

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 hóa. Chuyên ngành: Điều khiển học kỹ thuật.

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Ngô Mạnh Tiến

2. Ngày tháng năm sinh: 05-05-1978 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 Trục Đạo, Huyện Trục Ninh, Tỉnh Nam Định.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Số nhà 41, Tổ 17, Phường Phú Diễn, Quận Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Số 41, Ngõ 60 Đường Nguyễn Đạo An, Phú Diễn, Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

Điện thoại nhà riêng: 0912121376; Điện thoại di động: 0912121376;

E-mail: tieniop@gmail.com

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

+ Từ tháng 12 năm 2001 đến tháng 3 năm 2015: nghiên cứu viên, Xưởng Quang điện tử, Viện Vật lý, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam.

+ Từ tháng 3 năm 2015 đến tháng 12 năm 2019: nghiên cứu viên, Nhóm Quang điện tử, Trung Tâm Vật lý kỹ thuật, Viện Vật lý, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam.

+ Từ tháng 1 năm 2020 đến nay: Trưởng phòng, Phòng Tự động hóa các thí nghiệm vật lý, Chủ tịch Công đoàn Viện Vật lý, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam. Chức vụ hiện nay: Trưởng Phòng Tự động hóa các thí nghiệm vật lý, Chủ tịch Công đoàn Viện Vật lý, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam;

Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng Phòng. Chủ tịch Công đoàn Viện Vật lý.

Cơ quan công tác hiện nay: Viện Vật lý, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam.

Địa chỉ cơ quan: Số 10 Đào Tấn, Ba Đình, Thành phố Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 043.8347953.

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học: Học viện Khoa học và Công nghệ.

8. Đã nghỉ hưu: Chưa.

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ): Học viện Khoa học và Công nghệ.

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH ngày 25 tháng 6 năm 2001; số văn bằng: B0272530; ngành: Điều khiển học kỹ thuật, chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Bách khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS ngày 28 tháng 2 năm 2005; số văn bằng: A012686; ngành: Kỹ thuật đo lường và điều khiển tự động; chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường Đại học Bách khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng TS ngày 6 tháng 4 năm 2015; số văn bằng: D000170; ngành: Điện; 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: Chưa

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS cơ sở: Học Viện Khoa học và Công nghệ - Viện Hàn Lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam.

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

+ Nghiên cứu điều khiển phi tuyến thích nghi bền vững trong các hệ Euler-Lagrange (Robot di động, các hệ truyền động trong điện gió, bộ xoay gimbal trong hệ quan điện tử tích hợp bám bắt mục tiêu tự động);

+ Nghiên cứu, phát triển các hệ thống tự động hóa trong công nghiệp sản xuất;

+ Nghiên cứu, phát triển các thuật toán SLAM, điều hướng Navigation, tối ưu truyền thông và năng lượng tiêu thụ cho robot di động và ứng dụng hệ điều hành lập trình cho robot như ROS xây dựng robot tự hành.

14. Kết quả đào tạo và nghiên cứu khoa học:

- Đã hướng dẫn 03 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;

- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: Chủ nhiệm 02 đề tài cấp Viện hàn lâm KH&CN Việt Nam; Chủ nhiệm 01 Đề án cấp Bộ Công Thương, Chủ nhiệm 04 Đề tài cấp cơ sở, Tham gia 02 đề tài cấp nhà nước, 02 Tham gia đề tài cấp Viện hàn lâm KH&CN Việt Nam, Tham gia 01 đề tài cấp thành phố Hà Nội.

- Đã công bố (số lượng): 61 bài báo khoa học, trong đó 8 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

- Số lượng sách đã xuất bản: 01, và 03 chương sách 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):

- Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở năm 2021, 2023.

- Giải Nhì SVNCKH cấp Bộ Giáo dục đào tạo năm 2001, Bằng khen của Bộ trưởng Bộ Giáo dục đào tạo.

- Giải Nhì giải thưởng KHCN Vifotec 2001, Bằng khen của Quỹ Vifotec.

