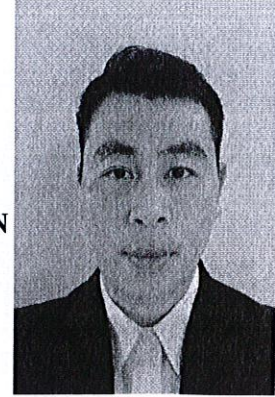


**CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM**  
**Độc lập - Tự do - Hạnh phúc**

-----

**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: Đặng Xuân Ba

2. Ngày tháng năm sinh: 18/10/1985; 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: Xã Tam Giang, huyện Núi Thành, tỉnh Quảng Nam

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Căn hộ B18-05, chung cư Phước Long B, số 269 đường Liên Phường, P. Phước Long B, TP. Thủ Đức, TP. Hồ Chí Minh

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Số 8 đường A8, khu Dân cư Đông Tăng Long, P. Trường Thạnh, TP. Thủ Đức, TP. Hồ Chí Minh

Điện thoại nhà riêng: 0945853990; Điện thoại di động: 0945853990;

E-mail: badx@hcmute.edu.vn

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

Từ 02/2008 đến 09/2010: Kỹ sư tự động hóa tại Công ty Cổ Phần Công Công Nghệ

Từ 05/2011 đến 02/2013: Giảng viên tập sự tại Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Thành Phố Hồ Chí Minh

Từ 09/2016 đến 12/2016: Nghiên cứu sau Tiến sĩ tại Đại học Ulsan (UoU)

Từ 01/2017 đến 12/2018: Nghiên cứu sau Tiến sĩ tại Viện Khoa học và Công Nghệ Quốc Gia Ulsan (UNIST)

Chức vụ hiện nay: Giảng viên, kiêm Giám đốc Trung tâm; Chức vụ cao nhất đã qua: Giám đốc Trung tâm

Cơ quan công tác hiện nay: Khoa Điện - Điện tử và Trung tâm Robot Thông minh, Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Thành Phố Hồ Chí Minh

Địa chỉ cơ quan: Số 01 Võ Văn Ngân, P. Linh Chiểu, TP. Thủ Đức, TP. Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: 02838968641

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 24 tháng 03 năm 2008, số văn bằng: 22ĐĐ03, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Điều khiển Tự động (Chương trình Kỹ sư Tài năng)

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 01 tháng 11 năm 2012, số văn bằng: CH12-0721, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Điều khiển Tự động

Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa TP. Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng TS [5] ngày 19 tháng 08 năm 2016, số văn bằng: 1574, ngành: Kỹ thuật Cơ khí và Tự động hóa, chuyên ngành: Điều khiển Tự động

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Ulsan, Hàn Quốc

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS cơ sở: Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành phố Hồ Chí Minh

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:

+ Thuật toán Điều khiển hiện đại ứng dụng cho các hệ thống Cơ điện tử thông minh.

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) 1 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 Nhà nước; 2 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 58 bài báo khoa học, trong đó 23 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

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

- Số lượng sách đã xuất bản 0, trong đó 0 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: 0

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Chiến sĩ thi đua	Cơ sở	2019-2020
2	Chiến sĩ thi đua	Cơ sở	2022-2023
3	Thành tích xuất sắc trong hoạt động nghiên cứu khoa học giai đoạn 2016-2021	Cơ sở	2022
4	Thành tích xuất sắc trong hoạt động nghiên cứu khoa học và chuyển giao công nghệ năm 2023	Cơ sở	2023
5	Hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ	Cơ sở	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):

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 quá trình nghiên cứu và làm việc trong lĩnh vực giáo dục vừa qua, tôi nhận thấy bản thân đã phấn đấu và nỗ lực để đạt được đầy đủ các tiêu chuẩn cho chức danh Phó Giáo sư, như sau:

