

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 SU

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: Kỹ thuật robot

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Trần Đức Thiện

2. Ngày tháng năm sinh: 06/10/1987; 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 Giao Châu, Huyện Giao Thủy, Tỉnh Nam Định.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): 125 Đường Nguyễn Thị Minh Khai, Phường Xuân An, Thành phố Long Khánh, Tỉnh Đồng Nai.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Khoa Điện Điện Tử, trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. HCM, số 01 Võ Văn Ngân, Phường Linh Chiểu, Tp. Thủ Đức, Tp. Hồ Chí Minh.

Điện thoại di động: 0988862588; E-mail: thientd@hcmute.edu.vn

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

- Từ 05/2010 đến 09/2010: Kỹ sư tại công ty TNHH Nhà Thông Minh.

- Từ 05/2012 đến 06/2022: Giảng viên cơ hữu tại Khoa Điện - Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM.

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
- Từ 06/2022 đến 03/2024: Giảng viên cơ hữu tại Khoa Điện - Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, đảm nhận chức vụ Bí thư Đoàn Khoa Điện-Điện tử; Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP. Hồ Chí Minh.

- Từ 04/2024 – nay: Giảng viên cơ hữu tại Khoa Điện - Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM.

- Chức vụ cao nhất đã qua: Bí thư chi đoàn Khoa Điện – Điện tử.

Cơ quan công tác hiện nay: Khoa Điện Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh.

Địa chỉ cơ quan: số 01 Võ Văn Ngân, Phường Linh Chiểu, Tp. Thủ Đức, Tp. Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: (028) 38968641

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có): *không*

8. Đã nghỉ hưu từ thángnăm: *Chưa*

Nơi làm việc sau khi nghỉ hưu (nếu có): *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): *không*

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng Đại học **ngày 12 tháng 04 năm 2010**; số đăng ký: 417DD05; ngành: Điện – Điện tử; chuyên ngành: Tự động hóa; nơi cấp bằng Đại học: Trường Đại học Bách Khoa thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam.

- Được cấp bằng Thạc sĩ **ngày 24 tháng 04 năm 2013**; số đăng ký: CH13-0188; ngành: Kỹ thuật; chuyên ngành: Tự động hóa; nơi cấp bằng Thạc sĩ: Trường Đại học Bách Khoa thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam.

- Được cấp bằng Tiến sĩ **ngày 14 tháng 02 năm 2020**; số đăng ký: Do nước ngoài cấp; ngành: Kỹ thuật Cơ khí và Ô tô; chuyên ngành: Kỹ thuật robot và Điều khiển; Nơi cấp bằng Tiến sĩ: Đại học Ulsan, Hàn Quốc.

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh **Phó giáo sư** tại HĐGS cơ sở: **Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. 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:

Hướng nghiên cứu 1: Nghiên cứu bộ điều khiển kiểm soát lỗi cho các hệ robot với sự tồn tại của các yếu tố không chắc chắn, lỗi và nhiễu.

Hướng nghiên cứu 2: Nghiên cứu về các bộ định vị và điều hướng cho các robot di động.

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 00 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn (số lượng) **chính 01 HVCH** bảo vệ thành công luận văn và được cấp bằng, **đang hướng dẫn chính 02 HVCH** chuẩn bị bảo vệ (sẽ được thay thế bằng bài báo [30]).
- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: Đã hoàn thành **03 đề tài NCKH** trong đó **02 đề tài cấp Cơ sở** với vai trò chủ nhiệm đề tài, **01 đề tài cấp Tỉnh** với vai trò chủ nhiệm đề tài; **Đang thực hiện 01 đề tài cấp Bộ** với vai trò chủ nhiệm đề tài.
- Đã công bố (số lượng) **62** bài báo khoa học, trong đó **27** bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín; **27** bài hội thảo quốc tế và **8** bài trong nước trên các tạp chí thuộc danh mục tính điểm của hội đồng chức danh GSNN;
- Số lượng sách đã xuất bản **01 sách giáo trình**, trong đó **01 thuộc nhà xuất bản có uy tín** (Nhà xuất bản Đại học Quốc Gia Tp. HCM);
- Chỉ số **H-index** của ứng viên là: **21** (theo google scholar)

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Thành tích xuất sắc trong hoạt động nghiên cứu khoa học giai đoạn 2016-2021	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh	2022
2	Chiến sĩ thi đua cơ sở giai đoạn 2020-2021	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh	2021
3	Thành tích xuất sắc trong phong trào thi đua lao động giỏi và xây dựng tổ chức Công đoàn vững mạnh năm học 2022-2023	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh	2023
4	Thành tích xuất sắc trong hoạt động Nghiên cứu khoa học và Chuyển giao công nghệ năm 2023	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh	2023
5	Đóng góp tích cực trong công tác Đoàn và phong trào thanh niên nhiệm kỳ 2022-2024	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. Hồ Chí Minh	2024

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:

Trong suốt thời gian làm cán bộ giảng dạy tại Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, tôi luôn phấn đấu, học tập, rèn luyện và thực hiện đúng tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo.

