

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 hoá.

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Võ Thanh Hà.

2. Ngày tháng năm sinh: 02/12/1979; 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: Hương Toàn, Hương Trà, Thừa Thiên Huế.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Nhà số 9, Ngõ 155, Đường Nguyễn Khang, Phường Yên Hoà, Quận Cầu Giấy, TP Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): 1715V3, Homecity, 177 Trung Kính, Phường Yên Hoà, Quận Cầu Giấy, TP Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0912241365;

E-mail: vothanhha.ktd@utc.edu.vn

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

Chức vụ hiện nay: Giảng viên chính; Chức vụ cao nhất đã qua: Tổ trưởng công đoàn Bộ môn.

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Giao thông vận tải.

Địa chỉ cơ quan: Số 3, Phố Cầu Giấy, Phường Láng Thượng, Quận Đống Đa, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 0243766311.

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 30 tháng 04 năm 2022, số văn bằng: B28417, ngành: Điện khí hoá, Cung cấp điện, chuyên ngành: Điện khí hoá, Cung cấp điện

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Kỹ thuật công nghiệp Thái Nguyên.

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 28 tháng 02 năm 2005, số văn bằng: A012711, ngành: Kỹ thuật tự động hoá, chuyên ngành: Kỹ thuật tự động hoá

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

- Được cấp bằng TS [5] ngày 16 tháng 04 năm 2020, số văn bằng: D000621, ngành: Kỹ thuật điều khiển và Tự động hoá, chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và Tự động hoá

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Bách khoa Hà Nội.

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HDGS cơ sở: Trường Đại học Giao thông vận tải

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

Các hướng nghiên cứu mang tính hàn lâm như sau:

1. *Nghiên cứu điều khiển các hệ thống truyền động xoay chiều* (Hướng nghiên cứu liên quan đến vấn đề nâng cao hiệu suất hệ truyền động không đồng bộ với tải qua khớp nối mềm, sử dụng các phương pháp điều khiển tuyến tính, phi tuyến, thông minh cho bộ điều khiển mô-men, tốc độ, vị trí. Mở rộng phạm vi nghiên cứu

cứu cho điều khiển hệ thống truyền động kéo (xe điện, tàu điện) kết hợp với các bộ biến đổi điện tử công suất đa mức đảm bảo chất lượng truyền động cao trong mọi điều kiện hoạt động của phụ tải, thay đổi dải tốc độ hoạt động của động cơ, kết hợp các phương pháp điều khiển tuyến tính cải tiến, phi tuyến, điều khiển lai, điều khiển thông minh, cấu trúc mạch lực van bán dẫn, giải pháp điều chế điện áp, điều khiển mạch vòng dòng điện, điện áp cho bộ biến đổi điện tử công suất đa mức).

2. *Nghiên cứu điều khiển hệ thống truyền động kéo cho xe điện* (Hướng nghiên cứu tập trung điều khiển có khả năng chịu lỗi và tăng độ tin cậy cho hệ truyền động đồng bộ nam châm vĩnh cửu PMSM 6 pha, và điều khiển cải thiện tính bền vững cho hệ truyền động từ trường dọc trục AFPMSM một tầng và nhiều tầng đúng với tính chất vật lý của xe ô tô điện. Các động cơ PMSM 6 pha và động cơ AFPMSM được cấp nguồn bởi bộ biến đổi điện tử công suất 3 pha, nhiều pha, hai mức điện áp, đa mức điện áp và kết hợp các phương pháp điều khiển phi tuyến, điều khiển thông minh, ứng dụng cho xe điện. Từ đó thiết kế được hệ thống điều khiển đảm bảo chất lượng động học, tính chính xác và đảm bảo các tiêu chí tối ưu về mặt năng lượng).