- Về tư tưởng: Tôi luôn kiên định, vững vàng, chấp hành tốt mọi chủ trương của Đảng, pháp luật của Nhà nước và các quy định, nội quy trong Nhà trường và nơi cư trú;
- Về đạo đức, lối sống: Tôi luôn cố gắng làm việc nghiêm túc, trách nhiệm, hòa đồng và sẵn sàng giúp đỡ bạn bè và đồng nghiệp.
- Về giảng dạy: Tôi luôn nỗ lực cập nhật bài giảng cũng như các kiến thức chuyên môn mới nhất theo từng năm học cho người học. Tôi luôn thân thiện, nhiệt huyết, lắng nghe, và bảo vệ quyền lợi chính đáng của người học, đồng nghiệp, và nhà trường.
- Về nghiên cứu khoa học: Với định hướng nghiên cứu khoa học là một nhiệm vụ rất quan trọng của một giảng viên Đại học, tôi luôn cố gắng kết hợp hài hòa giữa giảng dạy và nghiên cứu, luôn cố gắng tìm kiếm và phát triển các hướng nghiên cứu ngày một hiệu quả và bền vững hơn. Từ sau khi tốt nghiệp Tiến sĩ, tôi đã có kế hoạch tiếp tục phát triển nghiên cứu một cách rất tích cực, ở đó tôi đã công bố thêm 51 bài báo khoa học chuyên ngành bao gồm 20 bài báo khoa học trên các tạp chí quốc tế uy tín (17 bài ISI và 03 bài thuộc danh mục Scopus), 01 bài báo quốc tế khác, 07 bài báo trên các tạp chí khoa học trong nước thuộc HĐCDGSNN, 02 chương sách được xuất bản bởi các nhà xuất bản uy tín có mã số ISBN, 21 bài báo được trình bày và được đăng trong các kỷ yếu hội nghị quốc tế có mã số ISBN. Bên cạnh việc tích cực công bố các bài báo khoa học thì tôi cũng tham gia các nhiệm vụ khác phục vụ cho sự phát triển các hoạt động khoa học công nghệ diễn ra trong và ngoài nước. Tôi đã phản biện cho rất nhiều tạp chí khoa học uy tín thế giới như: IEEE Transactions on Industrial Electronics (Q1), IEEE/ASME Transactions on Mechatronics (Q1), IEEE Transactions on Cybernetics (Q1), IEEE Transactions on Control of Network System (Q1), IEEE Access (Q1), AI Review (Q1), International Journal of Robust and Nonlinear Control (Q1), IEEE Control System Letters (Q1), Mechatronics (Q1), Actuators (Q1)... Bên cạnh đó, tôi cũng đã phản biện cho nhiều hội nghị quốc tế như: International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS), International Conference on Mechatronics Technology (ICMT), Annual Conference of the Society of Control Robot Systems (ICROS), International Conference on System, Science and Engineering (ICSSE), International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEE). Tôi cũng đã thực hiện vai trò điều hành các phân ban chuyên đề (Session Chair) tại một số phiên trong các hội nghị quốc tế, gồm có: International Conference on System, Science, and Engineering (ICSSE) 2019, tại Trường Đại học Quảng Bình từ 19-21/7/2019; International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) 2020, online từ 27-28/11/2020; International Conference on System, Science, and Engineering (ICSSE) 2021, online từ 26-28/08/2021; International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) 2022, tại Nha Trang từ 29-30/07/2022; International Conference on System, Science, and Engineering (ICSSE) 2023, tại Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP. Hồ Chí Minh từ 27-28/07/2023. Tôi cũng đã

