Prescribed Tracking Performace for Lateral Control of an Autonomous Vehicle with High-Gain Observer	7	Không	International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS); (ISBN: 978-1-6654-5248-9)		1	158-163	12/2022
36	Fractional Order Active Disturbance Rejection Control for Canned Motor	8	Có	Inventions; (Online ISSN: 2411-5134)	Có - ESCI <i>IF: 2.1, Q2</i>	3	1, 8, 1-22	02/2023

	Conical Active Magnetic Bearing-Supported Pumps							
37	H - infinity full-state feedback control for a ball-balancing robot	5	Không	Journal of Science and Technology; (Online ISSN:2615-9619)			2A, 59, 96-100	03/2023
38	So sánh các bộ điều khiển cho hệ thống treo chủ động phi tuyến	7	Không	Journal of Science and Technology - HaUI; (Online ISSN: 2615-9619)			2A, 59, 131-136	03/2023
39	Adaptive Asymmetric Time-Varying Integral Barrier Lyapunov Control-Based Trajectory Tracking of Autonomous Vehicles	5	Không	Journal of Science and Technology (Online ISSN: 2734-9373)			2, 33, 58-68	04/2023
40	Điều khiển bám quỹ đạo phương tiện bay không người lái sử dụng bộ điều khiển trượt kết hợp bộ quan sát trạng thái high-gain	7	Không	Công nghệ Điện – Điện tử - Tự động hóa và ứng dụng trong lĩnh vực Giao thông			57-67	05/2023
41	Simplifying Nonlinear Control Design with Reduced-Complexity TS Fuzzy System	3	Không	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (Online ISSN: 1859-0551)			4, 35-41	05/2023
42	Điều khiển trượt bền vững với thời gian xác lập cố định cho hệ thống treo chủ động của ô tô	6	Có	Ứng dụng công nghệ thông minh trong công nghiệp 4.0, thành phố thông minh và phát triển bền vững			162-170	07/2023
43	Optimal Motion Planning Motivated by Differential Flatness and Lyapunov-Based Model Predictive	5	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2023;	<i>IF: Q4</i>		2, 283-292	08/2023

	Control for 5-DOF Tower Cranes			(ISBN: 978-3-031-62235-9)				
44	Extended State Observer-Based Backstepping Sliding Mode Control for Wheel Slip Tracking	8	Không	The International Conference on Intelligent System and Networks (ICISN 2023), (ISBN:978-981-99-4725-6)	<i>IF: Q4</i>	2	2, 176-185	08/2023
45	H∞ Optimal Full-State Feedback Control for a Ball-Balancing Robot	6	Không	The International Conference on Intelligent Systems & Networks -ICISN 2023; (Chỉ số ISBN: 978-981-99-4725-6)	<i>IF: Q4</i>	7	326-334	08/2023
46	Robust H∞ fuzzy approach design via Takagi-Sugeno descriptor model. application for 2-DOF serial manipulator tracking control	4	Không	Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems; (Online ISSN: 2080-2145)	Có - Scopus <i>IF: Q4</i>		16, 22-29	08/2023
47	Advanced Motion Control of a Quadrotor Unmanned Aerial Vehicle based on Extended State Observer	6	Không	International Conference on System Science and Engineering (ICSSE); (Online ISSN: 2325-0925)		4	381-386	08/2023
48	Advanced Predictive Model Controller Applied to Crane Model with Double Pendulum Effect	6	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (Online ISSN: 1859-0551)			2, 4, 73-78	12/2023
49	Điều khiển phi tuyến trượt bậc phân số sử dụng bộ quan sát High-Gain cho hệ thống ô tô đỡ chặn	5	Có	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			FEE, 35-41	12/2023
50	Điều khiển chuyển động bên	7	Có	Journal of Military Science and			FEE, 13-20	11/2023

	của xe tự hành sử dụng bộ điều khiển trượt kết hợp với bộ quan sát trạng thái mở rộng			Technology (Online ISSN: 1859-1043)				
51	Hierarchical sliding mode control and disturbance observer for the double inverted pendulum on a cart	5	Có	Journal of Military Science and Technology (Online ISSN: 1859-1043)			91 35-44	11/2023
52	Điều khiển kháng nhiễu chủ động với đạo hàm cấp phân số cho hệ thống trục từ dạng hình nón	5	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Đà Nẵng; (Online ISSN: 18591531)			91, 21, 17-23	11/2023
53	Extended state observer-inspired robust controller for overhead crane payload tracking and anti-swinging problems	5	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa; (Online ISSN: 1859-0551)			3, 4, 47-53	10/2023
54	Flatness-based control structure for double-pendulum type bridge cranes	6	Không	International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS); (ISBN: 979-8-3503-2878-3)			483-488	01/2024
55	Fractional Order Sliding Mode Control based on Extended State Observer for Conical Active Magnetic Bearing	6	Có	Asia Meeting on Environment and Electrical Engineering (EEE-AM); (ISBN: 979-8-3503-8106-1)			1-6	01/2024
56	Extended State Observer Based Robust Control for Active Suspensions with Electro-	6	Không	International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS)			471-476	01/2024

