

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

BẢN ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU
CHUẨN

CHỨC DANH: Phó giáo sư

Mã hồ sơ:.....



(Nội dung đúng ở ô nào thì đánh dấu vào ô đó: ; Nội dung không đúng thì để trống:)

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ; Giảng viên thỉnh giảng

Ngành: Tự động hoá; Chuyên ngành: Điều khiển học kỹ thuật

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Đào Quý Thịnh

2. Ngày tháng năm sinh: 01/01/1984; 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: Phường Nông Trang, Thành phố Việt Trì, Tỉnh Phú Thọ

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Căn hộ R2A3411, Nhà R2A, 72A Nguyễn Trãi, Phường Thượng Đình, Quận Thanh Xuân, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Phòng E309 - Nhà C7, Đại học Bách Khoa Hà Nội, Số 01 Đại Cồ Việt, Hai Bà Trưng, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0977272725;

E-mail: thanh.daoquy@hust.edu.vn

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

Từ tháng, năm 10,2007 đến tháng, năm 09,2010: Nghiên cứu viên tại Trung tâm nghiên cứu và triển khai Công nghệ cao, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Từ tháng, năm 10,2010 đến tháng, năm 09,2011: Kỹ sư cơ điện tại Công ty Mạng lưới Viettel, Tập đoàn Viễn thông Quân đội Viettel

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

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

Địa chỉ cơ quan: Số 01, Đại Cồ Việt, Quận Hai Bà Trưng, Thành phố 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): Không

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 05 tháng 07 năm 2007, số văn bằng: C824991, ngành: Điện, chuyên ngành: Tự động hóa

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 13 tháng 01 năm 2010, số văn bằng: 002967, ngành: Điện, chuyên ngành: Kỹ thuật Tự động hóa

Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

- Được cấp bằng TS [5] ngày 28 tháng 09 năm 2019, số văn bằng: 235, ngành: Hệ thống điều khiển động học, chuyên ngành: Robotics

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Học viên Công nghệ Shibaura, Nhật Bản

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS cơ sở: Đại học Bách khoa Hà Nội, Hội đồng I: Điện, Điện tử - Tự động hoá, Công nghệ thông tin, Toán học

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

1. Hướng nghiên cứu 1: Điều khiển robot phục hồi chức năng vận động cho chi dưới.
2. Hướng nghiên cứu 2: Điều khiển hệ thống huyệt cơ cấu chấp hành định hướng ứng dụng cho robot phục hồi chức năng.

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: 2 cấp Cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 48 bài báo khoa học, trong đó 17 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;
- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 1, trong đó 1 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

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

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	2022
2	Bằng khen của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo	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):

TT	Tên kỷ luật	Cấp ra quyết định	Số quyết định	Thời hạn hiệu lực
Không có				

B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ/PHÓ GIÁO SƯ

1. Tự đánh giá về tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo:

Từ khi bắt đầu làm giảng viên tại Trường Đại học Bách khoa Hà Nội tháng 9 năm 2012 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 đồ 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: 11 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	2015-2016				18	230		230/777/270
2	2019-2020				12	240		240/477/270
3	2020-2021				14	221		221/586/270
03 năm học cuối								
4	2021-2022			1	17	300	40	340/678/270
5	2022-2023			1	18	363	66	429/741/270
6	2023-2024				24	192	76	268/651/270

(*) - Trước ngày 25/3/2015, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Quyết định số 64/2008/QĐ-BGDĐT ngày 28/11/2008, được sửa đổi bổ sung bởi Thông tư số 36/2010/TT-BGDĐT ngày 15/12/2010 và Thông tư số 18/2012/TT-BGDĐT ngày 31/5/2012 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ 25/3/2015 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Thông tư số 47/2014/TT-BGDĐT ngày 31/12/2014 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ ngày 11/9/2020 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc của giảng viên cơ sở giáo dục đại học ban hành kèm theo Thông tư số 20/2020/TT-BGDĐT ngày 27/7/2020 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT; định mức giờ chuẩn giảng dạy theo quy định của thủ trưởng cơ sở giáo dục đại học, trong đó định mức của giảng viên thỉnh giảng được tính trên cơ sở định mức của giảng viên cơ hữu.