Tôi tự đánh giá là luôn hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ của một nhà giáo. Tôi luôn hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ giảng dạy, tham gia nghiên cứu khoa học, học tập, bồi dưỡng nâng cao trình độ theo quy định về chế độ làm việc đối với giảng viên. Tôi luôn giữ gìn phẩm chất,

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước uy tín, danh dự của nhà giáo, tôn trọng nhân cách người học và đối xử công bằng với người học.

Đối chiếu với điều 4 về tiêu chuẩn chung của chức danh giáo sư, phó giáo sư và điều 6 về tiêu chuẩn chức danh phó giáo sư theo Quyết định số 37/2018/QĐ-TTg ban hành ngày 31 tháng 8 năm 2018, tôi tự đánh giá bản thân đã đáp ứng đủ tiêu chuẩn để được công nhận chức danh Phó Giáo sư.

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

- Tổng số 11 năm công tác tại Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM (không tính thời gian tập sự), tôi có 6 năm tham gia giảng dạy đại học với số lượng giờ giảng dạy vượt số giờ chuẩn quy định.

- 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	2013-2014				10	750	0	750/688/270
2	2014-2015 (HK1)				14	810	0	810/795/270
	2019-2020 (HK2)							
3	2020-2021				13	645	0	645/683.55/270
03 năm học cuối								
4	2021-2022				12	795	0	795/796.93/270
5	2022-2023				30	750	135	885/1046.9/175.5
6	2023-2024			01	25	1005	225	1230/1424.04/175.5

Ghi chú: Bí thư chi đoàn được tính 65% định mức chuẩn 270 tiết ($270 \times 0.65 = 175.5$ tiết)

(*) - 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 trước ngày 11/9/2020, 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.

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

3. Ngoại ngữ:

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

a) Được đào tạo ở nước ngoài:

- Bảo vệ luận văn ThS ; Tại:

- Bảo vệ luận án TS ; Tại Hàn Quốc năm 2020.

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: *không*

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài:

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ: Tiếng Anh

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): Khoa Đào tạo Quốc tế, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật thành phố Hồ Chí Minh

d) Đối tượng khác ; Diễn giải: *không có*

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

- Bằng Tiến Sĩ tại Hàn Quốc;

- Hoàn thành 12 môn học trong chương trình Tiến Sĩ;

- Viết luận án Tiến sĩ, bảo vệ luận án, viết bài báo khoa học và trình bày các bài báo khoa học tại các hội nghị khoa học quốc tế sử dụng 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	Đoàn Thanh Tú		x	x		30/12/2022 - 30/06/2023	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Tp. HCM	Đã tốt nghiệp (theo QĐ tốt nghiệp số: 158/QĐ-ĐHSPKT, ngày 16/01/2024)
2	Nguyễn Minh Huy		x	x		Đang hướng dẫn (sẽ được thay thế bằng bài báo [30])		
3	Trần Hải Yến		x	x		Đang hướng dẫn		

Ghi chú: Ứng viên chức danh GS chỉ kê khai thông tin về hướng dẫn NCS.

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 TS						
1	<i>Không</i>						

II		Sau khi được công nhận TS					
1	Lập trình Android và ứng dụng trong các hệ thống IoTs (Android trong điều khiển, IoTs, WearOS)	GT	Nhà xuất bản Đại học Quốc Gia TP. HCM, 2022	03	Đồng tác giả	109-143	Số 1718/ĐHSPKT-TV Ngày 25/06/2024

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: 00

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)/Xếp loại KQ
I	Trước khi được công nhận TS				
1	<i>Không</i>				
II	Sau khi được công nhận TS				
1	Thiết kế bộ điều khiển kiểm soát lỗi nâng cao cho cánh tay robot	CN	T2021-57TĐ Cấp cơ sở	05/2021-05/2022	18/01/2022 Xếp loại: tốt
2	Thiết kế bộ điều khiển thích nghi đồng bộ cho hệ hai cánh tay máy dưới sự tồn tại của các thông số không chắc chắn	CN	T2022-59 Cấp cơ sở	05/2022-05/2023	19/09/2023 Xếp loại: khá
3	Thiết kế mô hình và giải thuật điều khiển cho robot hai bánh cân bằng có khả năng thay đổi độ cao khi di chuyển trên địa hình có nhiều chướng ngại vật	CN	22/2022/HĐ-KHCNT-VU Cấp tỉnh	12/2022 - 12/2023	08/11/2023 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):

- Hệ số ảnh hưởng IF của các tạp chí tại thời điểm hiện tại có thể xem tại trang web của các tạp chí.