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: 2 cấp Cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 67 bài báo khoa học, trong đó 37 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 2, 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	Đã hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ hai năm liên tục từ năm học 2019-2020 đến năm học 2020-2021.	Bộ Giáo dục và Đào tạo.	2021
2	Đã có thành tích cao trong hoạt động khoa học công nghệ giai đoạn 2020-2022.	Trường Đại học Giao thông vận tải.	2022

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 suốt thời gian từ 19 năm đến nay tôi làm giảng viên tại Trường Đại học Giao thông vận tải, tôi luôn nỗ lực, cố gắng phấn đấu, rèn luyện và thực hiện đúng các nhiệm vụ của một giảng viên như sau:

- Tôi luôn có ý thức chấp hành tốt nghĩa vụ của một công dân, chấp hành tốt chủ trương của Đảng, pháp luật của Nhà nước và các qui định của Nhà trường, Khoa, Bộ môn cũng như ở nơi cư trú.
- Tôi luôn giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự và đạo đức của nhà giáo. Tôi luôn có ý thức xây tập thể đoàn kết, hoà đồng với đồng nghiệp và tôn trọng, lắng nghe, động viên, bảo vệ quyền lợi của sinh viên.
- Tôi luôn hoàn thành công việc được giao, không ngừng học tập, trau dồi chuyên môn, chủ động các hoạt động nghiên cứu khoa học, tham gia đề tài nghiên cứu các cấp, hướng dẫn sinh viên tham gia nghiên cứu khoa học, các cuộc thi về tự động hoá, công bố các kết quả nghiên cứu khoa học trong các hội thảo, tạp chí trong nước và quốc tế, hoàn thành công việc biên soạn bài giảng, giáo trình, sách tham khảo và xây dựng đề cương môn học theo chương trình đào tạo của Bộ (NĐ 99 của Bộ GD&ĐT) dành cho hệ đào tạo cử nhân, kỹ sư. Bên cạnh đó, tôi luôn có ý thức trao đổi, cộng tác cùng với các đồng nghiệp trong công tác đào tạo, nghiên cứu để xây dựng một tập thể đoàn kết và phát triển.

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: 19 năm 03 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				9	141		141/375,635/135
2	2019-2020				7	348		348/513,44/270
3	2020-2021				16	567		567/966,85/270
03 năm học cuối								
4	2021-2022				18	483		483/1087,94/250
5	2022-2023			3	12	222		222/655,916/250
6	2023-2024				16	525		525/771,8/250

(*) - 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: Đại học Bách Khoa Hà Nội; số bằng: CN2022/1782/B2; năm cấp: 2022.

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): Bằng cử nhân tiếng anh.

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	Lê Hữu Nam		X	X		09/2022 đến 05/2023	Trường Đại Học Mỏ - Địa Chất	07/07/2023
2	Trần Thuý Quỳnh		X	X		03/2023 đến 08/2023	Trường Đại học Kinh Tế Kỹ Thuật Công Nghiệp	28/12/2023

3	Nguyễn Văn Bao		X	X		03/2023 đến 08/2023	Trường Đại học Kinh Tế Kỹ Thuật Công Nghệ	28/12/2023
---	----------------	--	---	---	--	---------------------------	---	------------

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)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Hệ thống cung cấp điện và chiếu sáng.	GT	Giao thông vận tải, năm 2024	2	CB	Chương 3 Chương 4: Trang 72-183	Xác nhận của Trường ĐH Giao thông vận tải. Ngày 15 tháng 06 năm 2024
2	The T-Type Multi-Level Inverter Control for Electric Vehicle Drive.	TK	Lambert Academic Publishing, năm 2022	3	CB	Chương 1 Trang 3-21 Chương 3 Trang 33-45	Xác nhận của Trường ĐH Giao thông vận tải. Ngày 15 tháng 06 năm 2024

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:1 ().