- Bằng khen của BCH Công đoàn Viện KH&CN Việt Nam, số 04/TĐ-KT ngày 10/1/2012 tặng vì thành tích xuất sắc trong hoạt động Công đoàn năm 2011.

- Bằng khen của BCH Công đoàn Viên Chức Việt Nam, số 45/QĐ-CĐVC ngày 29/1/2024 tặng vì thành tích xuất sắc trong hoạt động Công đoàn năm 2023.

- Bằng khen của Bộ lao động thương binh xã hội số 920/ QĐ-LĐTBXH ngày 22/7/2012 khen thưởng Chuyên gia huấn luyện thi tay nghề Quốc gia, Nghề Tự động hóa trong công nghiệp đạt giải Nhất Quốc gia 2012.

- Bằng khen của Bộ lao động thương binh xã hội số 1419/QĐ-LĐTBXH ngày 27/10/2014 khen thưởng Chuyên gia huấn luyện 02 thí sinh Nghề Tự động hóa trong công nghiệp đạt hai giải Nhất Quốc gia 2014.

- Bằng khen của Chủ tịch UBND thành phố Hà Nội số 3581/QĐ-UBND ngày 2/7/2014 khen thưởng Chuyên gia hướng dẫn đội tuyển của TP.Hà Nội thi tay nghề Quốc gia, Nghề Tự động hóa trong công nghiệp đạt hai giải Nhất Quốc gia 2014.

- Bằng khen của Chủ tịch UBND thành phố Hà Nội số 5774/QĐ-UBND ngày 6/11/2014 khen thưởng Chuyên gia huấn luyện đội tuyển tự động hóa Quốc gia đạt 02 huy chương vàng ASAEN SKILL 2014 tại Hà Nội.

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

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:

+ Có lập trường tư tưởng vững vàng; tuyệt đối trung thành với đường lối, chủ trương của Đảng, chấp hành nghiêm chính sách và pháp luật của nhà nước, qui chế của Bộ Giáo dục đào tạo và các qui định của cơ sở đào tạo.

+ Được đào tạo cơ bản tại cơ sở đào tạo uy tín là Đại học Bách Khoa Hà Nội. Tích cực tham gia xây dựng chương trình đào tạo, cập nhập bổ sung các kiến thức mới vào các chuyên đề, học phần do mình đảm nhiệm; trực tiếp tham gia giảng dạy các học phần trình độ tiến sĩ, thạc sĩ, các chuyên đề bồi dưỡng sau đại học và hướng dẫn sinh viên đại học, học viên cao học, nghiên cứu sinh. Không ngừng học tập nâng cao trình độ chuyên môn nghiệp vụ đáp ứng yêu cầu nhiệm vụ được giao.

+ Có khả năng độc lập và tổ chức nhóm nghiên cứu khoa học, đã chủ trì và tổ chức

các nhóm nghiên cứu thực hiện và hoàn thành tốt các đề tài, nhiệm vụ KH-CN các cấp được giao. Luôn chú trọng và thực hiện tốt việc gắn kết giữa nghiên cứu khoa học với đào tạo, đáp ứng nhu cầu thực tiễn kinh tế xã hội, an ninh, quốc phòng.

+ Bản thân luôn nỗ lực, cố gắng hoàn thành tốt nhiệm vụ của người làm khoa học, người giảng viên, và các nhiệm vụ khác trên từng cương vị được giao, thực hiện tốt nghĩa vụ công dân. Có đủ sức khỏe và uy tín theo yêu cầu nghề nghiệp.

+ Có phẩm chất đạo đức tốt, lối sống giản dị, lành mạnh; luôn giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự của nhà khoa học, nhà giáo; đoàn kết, giúp đỡ đồng nghiệp, cùng nhau phát triển; tôn trọng, đối xử công bằng và bảo vệ các quyền lợi chính đáng của người học. Trong vai trò Chủ tịch công đoàn Viện Vật lý, luôn quan tâm các hoạt động phong trào, chăm lo đời sống tinh thần, hỗ trợ các cán bộ và viên chức trong đơn vị, luôn hoàn thành tốt các nhiệm vụ được Chi ủy, Ban Lãnh đạo Viện Vật lý, Ban Chấp hành Công đoàn Viện Hàn lâm KH-CN Việt Nam giao phó.