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

- Phân loại các tạp chí theo Q1, Q2, Q3, Q4 được tham khảo tại: <https://www.scimagojr.com>
- Số trích dẫn của bài báo được lấy theo google, xin xem thêm ở trang google scholar của ứng viên theo đường link sau:

https://scholar.google.com/citations?hl=vi&user=kEZ1FEQAAAAAJ&view_op=list_works&sortby=pubdate

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
I	Trước khi được công nhận TS							
1	Adaptive gain backstepping sliding mode control for electrohydraulic servo system with uncertainties	06	x	14th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence (URAI) e-ISBN: 978-1-5090-3056-9 p-ISBN: 978-1-5090-3057-6		09	534-539	06/2017
2	Robust position and vibration control of an electrohydraulic series elastic manipulator against disturbance generated by a variable stiffness actuator	03		Mechatronics e-ISSN: 1873-4006 p-ISSN: 0957-4158	(2018) ISI, SCIE IF: 2.978 Q1	25	52, 22-35	06/2018
3	Disturbance observer based finite time trajectory tracking control for a 3 DOF hydraulic manipulator including actuator dynamics	04		IEEE Access e-ISSN: 2169-3536	(2018) ISI, SCIE IF: 4.098 Q1	43	36798-36809	07/2018
4	Adaptive backstepping sliding mode control based RBFNN for a hydraulic manipulator including actuator dynamics	03	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2019) ISI, SCIE IF: 2.217 Q1	13	9, 6, 1265	03/2019
5	A neural network based sliding mode control for tracking	03		Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2019) ISI, SCIE	21	9, 10,	05/2019

	performance with parameters variation of a 3-DOF manipulator				IF: 2.217 Q1		2023	
6	Adaptive backstepping sliding mode control for equilibrium position tracking of an electrohydraulic elastic manipulator	03	x	IEEE Transactions on Industrial Electronics p-ISSN: 0278-0046 e-ISSN: 1557-9948	(2019) ISI, SCIE IF: 9.809 Q1	79	67, 5, 3860- 3869	05/2019
7	RBF neural network based backstepping control for an electrohydraulic elastic manipulator	03	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2019) ISI, SCIE IF: 2.217 Q1	11	9, 11, 2237	05/2019
8	Adaptive fuzzy backstepping sliding mode control for a 3-DOF hydraulic manipulator with nonlinear disturbance observer for large payload variation	05		Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2019) ISI, SCIE IF: 2.217 Q1	37	9, 16, 3290	08/2019
9	Fractional order fuzzy PID controller for an electro-hydraulic rotary actuator	03		2019 23 rd International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN:978-1-7281-3998-2 p-ISBN:978-1-7281-3999-9		02	1-6	10/2019
10	Barrier Lyapunov function based output control and extended state observer for a manipulator with time-varying output constraints and uncertainties	05	x	2019 23 rd International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN:978-1-7281-3998-2 p-ISBN:978-1-7281-3999-9		00	1-6	10/2019
11	Nonlinear extended state observer based on output feedback control for a manipulator with time-varying output constraints and external disturbance	03	x	IEEE Access ISSN: 2169-3536	ISI, SCIE IF: 4.098 Q1	20	7, 156860 - 156870	10/2019

12	Extended high gain observer-based sliding mode control for an electro-hydraulic system with a variant payload	03	x	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing e-ISSN: 2005-4602 p-ISSN: 2234-7593	ISI, SCIE IF: 1.378 Q2	11	20, 12, 2089- 2100	12/2019
II	Sau khi được công nhận TS							
13	Tracking control for an electro-hydraulic rotary actuator using fractional order fuzzy PID controller	04		Electronics ISSN: 2079-9292	(2020) ISI, SCIE IF: 2.110 Q2	24	9, 6, 926	06/2020
14	Output feedback control via linear extended state observer for an uncertain manipulator with output constraints and input dead-zone	04	x	Electronics ISSN: 2079-9292	(2020) ISI, SCIE IF: 2.110 Q2	14	9, 9, 1355	08/2020
15	Back-stepping control for rotary inverted pendulum	08		Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		08	15, 4, 93-101	08/2020
16	A Finite-Time Robust Control for a Manipulator with Output Constraints and Unknown Control Directions	03	x	2020 5 th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) e-ISBN:978-1-7281-9982-5 p-ISBN:978-1-7281-9983-2		00	185- 191	11/2020
17	Active fault tolerant control system design for hydraulic manipulator with internal leakage faults based on disturbance observer and online adaptive identification	03		IEEE Access e-ISSN: 2169-3536	(2021) ISI, SCIE IF: 4.342 Q1	31	9, 23850- 23862	01/2021
18	Adaptive nonsingular fast terminal sliding mode control of robotic manipulator based neural network approach	03	x	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing e-ISSN 2005-4602 p-ISSN 2234-7593	(2021) ISI, SCIE IF: 2.00 Q2	29	22, 03, 417- 429	03/2021
19	Adaptive neural command filtered	04		IEEE Access	(2021)	15	09,	04/2021