3. Ngoại ngữ

3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Tiếng Anh

a) Được đào tạo ở nước ngoài :

- Học ĐH ; Tại nước: ; Từ năm đến năm

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; Tại nước: Nhật Bản năm 2019

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước :

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: số bằng: ; năm cấp:

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài :

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ:

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

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

4. Hướng dẫn NCS, HVCH/CK2/BSNT đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/BSNT	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HVCH/CK2/BSNT	Chính	Phụ			
1	Phạm Văn Tiệp		X	X		01/2021 đến 06/2022	Đại học Bách Khoa Hà Nội	22/06/2022
2	Trịnh Minh Chiến		X	X		11/2021 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	Số tác giả	Chủ biên	Phần biên soạn (từ	Xác nhận của cơ sở GDDH (Số văn
----	----------	----------------------------	-----------------	------------	----------	--------------------	---------------------------------

			năm xuất bản			trang ... đến trang)	bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Điều khiển Logic và PLC	GT	Nhà xuất bản Bách Khoa Hà Nội, năm 2023	4	VC	(Chương 4, 5, 6 từ trang 71 đến trang 191)	708/QĐ-ĐHBK

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 ứng dụng biến tần và PLC nâng cao chất lượng sản phẩm của hệ thống phối trộn nguyên liệu (nhà máy sản xuất thức ăn gia súc)	CN	T2012-132, cấp Cơ sở	12/05/2012 đến 24/12/2012	Nghiệm thu ngày 24/12/2012. Xếp loại: Tốt
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
2	Nghiên cứu chế tạo thử nghiệm và điều khiển cơ nhân tạo	CN	T2020-TT-002, cấp Cơ sở	01/07/2020 đến 30/06/2021	Nghiệm thu ngày 28/10/2021. Xếp loại: Đạt

- Các chữ viết tắt: CT: Chương trình; ĐT: Đề tài; CN: Chủ nhiệm; PCN: Phó chủ nhiệm; TK: Thư ký.

7. Kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ đã công bố (bài báo khoa học, báo cáo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế):

7.1.a. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	Design and Evaluation of the Lower-limb Robotic Orthosis for Gait Rehabilitation Actuated by Pneumatic Artificial Muscle	3	Có	ICBIP '17: Proceedings of the 2nd International Conference on Biomedical Signal and Image Processing, ISBN: 978-1-4503-5268-0	- Scopus	5	85-89	08/2017
2	Tracking control of a robotic orthosis for gait rehabilitation: A feedforward-feedback control approach	2	Có	2017 10th Biomedical Engineering International Conference (BMEiCON), ISBN: 978-1-5386-0882-1	- Scopus	2	1-5	12/2017
3	Assist-as-Needed Control of a Robotic Orthosis Actuated by Pneumatic Artificial Muscle for Gait Rehabilitation	2	Có	Applied Sciences, ISSN: 2076-3417	Có - SCIE IF: 2.7, Q1	34	8, 4, 499	03/2018

4	Adaptive Impedance Control of a Robotic Orthosis Actuated by Pneumatic Artificial Muscle	2	Có	World Congress on Medical Physics and Biomedical Engineering 2018, ISBN: 978-981-10-9038-7	- Scopus	4	631-636	05/2018
5	Modified Computed Torque Control of a Robotic Orthosis for Gait Rehabilitation	2	Có	2018 40th Annual International Conference of the IEEE Engineering in Medicine and Biology Society (EMBC), ISSN: 1558-4615, ISBN: 978-1-5386-3646-6	- Scopus	6	1719-1722	10/2018
6	Gain Scheduling PI Controller of a single Pneumatic Artificial Muscle-mass System	4	Có	13th South East Asian Technical University Consortium 2020, ISSN: 2186-7631	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		201-204	03/2019
7	Discrete-Time Fractional Order Integral Sliding Mode Control of an Antagonistic Actuator Driven by Pneumatic	3	Có	Applied Sciences, ISSN: 2076-3417	Có - SCIE <i>IF: 2.7, Q1</i>	11	9, 12, 2503	06/2019