2. Thời gian, kết quả tham gia đào tạo, bồi dưỡng từ trình độ đại học trở lên: 8 năm.

- Tổng số năm thực hiện nhiệm vụ đào tạo: 8 năm

- 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:

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	2016-2017			1				0/70/135
2	2017-2018			1				0/70/135
3	2018-2019			1				0/70/135
4	2019-2020	1						0/33,3/135
5	2020-2021	3					135	135/234,9/135
03 năm học cuối								
6	2021-2022	5					90	90/189,9/135
7	2022-2023	5					135	135/301,5/135
8	2023 -2024	4				75	60	135/268,2/135

3. Ngoại ngữ:

3.1. Tên 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:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Tiếng Anh, B2 khung Châu Âu.

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	Vương Huy Hoàng		HVCH	X		12/11/2015 đến 18/11/2016	Trường Đại Học Công nghệ - ĐH Quốc gia Hà Nội.	10/1/2017
2	Lưu Văn Định		HVCH	X		13/3/2017 đến 31/10/2017	Trường Đại học Mỏ Địa chất	21/12/2017
3	Nguyễn Tuấn Nghĩa		HVCH	X		2/10/2017 Đến 8/11/2018	Trường Đại Học Công nghệ Hà Nội	21/12/2018

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo từ trình độ 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	Trước khi được công nhận Tiến sĩ						
II	Sau khi được công nhận Tiến sĩ						
1	Kỹ thuật cảm biến	GT	NXB Khoa học tự nhiên và Công nghệ Năm 2019	03	Tham gia	Chương 6,7,8	Số 149/GXN-ĐHCN ngày 10/6/2024 của Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội

			Mã số: ISBN: 978- 6040913- 863-8 Năm 2019			
2	The Springer-Verlag book series, "Computational Intelligence", Vol 899 ISBN 978-3-030-49536-7 (eBook).	CK	Springer-2020	8	Chủ biên	Phân biên soạn trang 257-268. "Fuzzy Adaptive Dynamic Surface Control for Omnidirectional Robot"
3	The Springer-Verlag book series, "Computational Intelligence", Vol 899 ISBN 978-3-030-49536-7 (eBook).	CK	Springer-2020	7	Tham gia	Phân biên soạn trang 243-255, "Adaptive Fuzzy Backstepping Sliding Mode Control For Omni Mobile Robot Over Network Control System"
4	The Springer-Verlag book series, "Computational Intelligence", Vol 981. ISBN 978-3-030-76620-7 (eBook).	TK	Springer-2021	5	Tham gia	Phân biên soạn trang 251-261, "Constructing An Intelligent Navigation System For Autonomous Mobile Robot (ARM) Based On Deep Learning Deep Learning"

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)/Xếp loại KQ
I	Trước khi được công nhận TS				
1	Nghiên cứu công nghệ chế tạo và lắp ráp các linh kiện quang học của thiết bị nhìn đêm dựa trên nguyên lý khuếch đại ánh sáng mờ	TK	Đề tài KHCN cấp nhà nước cơ khí và chế tạo máy KC05.04	2001-2004	2005 xếp loại: Đạt
2	Nghiên cứu, thiết kế chế tạo 01 thiết bị thu nhận ảnh hồng ngoại sử dụng trong quốc phòng an ninh và các ngành kinh tế kỹ thuật	TK	Đề tài trọng điểm cấp Viện KH&CN Việt Nam	2005-2008	2008 xếp loại: Đạt
3	Hoàn thiện thiết kế, công nghệ chế tạo, lắp ráp để sản xuất loạt nhỏ sản phẩm quang học	TK	Dự án KHCN cấp nhà nước cơ khí và chế tạo máy KC.05.DA01/06-10	2006-2010	2010 xếp loại: Đạt
II	Sau khi được công nhận TS				
4	Nghiên cứu thiết kế và tích hợp hệ thống quang điện tử giám sát mục tiêu tầm gần có khả năng ứng dụng cho các hải đảo	CN	Đề tài độc lập trẻ cấp Viện Hàn lâm KHCNVN VAST.ĐTL.09/13-14	2013-2014	2014 xếp loại: Khá
5	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot dạng người thông minh IVASTBot	CN	Đề tài cấp Viện Hàn lâm KH&CN Việt Nam VAST01.01/20-	2020-2021	2022 xếp loại: Xuất sắc