hướng dẫn hai học viên cao học bảo vệ thành công luận văn thạc sĩ và một nghiên cứu sinh bảo vệ thành công 2 chuyên đề nghiên cứu, trong đó có một học viên đã nhận được bằng tốt nghiệp thạc sĩ và một học viên chuẩn bị nhận bằng tốt nghiệp. Tôi đã chủ trì nghiệm thu thành công 03 đề tài nghiên cứu khoa học các cấp, trong đó gồm 01 đề tài cấp trường trọng điểm, 01 đề tài đặt hàng cấp trường, và 01 đề tài Nafosted. Song song với đó, tôi đã hướng dẫn một nhóm sinh viên đạt giải nhất cuộc thi "Regional Association of Vocational and Technical Education in Asia" năm 2023 (Link: [http://www.ravte-asia.rmutt.ac.th/wp-content/uploads/2023/06/2nd-RAVTE-SIA\\_Undergrad\\_Winners\\_FinalUpdated.pdf](http://www.ravte-asia.rmutt.ac.th/wp-content/uploads/2023/06/2nd-RAVTE-SIA_Undergrad_Winners_FinalUpdated.pdf)). Các sản phẩm nghiên cứu của nhóm nghiên cứu của tôi cũng đã nhận được nhiều sự chú ý từ cộng đồng báo chí khoa học công nghệ trong nước như các bài báo về kết quả nghiên cứu Drone phục vụ nông nghiệp thông minh từ Trang tin tức Vnexpress (Link: <https://vnexpress.net/tien-si-viet-lam-drone-cham-soc-cay-cong-nghiep-4663833.html>), Sputnik (Link: <https://kevevn.vn/2023/11/11/giai-ma-cong-nghe-drone-cham-soc-cay-cong-nghiep-cua-tien-si-nguoi-viet--26382102.html>), nghiên cứu về robot leo tường phục vụ tối ưu hóa sản xuất từ trang tin Vnexpress (Link: [https://vnexpress.net/sinh-vien-che-tao-robot-leo-tuong-4674194.html](https://vnexpress.net/sinh-vien-che-tao-robot-leo-tuong-4674194.html?gidzl=eZlHRYwKxpYco5LeA8BdFQ76MMunqBDlkCO1EZxHwM_YmLOzFT2vQxN10pvgXBjfu908R6I-SejdBvJfFW)), nghiên cứu về robot thông minh phục vụ chăm sóc sức khỏe từ Báo Khoa học phổ thông (Link: <https://khoaocphothong.vn/benh-vien-o-tp-hcm-su-dung-robot-de-ho-tro-nguoi-benh-254589.html>), Đài truyền hình HTV9 (Link thời gian 25:45 - 28:10: <https://www.youtube.com/live/flbLC14B94M>).

Với những nỗ lực trong giảng dạy và nghiên cứu khoa học, tôi đã vinh dự nhận được các bằng khen sau:

- Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở các năm 2019-2020 và 2022-2023 do Ban Giám hiệu Nhà trường trao tặng;
- Thành tích xuất sắc trong hoạt động nghiên cứu khoa học năm 2022 do Ban Giám hiệu Nhà trường trao tặng;
- Thành tích xuất sắc trong hoạt động nghiên cứu khoa học và chuyển giao công nghệ năm 2023 do Ban Chấp hành Công đoàn Nhà trường trao tặng;
- Hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm 2023 do Ban Chấp hành Đảng bộ Nhà trường trao tặng;

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: 5 năm 2 tháng

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

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn	Số đề án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*)
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2018-2019				4	315	45	360/448.45/270
2	2019-2020				6	840		840/794.53/270
3	2020-2021				9	675		675/692.96/270
03 năm học cuối								
4	2021-2022				1	480		480/488.98/270





Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ

1	Adaptive Integral-type neural sliding mode control for pneumatic muscle actuator	3	Có	International Journal of Automation Technology/1881-7629	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	8	8, 6, 888-895	08/2014
2	Direct nonlinear control for an electro-hydraulic system	2	Có	2015 International Conference on Fluid Power and Mechatronics (FPM)/978-1-4799-8770-2	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		922-927	11/2015
3	Indirect sliding mode control based on gray-box identification method for pneumatic artificial muscle	2	Có	Mechatronics/0957-4158	Có - SCI IF: 3.02, Q1	19	32 1-11	12/2015
4	Time delay control of a pump-controlled electro-hydraulic actuator	6	Không	2015 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)/978-8-9932-1508-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	6	847-850	12/2015
5	Adaptive output feedback control of an electro-hydraulic system	2	Có	2015 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)/978-8-9932-1508-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	835-840	12/2015
6	Integrated model-based backstepping control for an electro-hydraulic system	4	Có	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/2005-4602	Có - SCIE IF: 1.65, Q2	30	17 565-577	05/2016
7	An integrated intelligent nonlinear	3	Có	IEEE/ASME Transactions on	Có - SCI IF: 5.25, Q1	59	21, 4, 1835-1845	08/2016