	Artificial Muscles							
8	Safety Enhancement of a Pneumatic Artificial Muscle Actuated Robotic Orthosis for Gait Rehabilitation	2	Có	2019 4th Asia-Pacific Conference on Intelligent Robot Systems (ACIRS), ISBN: 978-1-7281-2229-8	- Scopus	3	113-117	12/2019

Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ

9	Modeling of Pneumatic Artificial Muscles	4	Không	14th South East Asian Technical University Consortium 2020, ISSN: 2186-7631	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		159-162	02/2020
10	Vibration Suppression Control of Three Inertial Systems	4	Không	Journal of Mechanical Engineering, ISSN: 1823-5514, e-ISSN: 2550-164X	Có - Scopus <i>IF: Q4</i>		17, 2, 79-91	07/2020
11	A Modified Bouc-Wen Model of Pneumatic Artificial Muscles in Antagonistic Configuration	5	Có	2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems (ICAMechS), ISSN: 2325-0690, ISBN: 978-1-7281-6530-1	- Scopus	3	157-161	01/2021
12	A Combination of Distributed Delays Shapers and ADRC for	4	Không	2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems	- Scopus	1	124-128	01/2021

	Gantry Crane Control			(ICAMechS), ISSN: 2325-0690, ISBN: 978-1-7281-6530-1				
13	Sliding Mode Control Based on Nonlinear Disturbance Observer for Pneumatic Artificial Muscle	4	Không	11th Asian-Pacific Conference on Medical and Biological Engineering, ISBN: 978-3-030-66169-4	- Scopus	3	202-214	03/2021
14	Experimental validation for pneumatic artificial muscles using fuzzy pid control	3	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			24, 2, 58-64	07/2021
15	Combination of ADRC and distributed delays shapers: application for position control and sway reduction in gantry crane	4	Không	International Journal of Advanced Mechatronic Systems, ISSN: 1756-8412, e-ISSN: 1756-8420	Có - Scopus <i>IF: Q4</i>		9, 3, 163-173	11/2021
16	Discrete-Time Sliding Mode Control based on Exponential Reaching Law of a Pneumatic Artificial Muscle Actuator	2	Có	Journal of Mechanical Engineering, ISSN: 1823-5514, e-ISSN: 2550-164X	Có - Scopus <i>IF: Q4</i>		19, 1, 221-237	01/2022

17	Adaptive Parameter Integral Sliding Mode Control of Pneumatic Artificial Muscles in Antagonistic Configuration	4	Có	Journal of Control, Automation and Electrical Systems, ISSN: 2195-3880, e-ISSN: 2195-3899	Có - ESCI <i>IF: 1.5, Q2</i>	6	33, 4, 1116- 1124	02/2022
18	Ứng dụng Kinect V2 xây dựng quỹ đạo mẫu cho robot phục hồi chức năng	6	Có	Hội nghị triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			761-769	04/2022
19	Controller for a SCARA robot using the Takagi-Sugeno Descriptor Representation	2	Không	Hội nghị triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			464-468	04/2022
20	Điều khiển trượt dùng luật tiếp cận dạng hàm mũ cho cơ nhân tạo khí nén	5	Có	Hội nghị triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			547-552	04/2022
21	So sánh các thuật toán điều khiển chống rung cho cầu trục dạng con lắc kép	4	Không	Hội nghị triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, ISBN: 978-604-95-0875-2			240-246	04/2022
22	Takagi-Sugeno Fuzzy Control for Stabilizing	4	Không	Intelligent Systems and Networks: Selected Articles	- Scopus		333-341	07/2022