	ứng dụng trong giao tiếp, giới thiệu và hướng dẫn khách		21.		
6	“Nghiên cứu, xây dựng hệ thống quản lý sản xuất MES và chuyển đổi số nhằm nâng cao hiệu quả hoạt động và năng lực quản lý cho doanh nghiệp sản xuất công nghiệp hỗ trợ ngành cơ khí chế tạo máy và tự động hóa	CN	Đề án Thuộc Chương trình phát triển công nghiệp hỗ trợ năm 2023, Cấp Bộ Công thương	1/2023-12/2023	2023 xếp loại: Đạt
7	Thiết kế chế tạo dây chuyền sản xuất gạch xây không nung, công suất 15 triệu/viên/năm.	TK	Dự án cấp Thành phố Hà Nội	2015-2016	2016 xếp loại: Đạt
8	“Nghiên cứu ứng dụng mạng Nơ ron vào nâng cao chất lượng điều khiển bám quỹ đạo cho đối tượng Omni Robot”	CN	Đề tài cơ sở cấp Viện Vật lý	1/2019-12/2019	2019 xếp loại: Đạt
9	“Nghiên cứu ứng dụng hệ điều hành lập trình robot ROS phục vụ điều khiển và điều hướng cho Robot tự hành”,	CN	Đề tài cơ sở cấp Viện Vật lý	1/2020-12/2020	2020 xếp loại: Đạt
10	“Nghiên cứu bộ KIT IoT quan trắc một số chỉ số ô	CN	Đề tài cơ sở cấp Viện Vật lý	1/2021-12/2021	2021 xếp loại: Đạt

	nhiệm không khí”				
11	Xây dựng Bản đồ 3D cho Robot đa hướng bốn bánh trên nền hệ điều hành ROS	CN	Đề tài cơ sở cấp Viện Vật lý	1/2022-12/2022	2022 xếp loại: Đạt
12	Nghiên cứu, thiết kế hệ thống thực hành sản xuất tự động hóa linh hoạt trên nền PLC Siemens tiếp cận công nghiệp 4.0	CN	Đề tài cơ sở cấp Viện Vật lý	1/2023-12/2023	2023 xếp loại: Đạt

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)	Tạp, số, trang	Tháng, năm công bố
I	<i>Trước khi được công nhận TS</i>							
1	Nghiên cứu chế tạo bộ điều khiển thông minh đa năng trên nền DSPIC33F của microchip	4	X	Hội nghị cơ điện tử toàn quốc lần thứ 5 VCM2010.			78-83	2010
2	Một đề xuất cải tiến phương pháp chỉnh định thích nghi tham số PID của Zao-tomizuka-Isaka để tăng khả năng thích nghi trên nền công nghệ số	4	X	Tạp chí khoa học công nghệ Trường Đại Học Công Nghiệp Hà Nội. ISSN 1859 3585.			số 05/2011	2011

3	Research Development of Mobile Robot mounted Camera automatically Seaching and Tracking Moving Target	2	X	The Vietnam Conference on Control and Automation VCCA 2011. ISBN 978-604-911-020-7.			453-459	11/2011
4	A Method using Kalman Filter combining with Image Tracking Camshift Algorithm to bring higher tracking Quality in automatically searching and tracking target Robot System	3	X	The Vietnam Conference on Control and Automation VCCA2011. ISBN 978- 604-911-020-7.			506-512	11/2011
5	Modeling, simulation, design and manufacture power converter for small power solar system	4	X	The Vietnam Conference on Control and Automation VCCA2011. ISBN 978- 604-911-020-7.			513-518	11/2011
6	A Model Reference Adaptive Control Algorithm for Mobile Robot Non-holonomic with Uncertain Parameters	4	X	Vietnam Conference on Mechatronics - VCM2012 ISBN: 978-604-62-0753-5			607-613	12/2012
7	Some of new research results in the Deverlopment of Mobile Robot mounted Camera automatically	4	X	Vietnam Conference on Mechatronics - VCM2012 ISBN: 978-604-62-0753-5		2	708-716	12/2012