	control method for a pneumatic artificial muscle			Mechatronics/1083-4435				
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
8	A Robust Simplified Backstepping Control Approach for Pump-Controlled Electro-Hydraulic Systems	2	Có	AETA 2016: Recent Advances in Electrical Engineering and Related Sciences. AETA 2016. Lecture Notes in Electrical Engineering/978-3-319-50903-7	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		415 108-117	12/2016
9	An optimal controller for an electro-hydraulic system	2	Có	2016 16th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)/978-89-93215-11-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	1	167-172	01/2017
10	Suboptimal PID control method for an electro-hydraulic system	2	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)			12, 1, 9-16	01/2017
11	A robust time-delay nonlinear controller for a pneumatic artificial muscle	2	Có	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/2005-4602	Có - SCIE IF: 1.95, Q2	13	19 23-30	01/2018
12	A gain-adaptive intelligent nonlinear control for an electrohydraulic rotary actuator	3	Không	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/2005-4602	Có - SCIE IF: 1.95, Q2	17	19 665-673	05/2018
13	Design Principles and Validation of a Human-sized Quadruped Robot Leg for High Energy Efficiency	3	Không	Journal of Korea Robotics Society/1975-6291	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	6	13, 2, 86-91	05/2018



14	Gain-adaptive robust backstepping position control of a BLDC motor system	4	Có	IEEE/ASME Transactions on Mechatronics/1083-4435	Có - SCI <i>IF: 5.85, Q1</i>	31	23, 5, 2470-2481	10/2018
15	A direct robust nonsingular terminal sliding mode controller based on an adaptive time-delay estimator for servomotor rigid robots	3	Có	Mechatronics/0957-4158	Có - SCI <i>IF: 4.25, Q1</i>	23	59 82-94	05/2019
16	Gain-learning sliding mode control of robot manipulators with time-delay estimation	2	Có	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)/978-1-7281-0525-3	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	478-483	09/2019
17	Advanced control design for a high-precision heating furnace using combination of PI/Neural network	3	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)		4	14, 5, 25-31	12/2019
18	A Fast Adaptive Time-delay-estimation Sliding Mode Control for Robot Manipulators	1	Có	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal/2415-6698	Có - Scopus <i>IF: 0.5</i>	2	5, 6, 904-911	01/2020
19	An Effective Disturbance-Observer-Based Nonlinear Controller for a Pump-Controlled Hydraulic System	4	Có	IEEE/ASME Transactions on Mechatronics/1083-4435	Có - SCI <i>IF: 6.41, Q1</i>	56	25, 1, 32 - 43	02/2020

20	Adaptive Backstepping Sliding Mode Control for Equilibrium Position Tracking of an Electrohydraulic Elastic Manipulator	3	Không	IEEE Transactions on Industrial Electronics/0278-0046	Có - SCI IF: 9.67, Q1	68	67, 5, 3860 - 3869	05/2020
21	An enhanced path-optimization algorithm for real-time intelligent transportation systems	4	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)			15, 4, 77-84	08/2020
22	A nonlinear sliding mode controller of serial robot manipulators with two-level gain-learning ability	2	Có	IEEE Access/2169-3536	Có - SCIE IF: 4.29, Q1	6	8 189224- 189235	10/2020
23	An intelligent inverse kinematic solution of universal 6-DOF robots	5	Có	Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development. GTSD 2020/978-3-030-62323-4	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		1284 107-116	10/2020
24	A flexible sliding mode controller for robot manipulators using a new type of neural-network predictor	1	Có	Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development. GTSD 2020/978-3-030-62323-4	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	1284 167-177	10/2020
25	A PD-Folding-Based Controller for a 4DOF Robot	3	Có	Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development. GTSD	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	1	1284 117-129	12/2020