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/PC N/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm) / Kết quả
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Nghiên cứu và cài đặt cấu trúc điều khiển dead-beat cho động cơ không đồng bộ rotor lồng sóc dựa trên nguyên lý điều khiển tựa từ thông rotor.	CN	T2018 -DT-01, cấp Cơ sở	01/01/2018 đến 31/12/2018	23/01/2019 / Tốt
2	Nghiên cứu điều khiển phi tuyến cho hệ truyền động động cơ không đồng bộ ghép mềm với phụ tải.	CN	T2021 -DT-10, cấp Cơ sở	01/01/2021 đến 31/12/2021	26/12/2021 / Tốt

- 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	Vai trò của bộ điều khiển dòng dead-beat trong cách nhìn mới cấu trúc hệ truyền động xoay chiều ba pha.	2	Có	Kỷ yếu hội nghị toàn quốc lần thứ 8 về Cơ-Điện tử-VCM-2016; ISBN: 978-604-913-503-3			VCM 2016 pp: 153-160	11/2016
2	Nghiên cứu hệ thống giả lập turbine gió sử dụng máy phát PMSG.	4	Có	Kỷ yếu hội nghị toàn quốc lần thứ 8 về Cơ-Điện tử-VCM-2016; ISBN: 978-604-913-503-3			VCM 2016 pp: 334-341	11/2016
3	Một cách tiếp cận mới khi thiết kế điều khiển tuyến tính vector dòng stator có đáp ứng hữu hạn,	4	Có	Chuyên san Điều khiển và Tự động hoá; ISSN: 1859-0551			Số 16 pp: 50~56	08/2016
4	A dead-beat current controller based wind turbine emulator.	4	Có	2017 International Conference on System Science and Engineering (JCSSE); ISSN: 979-1-5386-3422-6		16	pp: 169-174	07/2017
5	Sensorless Speed Control Of A Three-Phase Induction Motor: An Experiment Approach.	4	Có	2017 International Conference on System Science and Engineering (JCSSE)		6	pp: 695-698	07/2017

				;ISSN: 979-1-5386-3422-6				
6	Mô hình điện cơ giảm bậc và các vấn đề điều khiển hệ hai khâu quán tính truyền động không đồng bộ	2	Có	Hội nghị-Triển lãm quốc tế lần thứ 4 về Điều khiển và Tự động hoá _ VCCA 2017; ISBN: 978-604-95-0875-2			pp: 1-8	12/2017
7	Nghiên cứu điều khiển dự báo cho hệ truyền động tựa từ thông rotor biến tần - động cơ không đồng bộ.	3	Không	Hội nghị-Triển lãm quốc tế lần thứ 4 về Điều khiển và Tự động hoá _ VCCA 2017; ISBN: 978-604-95-0875-2			pp: 1-8	12/2017
8	A New Control Design with Dead-Beat Behavior for Stator Current Vector in Three-Phase AC Drives.	3	Không	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (IJEED); ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác	2	Volume 5, Issue 4, pp: 16~23	04/2018
9	Thiết kế backstepping điều khiển truyền động không đồng bộ hai khâu quán tính nuôi bởi nghịch lưu nguồn áp có vòng điều khiển dòng stator lý tưởng.	3	Có	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hoá ;ISSN: 1859-0551			Quyển số 21, Số 1, pp: 16~23	04/2018

10	Thiết kế điều khiển phẳng truyền động điện không đồng bộ hệ hai khâu quán tính ghép mềm nuôi bởi nghịch lưu nguồn áp có vòng điều khiển dòng stator lý tưởng	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ; ISSN: 2354-1083			133 pp: 01~07	11/2019
11	Backstepping control of two-mass system using induction motor drive fed by voltage source inverter with ideal control performance of stator current	3	Có	Journal of Power Electronics and Drive System (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	- Scopus IF: 1.825, Q2	6	Vol. 10, No. 2, pp: 720~730	06/2019
12	Advanced control structures for induction motors with ideal current loop response using field-oriented control.	3	Có	Journal of Power Electronics and Drive System (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	- Scopus IF: 1.825; Q2	11	Vol. 10, No.4, pp: 1758-1777	12/2019
13	Các cấu trúc thiết kế điều khiển nâng cao tựa từ thông rotor cho động cơ không đồng bộ với mạch vòng dòng stator lý tưởng.	2	Có	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2019; ISBN: 978-604-95-0875-2			pp: 1-9	09/2019
14	Đánh Giá Bộ Điều Khiển PI và Dự Báo Trong Cấu Trúc	4	Không	Kỷ yếu hội nghị toàn quốc lần thứ 8 về			pp: 1-9	09/2019