	Seaching and Tracking Moving Target							
8	Tracking Control for Mobile robot with Uncertain Parameters Based on Model Reference Adaptive Control	4	X	International Conference on Control, Automation and Information Sciences ICCAIS2013 ISBN: 978-1-4799-0572-0		5	18-23	11/2013
9	Tracking Control for Mobile Robots with Uncertain Parameters and Unstructured Dynamics Based on Model Reference Adaptive Control	6	X	The Vietnam Conference on Control and Automation VCCA-2013 ISBN 978-604-911-517-2			548-555	11/2013
10	Motion Control of Four Wheeled Omni-directional Mobile Robots to Avoid the Obstacles Using Kinect Camera	8	X	The Vietnam Conference on Control and Automation VCCA-2013 ISBN 978-604-911-517-2			389-396	11/2013
II	Sau khi được công nhận TS							
11	Trajectory Tracking Control for Four Wheeled Omnidirectional Mobile Robots Using Dynamic Surface Control Algorithm	5	X	The Third Vietnam Conference on Control and Automation VCCA-2015 ISBN: 978-604-913-429-6			94-102	11/2015
12	Tracking Control for the Electro Optical Tracking System Based on	4	X	The Third Vietnam Conference on Control and Automation VCCA-2015 ISBN: 978-604-913-429-6			548-558	11/2015

	the Self – Tuning Fuzzy PID Control							
13	Trajectory Tracking Control Of Non-Holonomic Mobile Robots Using Exponential Sliding Mode	6	X	Journal of Military Science and Technology, 2017.ISSN: 1859-1043			Số Đặc san ACMEC, 07 – 2017 Trang 19-26	7/2017
14	Tracking Control For Electro-Optical Tracking System In Vibration Environment Based On Self-Tuning Fuzzy Pid Control	6	X	Journal of Military Science and Technology, 2017.ISSN: 1859-1043		2	Số Đặc san ACMEC, 07 – 2017 Trang 158-167	7/2017
15	Trajectory Tracking Control For Four Wheeled Omnidirectional Mobile Robots Using Adaptive Fuzzy Sliding Mode Algorithm	6	X	Journal of Military Science and Technology, 2017. ISSN: 1859-1043			Số Đặc san ACMEC, 07 – 2017 Trang 119-127	7/2017
16	Researching, Designing the “Smart Learning Factory” model Approaching industry 4.0 for Research and Training	5	X	Proceedings the 4th Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2017; ISBN 978-604-73-5569-3			79-85	11/2017
17	Trajectory Tracking Control for Four Wheeled	5	X	Proceedings the 4th Vietnam International Conference and Exhibition			109-115	11/2017

	Omnidirectional Mobile Robots using Adaptive Fuzzy Dynamic Surface Control Algorithm			on Control and Automation VCCA-2017; ISBN 978-604-73-5569-3				
18	Reseaching, Designing The “Smart Learning Factory” For Research And Training Base On OPC-UA	2	X	Journal of Military Science and Technology;ISSN 1859 - 1043			Số Đặc san FEE, 08 - 2018 48-57	8.2018
19	Research And Development Artificial Intelligence To Track Trajectory And Automatically Path Planning For Auto Car	4	X	Journal of Military Science and Technology;ISSN 1859 - 1043			Special Issue, No.57A Trang 1-11	11.2018
20	Trajectory tracking control for omnidirectional mobile robots using direct adaptive neural network dynamic surface controller	4	X	The 2019 First International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics ISBN: 978-1-5386-7774-2 IEEE CATALOG NUMBER: CFP19R12-ART	Scopus	8	127-130	1.2019
21	Tracking Control For Electro-Optical System In Vibration Enviroment Based On Self-Tuning Fuzzy Sliding Mode	6	X	Journal of Computer Science and Cybernetics, Vol 35, N.2, 6.2019 ISSN: 1813-9663 V.35, N.2 (2019),		2	185–196	6.2019