	Hydraulic Actuators			;(ISBN: 979-8-3503-2878-3)				
57	Thiết Kế Bộ Điều Khiển Trượt Cho Ổ Đờ Từ Hình Nón Chủ Động	7	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ bảy về điều khiển và tự động hóa - VCCA2024; (ISBN: 978-604-937-357-2)			296-301	05/2024
58	Điều khiển trượt cho hệ thống trợ lái điện sử dụng động cơ đồng bộ từ trường vĩnh cửu dưới sự ảnh hưởng của nhiễu bất định	5	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ bảy về điều khiển và tự động hóa - VCCA2024; (ISBN: 978-604-937-357-2)			583-589	05/2024
59	Mô hình hóa và điều khiển đội hình cho hệ nhiều ballbot	6	Không	Hội nghị toàn quốc lần thứ bảy về điều khiển và tự động hóa - VCCA2024; (ISBN: 978-604-937-357-2)			502-508	05/2024
60	Flatness-based Motion Planning and Model Predictive Control of Industrial Cranes	5	Không	Engineering Technology & Applied Science Research (ETASR) (Online ISSN: 2241-4487)	Có - ESCI <i>IF: Q2</i>		4, 14, 15141-15148	05/2024
61	AR Marker Detection Based Autonomous Attitude Control for an Indoor Non-GPS Aided Quadcopter	10	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2023 (ISBN: 978-3-031-62238-0)	<i>IF: Q4</i>		228-238	08/2024
62	Dynamic Obstacle Avoidance Using Nonlinear Model Predictive Control and Control Barrier Function for Ballbot Systems	6	Không	Journal of Science and Technology; (Online ISSN: 2734-9373)			3, 34, 35-42	09/2024
63	Human-Vehicle Cooperation Approach Based on Seamless	6	Không	2024 9th International Conference on Applying New			234-239	10/2024

	Online Authority Transfer and Robust Control			Technology in Green Buildings (ATiGB); (ISBN: 979-8-3315-0504-2)				
64	An integrated solution for 3D overhead cranes: Time-optimal motion planning, obstacle avoidance, and anti-swing	6	Không	Engineering Science and Technology, an International Journal (JESTECH) (Online ISSN: 2215-0986)	Có - SCIE <i>IF: 5.1, Q1</i>		59	10/2024
65	Thiết lập quỹ đạo chuyển động và điều khiển chống dao động tải trọng cho hệ cầu trục	5	Không	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			43-50	12/2024
66	Kiểm soát dao động của chất lỏng chuyên động theo phương nằm ngang bằng cách tạo quỹ đạo dựa trên tính phẳng	6	Không	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			92-98	12/2024
67	Second order sliding mode control based on extended state observer for double pendulum overhead cranes	6	Không	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			99-105	12/2024
68	Flatness-Based Motion Planning and Control Strategy of a 3D Overhead Crane	6	Không	IEEE access (Online ISSN: 2169-3536)	Có - SCIE <i>IF: 3.4, Q1</i>		13, 7053-7070	12/2024
69	A novel approach of Consensus-based Finite-time Distributed Sliding Mode Control for Stewart platform manipulators motion tracking	3	Có	Results in Engineering; (Online ISSN: 2590-1230)	Có - ESCI <i>IF: 6.0, Q1</i>			01/2025

70	Time-Optimal Motion Planning and Anti-Sloshing Control for a Container Under Disturbances	6	Không	IEEE access (Online ISSN: 2169-3536)	Có - SCIE <i>IF: 3.4, Q1</i>		13, 26707-26726	01/2025
71	Fuzzy PID-Based Trajectory Control for a 5-DoF Robot with Disturbance Compensation and Simscape Integration	6	Có	Journal of Measurement, Control, and Automation (ISSN: 3030-4555)			28, 1-8	12/2024
72	Reinforcement learning based - sliding mode control for trajectory tracking of quadrotor unmanned aerial vehicles under disturbances	6	Có	Journal of Military Science and Technology; (Online ISSN: 1859-1043)			101, 39-46	02/2025
73	A Tension-Velocity Control Approach for Roll-to-Roll Systems with Slippage Effect	7	Có	International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC); (Online ISSN :2162-1039)			197-202	03/2025
74	Experimental validation of dynamic models for high-speed Delta robots	4	Có	International Journal of Dynamics and Control (Online ISSN: 2195- 2698)	Có - SCIE <i>IF: 2.2, Q2</i>	1	4, 13	04/2025
75	Vibration reduction and finite time payload tracking performance control for gantry cranes with inputs saturation and constrained outputs	5	Không	Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control (Online ISSN: 0022-0434)	Có - SCIE <i>IF: 1.7, Q2</i>		1-15	05/2025
76	Input Shaping Integrated with Lyapunov Based	6	Không	International Conference on Advances in	<i>IF: Q4</i>		903-911	03/2025

	Model Predictive Control for Anti-Slashing Problems			Information and Communication Technology (ICTA2024); (ISBN: 978-3-031-80943-9)				
77	Stewart Platform Motion Control: A Multi-Agent Consensus Approach	4	Không	International Conference on Advanced Technologies for Communication ATC; (Online ISSN: 2162-1039)			879-884	03/2025
78	Fractional Order Approach for Conical Active Magnetic Bearings Under Time Delay and Supply Faults	6	Có	IEEE Access (Online ISSN: 2169-3536)	Có - SCIE IF: 3.6, Q2			06/2025
79	Integrated structure for collaboration robots: Fast Fractional Integral Terminal Sliding Mode with Impedance Control	6	Có	Engineering Research Express (Online ISSN: 2631-8695)	Có - ESCI IF: 1.5, Q2			06/2025
80	Load adaptive sliding mode control for 6-degree-of-freedom parallel robot system Stewart platform	6	Không	Journal of Measurement, Control, and Automation (ISSN: 3030-4555)			2, 29, 1-8	06/2025

- 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: 8 ([11] [18] [27] [36] [69] [74] [78] [79])

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. Bảng 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.

Hà Nội, ngày 26 tháng 06 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ

(Ký và ghi rõ họ tên)



Nguyễn Danh Huy