	Điều Khiển Vector Theo Nguyên Lý Tựa Từ Thông Rotor.			Cơ-Điện tử-VCM-2016; ISBN: 978-604-95-0875-2				
15	Flatness-Based Control Design for Two-Mass System Using Induction Motor	2	Có	Engineer of the XXI Century: Proceedings of the VIII International Conference of Students, PhD Students and Young Scientists; ISBN 979-3-030-13320-7		1	Vol. 70 pp: 39-49	10/2019
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
16	Backstepping Control for Induction Motors with Input and Output Constraints.	3	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5</i>	7	Vol. 10, No. 4, pp: 5998-6003	06/2020
17	Experiment based comparative analysis of stator current controllers using predictive current control and proportional integral control for induction motors	4	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics; ISSN: 2302-9285	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.898; Q3</i>	6	Vol. 9, No. 4, pp: 1662-1669	08/2020
18	Hardware In The Loop Simulation of Predictive Current	5	Không	IEEE Vehicle Power and Propulsion		8	pp:1-5	10/2020

	Control for IM fed by Multi-Level Cascaded H-Bridge Inverters.			Conference (VPPC); ISSN: 1938-8756				
19	Experiment-based Comparative Analysis of Nonlinear Speed Control Methods for Induction Motors.	4	Có	Journal of Engineering and Technological Sciences; ISSN: 2337-5779	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.132, Q2</i>	2	Vol. 53, No. 2, pp: 1-14	02/2021
20	A method uses exact feedback linearization with state derivative feedback in Speed control for the Induction motor	3	Có	Tạp chí uy tín	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 0.97; Q4 (Tại thời điểm bài báo được công bố)</i>		Vol. 44, No. 8, pp: 144-150	04/2021
21	Hardware-in-the-loop based comparative analysis of speed controllers for a two-mass system using an induction motor drive with ideal stator current performance.	3	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics; ISSN: 2302-9285	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.898; Q3</i>	2	Vol. 10, No. 2, pp: 569-579	04/2021
22	Phân tích điều khiển LQR kết hợp bộ quan sát trạng thái ESO với điều khiển	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ (Trường Đại học Công			Tập 57, Số 3, pp: 50-55	06/2021

	phí tuyên cho hệ hai vật.			ngiệp Hà Nội); E-ISSN 2615-9619				
23	Thiết kế điều khiển Backstepping – trượt kết hợp bộ quan sát mở rộng ESO cho hệ khâu quán tính.	1	Không	Measurement, Control, and Automation; Measurement, Control, and Automation ISSN: 1859-0551			Vol. 2, No. 2, pp: 38-43	12/2021
24	T-Type Multi-Inverter Application for Traction Motor Control.	3	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5</i>	8	Vol. 12, No. 2, pp: 8321~8327	04/2022
25	Analysis and Comparison of Electric Motor Types for Electric Vehicles	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ (Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội); E-ISSN 2615-9619			58, 2, pp: 20-24	04/2022
26	Drive Control of a Permanent Magnet Synchronous Motor Fed by a Multi-level Inverter for Electric Vehicle Application.	3	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5; Q2</i>	3	Vol. 12, No. 3, pp: 8658~8666	06/2022
27	Sliding-mode control design of a	4	Có	Bulletin of Electrical Engineering and	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF:</i>	2	Vol.11, No 3,	06/2022