				2020/978-3-030-62323-4				
26	Design and Control of a 4-bar-transmission 2-DOF Robot	5	Có	2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-7281-9982-5	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		241-246	12/2020
27	A Precise Neural-Disturbance Learning Controller of Constrained Robotic Manipulators	2	Có	IEEE Access/2169-3536	Có - SCIE IF: 4.4, Q1	12	9 50381 - 50390	03/2021
28	Gait Optimization of a Quadruped Robot Using Evolutionary Computation	4	Không	Journal of Bionic Engineering/2543-2141	Có - SCIE IF: 3.21, Q2	12	18 306-318	03/2021
29	A neural-network-based nonlinear controller for robot manipulators with gain-learning ability and output constraints	7	Có	2021 International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEE)/978-1-6654-1487-6	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	5	149-153	05/2021
30	An Intelligent control method for redundant robotic manipulators with output constraints	3	Có	2021 International conference on system science and engineering (ICSSE)/978-1-6654-4848-2	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	116-121	09/2021
31	A Smart Direct Controller for a 3-DOF Robot	3	Có	2021 International conference on system science and engineering (ICSSE)/978-1-6654-4848-2	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		92-95	09/2021

32	A LQR-based neural-network controller for fast stabilizing rotary inverted pendulum	7	Có	2021 International conference on system science and engineering (ICSSE)/978-1-6654-4848-2	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	3	19-22	09/2021
33	A high-performance speech-recognition method based on a nonlinear neural network	3	Có	2021 International conference on system science and engineering (ICSSE)/978-1-6654-4848-2	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	1	96-100	09/2021
34	A LQR Neural Network Control Approach for Fast Stabilizing Rotary Inverted Pendulums	3	Có	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/2005-4602	Có - SCIE IF: 2.03, Q2	11	23 45-56	01/2022
35	An Adaptive PID Controller for Precisely Angular DC Motor Control	2	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)		1	17, 1, 48-55	02/2022
36	A Constrained Intelligent Nonlinear Control Method for Redundant Robotic Manipulators	2	Có	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal/2415-6698	Có - Scopus IF: 0.7		7, 3, 174-181	06/2022
37	An intelligent sliding mode controller of robotic manipulators with output constraints and high-level adaptation	1	Có	International Journal of Robust and Nonlinear Control/1099-1239	Có - SCIE IF: 4.37, Q1	3	32, 12, 6888-6912	08/2022
38	An Intelligent Position-Tracking Controller for Constrained	1	Có	IntechOpen/Recent Advances in Robot Manipulators/978-1-80356-267-4 (Book chapter)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		51-70	08/2022

	Robotic Manipulators Using Advanced Neural Networks							
39	An Effective Adaptive Computed Torque PID Controller for Robotic Manipulators	5	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)			17, 2, 65-76	08/2022
40	Development of a Direct Adaptive PID Controller for a Quadraped Robot	4	Có	Journal of Technical Education Science/2615-9740 (HDCDGSNN)			17, 2, 1-9	08/2022
41	A new neural iterative learning control approach for position tracking control of robotic manipulators: Theory, simulation, and experiment	2	Có	Measurement, Control, and Automation/1859-0551 (HDCDGSNN)		1	3, 2, 66-74	11/2022
42	A 3D Image-Based Visual Servoing Controller for 3DOF Robot with Single Camera	3	Có	Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2022/978-3-031-19693-5	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		567 357-366	12/2022
43	An Adaptive Pose Controller of 6DOF Quadcopters Using a State Observer	4	Có	2022 6th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-6654-6628-8	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		464-470	12/2022