	Nonlinear Inverted Pendulum			from ICISN 2022, Vietnam, ISSN: 2367-3389, ISBN: 978-981-19-3394-3				
23	Physical Therapy Exercise Design for Lower Limb Rehabilitation Robot Using Character's Animation Clips	5	Có	Intelligent Systems and Networks: Selected Articles from ICISN 2022, Vietnam, ISSN: 2367-3389, ISBN: 978-981-19-3394-3	- Scopus		260-269	07/2022
24	Settling Time Optimization of a Critically Damped System with Input Shaping for Vibration Suppression Control	3	Không	Engineering, Technology & Applied Science Research, ISSN: 2241-4487, e-ISSN: 1792-8036	Có - ESCI <i>IF: 1.5, Q2</i>	1	12, 5, 9388- 9394	10/2022
25	Discrete-time sliding mode control with power rate exponential reaching law of a pneumatic artificial muscle system	4	Có	Control Theory and Technology, ISSN: 2095-6983, e-ISSN: 2198-0942	Có - ESCI <i>IF: 1.4, Q3</i>	4	20, 4, 514-524	10/2022
26	Development of a rehabilitation robot:	3	Có	ASEAN Engineering Journal (AEJ), ISSN: 2586-9159	Có - Scopus <i>IF: Q4</i>	1	12, 4, 121-129	11/2022

	modeling and trajectory tracking control							
27	A Hybrid Energy Sliding Mode Controller for the Rotary Inverted Pendulum	5	Không	International Conference on Engineering Research and Applications, ISSN: 2367-3370, ISBN: 978-3-031-22200-9	- Scopus		34-41	12/2022
28	Active Disturbance Rejection Control of an Antagonistic Muscle	6	Có	International Conference on Engineering Research and Applications, ISSN: 2367-3370, ISBN: 978-3-031-22200-9	- Scopus		150-156	12/2022
29	Nonlinear Extended Observer-Based ADRC for a Lower-Limb PAM-Based Exoskeleton	7	Có	Actuators, ISSN: 2076-0825	Có - SCIE <i>IF: 2.6, Q2</i>	2	11, 12, 369	12/2022
30	Reference Response Based Time-Varying Vibration Suppression Control for Flexible Dynamic Systems	4	Không	Journal of Engineering Science and Technology, e-ISSN: 1823-4690	Có - ESCI <i>IF: 0.6, Q3</i>		18, 1, 604-623	02/2023

31	An Adaptive Sliding Mode Controller for a PAM-based Actuator	5	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research, ISSN: 2241-4487, e-ISSN: 1792-8036	Có - ESCI <i>IF: 1.5, Q2</i>	1	13, 1, 10086-10092	02/2023
32	Điều khiển tối ưu thời gian cho cầu trục sử dụng phương pháp tạo dạng tín hiệu đầu vào	3	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Đại học Đà Nẵng, ISSN: 1859-1531			21, 4, 62-67	04/2023
33	Discrete-Time Backstepping Sliding Mode Control for a 2-DOF PAM-Based Exoskeleton	5	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học kỹ thuật Smart Systems and Devices ISSN: 2734-9373			33, 2, 26-34	05/2023
34	Adaptive fuzzy sliding mode control of an actuator powered by two opposing pneumatic artificial muscles	5	Có	Scientific Reports, e-ISSN: 2045-2322	Có - SCIE <i>IF: 4.9, Q1</i>	6	13, 8242, 1-12	05/2023
35	Neural network based patient recovery estimation of a PAM-based rehabilitation robot	5	Có	Acta Polytechnica, e-ISSN: 1805-2363	Có - ESCI <i>IF: 0.8, Q3</i>		63, 3, 179-187	07/2023