	slotless self-bearing motor.			Informatics; ISSN: 2302-9285	1.898; Q3		pp: 1297~1307	
28	Design of Sliding Mode Control for an Induction Motor using in Railway Traction.	4	Có	International Journal of Engineering Trends and Technology; ISSN: 2231-5381	Tạp chí uy tín - Scopus IF: 0.724; Q4	2	Vol.70, No 6, pp: 331~336	06/2022
29	Direct Torque Control of an Interior Permanent Magnet Synchronous Motor	5	Không	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		Vol.9, No 9, pp: 1-5	07/2024
30	Backstepping-Sliding Mode Control Combined with Load Torque Neural Network Observer for a Two.	1	Có	Journal Européen des Systèmes Automatisés; ISSN: 2116-7087	Tạp chí uy tín - Scopus IF: 1.131; Q3		Vol.55, No 4, pp: 549~554	08/2022
31	Multilevel inverter application for railway traction motor control.	3	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics; ISSN: 2302-9285	Tạp chí uy tín - Scopus IF: 1.898; Q3	1	Vol.11, No 4, pp: 2302~9285	08/2022
32	An Experimental Study on the Control of Slotless Self-Bearing Motor	4	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research;	Tạp chí uy tín - Scopus IF:	1	Vol. 12, No. 4, pp: 8942~8948	08/2022

	Using Nonlinear Control.			ISSN: 1792-8036	<i>1.132, Q2</i>			
33	Experiment on Sensorless Control of an Induction Motor using Backpropagation Neural Network	4	Có	International Journal of Engineering Trends and Technology; ISSN: 2231-5381	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 0.724; Q4</i>		Vol.70, No 10, pp: 87~97	10/2022
34	Torque Ripple Reduction of the SRM Motor Using Nonlinear Controller for Electric Vehicles Application.	1	Có	2022 11th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS); ISBN: 978-1-6654-5248-9		3	pp: 142~146	12/2022
35	Control for induction motor drives using predictive model stator currents and speeds control.	2	Có	Journal of Power Electronics and Drive System (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.825; Q3</i>	2	Vol. 13, No. 4, pp: 2005~2013	12/2022
36	Intelligent torque observer combined with backstepping sliding-mode control for two mass system.	2	Có	Journal of Power Electronics and Drive System (IJPEDS;); ISSN: 2088-8694	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: IF: 1.825; Q2</i>	1	Vol. 13, No. 4 pp: 2555~2564	12/2022

37	Design, Control, And Development Of An Intelligent Of Waste Sorting System With A Robotic Arm.	3	Có	Journal of Applied Science and Engineering; ISSN: 2708-9975	Tap chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.3; Q3</i>	1	Vol. 26, No. 9, pp: 1335~1342	12/2022
38	Developing an Intelligent Waste Sorting with 6DOF Robotic Arm.	3	Có	Advances in Engineering Research and Application. ICERA 2022. Lecture Notes in Networks and Systems; ISBN 978-3-031-22200-9	- Scopus <i>IF: 0.595; Q4</i>	1	Vol 602 pp: 402~411	01/2023
39	Field—Weakening Control with Maximum Torque Per Ampere (MTPA) for Electric Vehicle (EV) Application.	2	Có	Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development. GTSD 2022. Lecture Notes in Networks and System; ISBN 978-3-031-19694-2	- Scopus <i>IF: 0.594; Q4</i>	1	Vol 567 pp: 531~541	01/2023
40	Intelligent Control for Mobile Robots Based on Fuzzy Logic Controller.	3	Có	Intelligent Systems and Networks. ICISN 2023. Lecture Notes in Networks and Systems;	- Scopus <i>IF: 0.594; Q4</i>	1	Vol 752 pp: 566~573	01/2023

				ISBN 978-981-99-4725-6				
41	Improved Torque Ripple of Switched Reluctance Motors using Sliding Mode Control for Electric Vehicles.	2	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5; Q2</i>	12	Vol. 13, No. 1, pp: 10140-10144	02/2023
42	Torque Control of an In-Wheel Axial Flux Permanent Magnet Synchronous Motor using a Fuzzy Logic Controller for Electric Vehicles.	1	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5; Q2</i>	3	Vol. 12, No. 1, pp: 10357-10362	04/2023
43	Pantograph Catenary Contact Force Regulation Based on Modified Takagi-Sugeno Fuzzy Models.	4	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.5; Q2</i>	2	Vol. 13, No. 1, pp: 9879~9887	02/2023
44	Điều khiển không cảm biến tốc độ động cơ đồng bộ nam châm vĩnh cửu sử dụng bộ quan sát trượt.	5	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ (Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội); E-ISSN 2615-9619			Tập 59, số 2A, pp:101~105	03/2023
45	Experimental Study on Remaining Useful Life Prediction of Lithium-Ion	2	Có	Applied Sciences; ISSN: 2076-3417	Tạp chí uy tín - SCIE	1	13, 7660, pp: 1-13	06/2023