44	A Computed Torque Controller for Robotic Manipulators Using Nonlinear Neural Network	2	Có	2022 6th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-6654-6628-8	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		487-492	12/2022
45	An Eye-to-Hand Visual Servoing Controller of 3-DOF Robot Using Feature Matching Technology	3	Có	2022 6th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-6654-6628-8	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		435-440	12/2022
46	Indoor Mobile Robot Positioning using Sensor Fusion	5	Không	2022 6th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-6654-6628-8	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	1	884-890	12/2022
47	A State Feedback Model-Free Predictive Controller for DC Motors Using Neural Network	2	Có	2022 6th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)/978-1-6654-6628-8	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		441-446	12/2022
48	A Robust Neural Predictive Control Approach for Robotic Manipulators with Online Learning Ability	2	Có	2022 11th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS)/978-1-6654-5248-9	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		482-486	12/2022
49	An Adaptive Robust Nonlinear Control Approach of a Quadcopter	6	Có	2022 11th International Conference on Control, Automation and Information Sciences	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		476-481	12/2022

	with Disturbance Observer			(ICCAIS)/978-1-6654- 5248-9				
50	A neural flexible PID controller for task-space control of robotic manipulators	2	Có	Frontiers in Robotics and AI/2296-9144	Có - ESCI IF: 2.9, Q2	3	9 975850	01/202 3
51	An advanced neural- disturbance- observer control method for constrained hydraulic systems	2	Có	Nova Science Publisher, Automatic Control of Hydraulic Systems/979-8-88697- 619-9 (Book chapter)	- Hệ thống CSDL quốc tê khác		101-130	01/202 3
52	Ecological design optimization of nozzle parameters for burnishing operation	4	Không	Journal of Applied Engineering Science/1451-4117	Có - Scopus IF: 0.8, Q3		21, 2, 686-697	03/202 3
53	Multi- performance optimization of the diamond burnishing process in terms of energy saving and tribological factors	4	Không	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part E: Journal of Process Mechanical Engineering/0954- 4089	Có - SCI IF: 2.3, Q2		21, 2, 686-697	03/202 3
54	A Novel Iterative Second-Order Neural-Network Learning Control Approach for Robotic Manipulators	3	Có	IEEE Access/2169- 3536	Có - SCIE IF: 3.476, Q1	2	11, 2, 58318 - 58332	05/202 3

55	Multi-Response Optimization of the Flat Burnishing Process with a High-Stiffness Tool in terms of Surface Characteristics	3	Có	Tehnicki vjesnik-Technical Gazette/1330-3651	Có - SCIE IF: 0.9, Q3		30, 4, 1166- 1174	06/202 3
56	Experiments and optimization of the hole EDM electrode's parameters	4	Không	International Journal of Advanced Manufacturing Technology/1433-3015	Có - SCIE IF: 2.9, Q2	1	127 5373- 5390	07/202 3
57	A Neural PID End-effector Controller for Robotic Manipulator with Joint Position Constraints	2	Có	2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)/979-8-3503-2294-1	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		259-264	08/202 3
58	Multi-objective optimization of MQL system parameters for the roller burnishing operation for energy saving, product quality and air pollution	4	Không	Soft Computing/1433-7479	Có - SCIE IF: 3.1, Q2	1	28 1229- 1254	01/202 4

- 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: 13 ( [11] [14] [15] [18] [19] [22] [27] [34] [36] [37] [50] [54] [55] )

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. Bảng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích

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

9. Các tiêu chuẩn không đủ so với quy định, đề xuất công trình khoa học (CTKH) thay thế\*:

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

- Thâm niên đào tạo chưa đủ 6 năm (UV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng): 10 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: [34] Huynh Vinh Nghi, Dinh Phuoc Nhen, and Dang Xuan Ba\*, "A LQR Neural Network Control Approach for Fast Stabilizing Rotary Inverted Pendulums," International Journal of Precision Engineering and Manufacturing, vol. 22, pp. 45-56, 2022. (SCIE, IF: 2.03,Q 2, Doi: <https://doi.org/10.1007/s12541-021-00606-x>)

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.

TP. Hồ Chí Minh, ngày 29 tháng 06 năm 2024

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)

  
Đặng Xuân Ba