	Control							
22	Trajectory Tracking Control Using Dynamic Surface Control Technique For Car Driving Simulator	7		Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2019 ISBN: 978-604-95-0875-2				8.2019
23	Fuzzy Logic and Dynamic Surface Control for PV Grid-Connected System	8	X	Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2019 ISBN: 978-604-95-0875-2				8.2019
24	The Smart Learning Factory Model Base on Misubishi Hardwave Approaching Industry 4.0 For Research And Training	5	X	Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2019 ISBN: 978-604-95-0875-2				8.2019
25	Mapping and Navigation with Four-wheeled Omnidirectional Robot based on Robot Operating System	7	X	International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering (MoRSE 12/2019). Electronic ISBN: 978-1-7281-3984-5	Scopus	13	54-59	12.2019
26	Adaptive Dynamic Surface Control for Car Driving Simulator Based on Artificial Neural Network	7	X	International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering (MoRSE 12/2019). Electronic ISBN: 978-1-7281-3984-5	Scopus	3	192-197	12.2019
27	Fuzzy Adaptive Dynamic Surface Control for	8	X	the Springer-Verlag book series "Computational Intelligence", Vol899	Scopus		Vol 899, 257-268	6/2020

	Omnidirectional Robot			ISSN 1860-9503 (electronic). ISBN 978-3-030-49535-0 ISBN 978-3-030-49536-7 (eBook). https://doi.org/10.1007/978-3-030-49536-7 .				
28	Adaptive Fuzzy Backstepping Sliding Mode Control For Omnidirectional Mobile Robot Over Network Control System			the Springer-Verlag book series "Computational Intelligence", Vol899 ISSN 1860-9503 (electronic). ISBN 978-3-030-49535-0 ISBN 978-3-030-49536-7 (eBook). https://doi.org/10.1007/978-3-030-49536-7	Scopus		Vol 899, 243-255	6/2020
29	Autonomous Navigation for Omnidirectional Robot Based on Deep Reinforcement Learning	7	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149.	Scopus (Q3), SJR = 0,19	17	Tập 9 , số 8 1134-1139	7.2020
30	Rotor speed control for the pmsg wind turbine system using dynamic surface control algorithm	6	X	Journal of Military Science and Technology; ISSN 1859 - 1043			Số 68, 8 – 2020 97-107	8.2020
31	Construct an environmental perception system for a four-wheeled omnidirectional mobile robot based on ekf-slam	5		Journal of Military Science and Technology; ISSN 1859 - 1043			Số Đặc san Hội thảo Quốc gia FEE 2020 Tr 30-37	10.2020

	and ROS							
32	An Approach to Design Navigation System for Omnidirectional Mobile Robot Based on ROS	7	X	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149.	Scopus (Q3), SJR = 0,19	23	Tập 9, số 11 1502-1508	11.2020
33	Ứng dụng trí tuệ nhân tạo trong nhận dạng biển báo, làn đường và điều hướng cho xe tự hành	4	X	Hội nghị Quốc gia lần thứ 23 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ Thông tin (REV-ECIT2020)			Tr 136-141	12/2020
34	Adaptive Control for Uncertain Model of Omnidirectional Mobile Robot Based on Radial Basis Function Neural Network	6	X	International Journal of Control, Automation, and Systems IJCAS, 4-2021 ISSN:1598-6446.	SCIE Q2, IF = 3,314	14	19(4) 1715-1727	4/2021
35	An Adaptive Neural Network based Controller for Car Driving Simulators	5		International Journal of Control, 9-2021.	SCIE Q2, IF = 2,88	8	Volume 95, 2022 - Issue 10 82-93	9/2021
36	Constructing An Intelligent Navigation System For Autonomous Mobile Robot (ARM) Based On Deep Learning			The Springer-Verlag book series "Computational Intelligence", Vol981. Springer, 4/2021. ISSN 1860-9503 https://doi.org/10.1007/978-3-030-49536-7 .	Scopus	1	Vol 981 251-261	4/2021
37	Xây dựng hệ định vị, bản đồ hóa cho robot tự hành	6		Journal of Military Science and Technology; 11-2021, ISSN 1859 - 1043			168-175	11/2021