	Batteries Based on Three Regression Models for Electric Vehicle Application.				<i>IF: 2.9; Q2</i>			
46	Active Voltage Control (AVC) For Reducing Three-phase Voltage Fluctuations	3	Có	Journal of Applied Science and Engineering; ISSN: 2708-9975	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.3; Q3</i>		Vol. 27, No. 2, pp: 2067~2074	06/2023
47	Experiment study of an automatic guided vehicle robot.	3	Có	Journal of Power Electronics and Drive System; (IJPEDS) ISSN: 2088-8694	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.825; Q3</i>	1	Vol. 14, No. 2, pp: 1300~1308	06/2023
48	Design and fabrication of a moving robotic glove system.	3	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE); ISSN: 2088-8708	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.93; Q2</i>	3	Vol. 13, No. 3, pp: 2704~2710	06/2023
49	Deep Q-Network (DQN) Approach for Automatic Vehicles Applied in the Intelligent Transportation System (ITS)	5	Có	Proceedings of 2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) ISSN: 2325-0925			pp: 526~531	08/2023

50	Design of the Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System (ANFIS) and a Genetic Algorithm Controller for Solar Photovoltaic Systems Using the Boost Converter.	1	Có	Journal of Technical Education Science Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM; ISSN: 1859-1272			Vol 18, No78A, pp: 109-118	08/2023
51	A study on PMSM drive systems fed by multi-level inverter using linear quadratic regulator control for electric vehicle applications. http://telkomnika.uad.ac.id/index.php/TELKOMNIKA/article/view/24432_02	2	Có	TELKOMNIK A Telecommunication Computing Electronics and Control; ISSN: 1693-6930	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF:</i> <i>1.511;</i> <i>Q3</i>	1	Vol. 21, No. 4, pp: 917-925	08/2023
52	Adaptive Control For Mobile Robots Based On Inteligent Controller.	2	Có	Journal of Applied Science and Engineering; ISSN: 2708-9975	Tạp chí uy tín - ESCI <i>IF: 1.3;</i> <i>Q3</i>	3	Vol. 27, No. 5, pp: 2551-2557	10/2023
53	Enhanced the Performance of Solar Photovoltaic (PV) Power Systems Based on ANFIS-MPPT P&O Using A Boost Converter.	4	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF:</i> <i>1.511;</i> <i>Q4</i>		Vol. 10, No. 11, pp: 88-99	11/2023

54	Improving Solar Photovoltaic Power System Performance Based on Maximum Power MPPT P&O Fuzzy Using the Boost Converter.	4	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.511; Q4</i>		Vol. 10, No. 11, pp: 158-169	11/2023
55	Sliding mode control of a PMSM railway traction drive fed by multi-level inverter.	2	Có	TELKOMNIKA A Telecommunication Computing Electronics and Control; ISSN: 1693-6930	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.511; Q3</i>	1	Vol. 21, No. 6, pp: 1404-1411	12/2023
56	Experimental Research on Avoidance Obstacle Control for Mobile Robots Using Q-Learning (QL) and Deep Q-Learning (DQL) Algorithms in Dynamic Environments	2	Có	Actuators; ISSN: 2076-0825	Tạp chí uy tín - SCIE <i>IF: 2.6; Q2</i>		Vol. 13, No. 1, pp: 1-19	01/2024
57	Genetic Algorithm Turned PID Control of AFPMSM for Electrical Vehicle Application.	2	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.511; Q4</i>		Vol. 11, No. 2, pp: 158-169	02/2024
58	Adaptive Neuro-Fuzzy Control of a	2	Có	SSRG International	Tạp chí uy tín -		Vol. 11, No. 4,	04/2024