36	Prescribed Performance Function Based Sliding Mode Control of Opposing Pneumatic Artificial Muscles to Enhance Safety	4	Có	Journal of Applied Science and Engineering, ISSN: 2708-9967, e-ISSN: 2708-9975	Có - ESCI <i>IF: 1.3, Q2</i>		27, 2, 2117- 2126	07/2023
37	Adaptive Radial-Basis Function Neural Network Control of a Pneumatic Actuator	5	Có	Intelligent Systems and Networks: Selected Articles from ICISN 2022, Vietnam, ISSN: 2367-3389, ISBN: 978-981-99-4725-6	- Scopus		254-262	08/2023
38	Sliding mode control of antagonistically coupled pneumatic artificial muscles using radial basis neural network function	5	Có	SN Applied Sciences, e-ISSN: 2523-3971	Có - ESCI <i>IF: 2.6, Q2</i>		5, 9, 246	08/2023
39	Effective Control Strategies for Rotary Inverted Pendulum System: Energy-based, LQR, and	3	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học kỹ thuật Smart Systems and Devices ISSN: 2734-9373			33, 3, 65- 73	09/2023

	HSMC Techniques							
40	Enhance Control Performance of a Pneumatic Artificial Muscle System Using RBF-Neural Network Approximation and Power Rate Exponential Reaching Law Sliding Mode Control	2	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			27, 3, 65-72	12/2023
41	Nonlinear Stability Control of Inverted Pendulum on a Cart Using LQR-Based T-S Fuzzy Control	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Học viện Kỹ thuật Quân sự. ISSN: 1859-0209			18, 3, 77-91	12/2023
42	Fuzzy observer-based control design for Rotary Inverted Pendulum Using Takagi-Sugeno Model	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học kỹ thuật Smart Systems and Devices ISSN: 2734-9373			43, 1, 42-50	01/2024
43	Control of the Tower Crane	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ các			43, 1, 51-57	01/2024

	Using Input Shaping-Sliding Mode Control			trường Đại học kỹ thuật Smart Systems and Devices ISSN: 2734-9373				
44	Fast Terminal Sliding-Mode Control with High-Gain Observer for Series Elastic Actuator Robot	4	Có	2023 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS), ISSN: 2475-7896, ISBN: 979-8-3503-2878-3	- Scopus		501-506	01/2024
45	T-S Fuzzy Control with Descriptor Model and High Gain Observer for a Serial Robot Manipulator	2	Có	2023 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS), ISSN: 2475-7896, ISBN: 979-8-3503-2878-3	- Scopus		85-90	01/2024
46	Robust-optimal control of rotary inverted pendulum control through fuzzy descriptor-based techniques	4	Không	Scientific Reports, e-ISSN: 2045-2322	Có - SCIE <i>IF: 4.9, Q1</i>		14, 5593, 1-20	03/2024
47	Parameter Optimization of Sliding Mode Controller for	6	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			28, 1, 30-38	04/2024

	Tower Crane Using Particle Swarm Optimization Algorithm							
48	Adaptive Fast Terminal sliding mode Control for Inverted Pendulum on Cart	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học kỹ thuật Smart Systems and Devices ISSN: 2734-9373			34, 2, 66-74	05/2024

- 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: 10 ([16] [17] [25] [26] [29] [31] [34] [35] [36] [38])

7.1.b. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố (*Dành cho các chuyên ngành thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự được quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg*)

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
Không có							

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

7.2. Bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Tác giả chính/ đồng tác giả	Số tác giả
Không có					

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

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

TT	Tên tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu TDTT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
Không có					

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

8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình/dự án/đề tài nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ của cơ sở giáo dục đại học đã được đưa vào áp dụng thực tế:

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

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

- Thâm niên đào tạo chưa đủ 6 năm (UV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng): Không

- Giờ giảng dạy

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

+ Giờ chuẩn giảng dạy quy đổi không đủ, còn thiếu (năm học/số giờ thiếu): Không

- 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: Không

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

- 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: Không

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 2024

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