	trong nhà kính nông nghiệp dựa trên hệ điều hành lập trình cho robot”,							
38	Ứng dụng RTAB-Map Xây dựng Bản đồ 3D cho Robot đa hướng bốn bánh dựa trên hệ điều hành ROS	4		Hội nghị Quốc gia lần thứ 24 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ Thông tin. (REV-ECIT2021) ISBN 978-604-80-5958-3			386-391	12/2021
39	Building Intelligent Navigation System for Autonomous Mobile Robot base on ROS	6		Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021. ISBN 978-604-95-0875-2				4/2022
40	Building Adaptive Cruise Control in Advanced Driver Assistant System of Self-Driving Cars	6	X	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021. ISBN 978-604-95-0875-2				4/2022
41	Simultaneous Localization and Mapping for Multi Autonomous Mobile Robot base on Robot Operating System	6	X	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021. ISBN 978-604-95-0875-2				4/2022
42	Backstepping Aggregated with Sliding Mode Control Algorithm for Mecanum	6	X	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021				4/2022

	Wheeled Mobile Robot							
43	Construct a Navigation System on SLAM for Autonomous Mobile Robots in the Agriculture Greenhouse Environment based on ROS	7		Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021. ISBN 978-604-95-0875-2				4/2022
44	A Convex Approximation Method to Optimize Trajectory for AGV Robot Motion Planning	5		Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA2021. ISBN 978-604-95-0875-2				4/2022
45	Design a Nonlinear MPC Controller for Autonomous Mobile Robot Navigation System Based on ROS	6		International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149	Scopus (Q3), SJR = 0,19	5	Tập 11, số 6, trang 379-388	6/2022
46	Ứng dụng trí tuệ nhân tạo nhận dạng cảm xúc người giao tiếp cho robot dạng người	6		Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội (Journal of Science and Technology). P-ISSN 1859-3585			Tập 58- Số đặc biệt 183-188	5/2022
47	Intelligence Reflecting Surface-Aided Integrated Data and Energy Networking Coexisting D2D Communications	6		IEEE Transactions on Wireless Communications Print ISSN: 1536-1276 Electronic ISSN: 1558-2248	ISI, Q1 IF: 8.346	7	Volume 21, tập 11 10035-10049	6/2022
48	Xây Dựng Bộ	6		Journal of Military Science		1	Số đặc	12/2022

	Điều Khiển Mặt Trượt Động Điều Khiển Bám Quỹ Đạo Cho Robot Tự Hành Đa Hướng Bốn Bánh Mecanum			and Technology; 12-2022, ISSN 1859 - 1043			san 41-49	
49	Xây Dựng Hệ Thống Mô Phỏng Số Nhà Máy Thông Minh Phục Vụ Đào Tạo Và Nghiên Cứu	5	X	Hội nghị Quốc gia lần thứ 25 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ Thông tin. ISBN 978-604-80-5958-3			276-280	11/2022
50	Xây Dựng Hệ Robot Di Động Có Gắn Tay Máy Cộng Tác Cobot 6 Bậc Tự Do Trên Hệ Điều Hành ROS	6		Hội nghị Quốc gia lần thứ 25 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ Thông tin. ISBN 978-604-80-5958-3			388-393	11/2022
51	Energy Consumption Minimization for Autonomous Mobile Robot: A Convex Approximation Approach	4	X	Journal of Robotics and Control ISSN: 2715-5072	SCIE, Q3	2	Tập 4, Số 3, trang 403-412.	5/2023
52	An Adaptive Fuzzy Dynamic Surface Control Tracking Algorithm for Mecanum Wheeled Mobile Robot	5	X	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research ISSN: 2278-0149	Scopus (Q3), SJR = 0,19		Tập 12, số 6 354-361	11/2023
53	Human emotion recognition based on facial	5		The 8th Academic Conference on Natural Science for Young			60-67	8/2023