	Single-Sided AFPMSM Motor for Electric Vehicle Applications.			Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	Scopus <i>IF: 1.511; Q4</i>		pp: 118-129	
59	Model predictive control combined reinforcement learning for automatic vehicles applied in intelligent transportation system.	2	Có	TELKOMNIKA A Telecommunication Computing Electronics and Control; ISSN: 1693-6930	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.511; Q3</i>		Vol. 22, No. 2, pp: 303-310	04/2024
60	Tối ưu điều hướng cho robot tự hành sử dụng thuật toán học tăng cường.	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội; E-ISSN 2515-9619			Tập 60, 4, pp: 27-36	04/2024
61	Mô Hình Hoá và Điều Khiển Vector Động Cơ Sáu Pha PMSM Được Cấp Nguồn Bồi Biến Tần Sáu Pha.	6	Không	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2024; ISBN: 978-604-937-357-2			pp: 120-129	05/2024
62	Improvement of Torque Control for an Assistant Electric Power Steering System using a Type-2 Fuzzy Logic Controller.	1	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.5; Q2</i>		Vol. 14, No. 4, pp: 14825-14831	06/2024

63	A New Model of Fault-Tolerant Predictive Current Control of Multilevel Cascaded H-Bridge Inverters for Induction Motors	2	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research; ISSN: 1792-8036	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.5; Q2</i>	Vol. 14, No. 4, pp: 14868 14875	06/2024
64	Analytical Modelling of a Six-Phase Surface Mounted Permanent Magnet Synchronous Motor	5	Không	International Journal of Engineering (IJE); ISSN: 1728-1431	ESCI <i>IF: 0.35; Q2</i>	Vol. 99, No. 1, pp: 1274~1283	05/2024
65	Trajectory Tracking Control Based on Genetic Algorithm and PID Controller for Two-Wheel Mobile Robot	3	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics; ISSN: 2302-9285	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.898; Q3</i>	Vol. 13, No. 4, pp: 2348~2357	06/2024
66	Experimental Study on Navigation Control of Autonomous Vehicles Using a Predictive Control Model.	5	Có	SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering; ISSN: 2348-8379	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.511; Q4</i>	Vol. 11, No 5, pp: 235~241	05/2024
67	Research of Autonomous Navigation for Mobile Robots Using Karto SLAM Algorithm Under ROS	5	Có	Kexue Tongbao/Chinese Science Bulletin	Tạp chí uy tín - Scopus <i>IF: 1.246; Q2</i>	Volume 69, Issue 04, pp: 1713-1722	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: 37 ([16] [17] [19] [20] [21] [24] [26] [27] [28] [30] [31] [32] [33] [35] [36] [37] [41] [42] [43] [45] [46] [47] [48] [51] [52] [53] [54] [55] [56] [57] [58] [59] [62] [63] [65] [66] [67])

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 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
1	Xây dựng chương trình Đào tạo ngành Kỹ thuật điện theo Nghị định 99/2019/NĐ-CP.	Tham gia	Quyết định về việc thành lập các Tiểu ban chỉ đạo-giám sát và Tiêu ban xây dựng chương trình Đào tạo theo Nghị định 99/2019/NĐ-CP, Số 2038/QĐ-ĐHGTVT, Ngày 08 tháng 12 năm 2020.	Trường Đại học Giao thông vận tải	Quyết định về việc ban hành chương trình đào tạo đại học trình độ Cử nhân của trường Đại học Giao thông vận tải, Số 1828/QĐ-ĐHGTVT, Ngày 08 tháng 10 năm 2021.	Cùng chung nhóm biên soạn đề cương học phần được phân công.

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.

TP Hà Nội, ngày 30 tháng 06 năm 2024

Người đăng ký
(Ký và ghi rõ họ tên)