	expressions and deep learning for ivasbot humanoid robot			Scientists, Master, and PhD. Students from ASEAN Countries ISBN: 978- 604- 357- 225-4				
54	Building A Natural Language Processing Model For Vietnamese Communication With The Humanoid Robot IVASTBot	6		The 8th Academic Conference on Natural Science for Young Scientists, Master, and PhD. Students from ASEAN Countries ISBN: 978- 604- 357- 225-4			68-77	8/2023
55	Development of autonomous harvesting robots in the agriculture greenhouse environment based on robot operating system	4		The 8th Academic Conference on Natural Science for Young Scientists, Master, and PhD. Students from ASEAN Countries ISBN: 978- 604- 357- 225-4			625-631	8/2023
56	Thiết Kế Bộ Điều Khiển Trượt Thích Nghi Cho Robot Song Song 4 DOF	6		Hội nghị Quốc gia lần thứ 26 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ Thông tin (REV-ECIT2023) ISBN 978-604-80-8932-0			184-188	2023
57	Dynamic Surface Control Tracking Algorithm for Four-wheel Differential Drive Mobile Robot	5		The 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS 2023) Electronic ISBN:979-8-3503-2878-3 Print on Demand(PoD) ISBN:979-8-3503-2879-0		1	Trang 5-10	11/2023
58	Proposal of a Fault-tolerant controller for wheeled mobile	5		The 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences			Trang 507-512	11/2023

	robots with faulty actuators			(ICCAIS 2023) Electronic ISBN:979-8-3503-2878-3 Print on Demand(PoD) ISBN:979-8-3503-2879-0				
59	“Xây dựng hệ điều hướng cho Robot tự hành giám sát sâu bệnh trên cây trồng trong nhà lưới dựa trên hệ điều hành ROS”,	6		Tuyển tập hội nghị - triển lãm quốc tế lần thứ 7 về điều khiển và tự động hóa VCCA 2024. ISBN: 978-604-937-357-2				4/2024
60	Xây dựng Hệ thống Xử lý ảnh, Nhận dạng, Phân loại sản phẩm ứng dụng trí tuệ nhân tạo trong mô hình sản xuất thông minh	7	X	Tuyển tập hội nghị - triển lãm quốc tế lần thứ 7 về điều khiển và tự động hóa VCCA 2024. ISBN: 978-604-937-357-2				4/2024
61	Simultaneously Transmitting And Reflecting (STAR) IRS Enhanced Mobile Robot Path Planning: A Reinforcement Learning based Approach			Tuyển tập hội nghị - triển lãm quốc tế lần thứ 7 về điều khiển và tự động hóa VCCA 2024. ISBN: 978-604-937-357-2				4/2024

Tổng số 61 bài báo, báo cáo khoa học, trong đó có 8 bài báo đăng trên tạp chí khoa học thuộc danh mục ISI/scopus (5 bài là tác giả chính) sau khi được cấp bằng tiến sĩ. Chỉ số trích dẫn: 157, h-index: 7.

- 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 TS: 5 bài (bài số 29, 32, 34, 51, 52).

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
1					

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
1					

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
1	Xây dựng chương trình đào tạo TS ngành kỹ thuật điều khiển và tự động hóa tại Học viện Khoa học và Công nghệ	Tham gia	Số 75/QĐ-HVKHCN ngày 12/4/2022	Học viện Khoa học và Công nghệ		
2	Hoàn thiện chương trình đào tạo ngành công nghệ kỹ thuật cơ điện tử	Tham gia	Số 456/QĐ-ĐHKHCN Ngày 3/6/2024	Đại Học Khoa học và Công nghệ Hà Nội		

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:
- b) Hoạt động đào tạo

- Giờ giảng dạy: đủ
- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:
- + Đã hướng dẫn chính 01 HVCH/CK2/BSNT đã có Quyết định cấp bằng ThS/CK2/BSNT (UV chức danh PGS)
- c) Nghiên cứu khoa học
- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS)
- + Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: 02 CTKH

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 25 tháng 6 năm 2024

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Ngô Mạnh Tiên