	control for pneumatic active suspension with prescribed performance and input saturation			e-ISSN: 2169-3536	ISI, SCIE IF: 4.342 Q1		56855-56868	
20	A consensus sliding mode control for trajectory tracking of multiple manipulators	03	x	2021 International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEE) e-ISBN:978-1-6654-1487-6 USB ISBN:978-1-6654-1486-9 p-ISBN:978-1-6654-3049-4		01	182-188	04/2021
21	Adaptive sliding mode control for a robotic manipulator with unknown friction and unknown control direction	03	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2021) ISI, SCIE IF: 2.679 Q2	12	11, 09, 3919	04/2021
22	A robust observer for sensor faults estimation on n-DOF manipulator in constrained framework environment	04		IEEE Access e-ISSN: 2169-3536	(2021) ISI, SCIE IF: 4.342 Q1	11	09, 88439-88451	06/2021
23	Thiết kế, mô phỏng, chế tạo và điều khiển cánh tay robot 3 bậc tự do	03	x	Journal of Technical Education Science (JTE) ISSN: 2615-9740		01	16, 03, 40-47	06/2021
24	A shortest smooth-path motion planning for a mobile robot with nonholonomic constraints	05	x	2021 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909 e-ISBN:978-1-6654-4848-2 p-ISBN:978-1-6654-4849-9		04	145-150	08/2021
25	Kinematics and Dynamics for a 4-DOF Parallel Robot	06	x	2021 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISSN: 2325-0925		00	151-157	08/2021

				p-ISSN: 2325-0909 e-ISBN:978-1-6654-4848-2 p-ISBN:978-1-6654-4849-9				
26	Kinematics, dynamics and control design for a 4-DOF robotic manipulator	07	x	2021 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909 e-ISBN:978-1-6654-4848-2 p-ISBN:978-1-6654-4849-9		07	138-144	08/2021
27	Synchronization Sliding Mode Control with Time-Delay Estimation for a 2-DOF Closed-Kinematic Chain Robot Manipulator	04		2021 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909 e-ISBN:978-1-6654-4848-2 p-ISBN:978-1-6654-4849-9		00	38-43	08/2021
28	Disturbance observer-based chattering-attenuated terminal sliding mode control for nonlinear systems subject to matched and mismatched disturbances	03		Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2021) ISI, SCIE IF: 2.679 Q2	09	11, 17, 8158	09/2021
29	Adaptive sliding mode control based nonlinear disturbance observer for active suspension with pneumatic spring	03		Journal of sound and vibration p-ISSN: 0022-460X e-ISSN: 1095-8568	(2021) ISI, SCIE IF: 4.76 Q1	36	509, 116241	09/2021
30	Finite-time fault-tolerant control for a robotic manipulator with output constraint and uncertainties	02	x	IEEE Access ISSN: 2169-3536	(2021) ISI, SCIE IF: 4.342 Q1	01	09, 146771 - 146782	10/2021
31	Command filter backstepping control of a 2-DOF cable-driven manipulator	04		2021 24 th International Conference on Mechatronics Technology (ICMT)		00	1-6	12/2021

				e-ISBN:978-1-6654-2459-2 p-ISBN:978-1-6654-2460-				
32	Xây Dựng Bộ Điều Khiển Hồi Tiếp Tuyến Tính Hóa Vào-Ra Cho Hệ Con Lắc Ngược Quay	08		Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		00	17, 02, 26-35	04/2022
33	Prescribed performance adaptive fault-tolerant control for a manipulator	02	x	2022 13 th Asian Control Conference (ASCC) e-ISSN: 2770-8373 p-ISSN: 2770-8365 e-ISBN:978-89-93215-23-6 p-ISBN:978-1-6654-9134-1		00	1341-1346	05/2022
34	Fault-Tolerant Sliding Mode Controller For a 4 Degree of Freedom Robotic Manipulator	02	x	2022 13 th Asian Control Conference (ASCC) e-ISSN: 2770-8373 p-ISSN: 2770-8365 e-ISBN:978-89-93215-23-6 p-ISBN:978-1-6654-9134-1		01	1347-1352	05/2022
35	Synchronization sliding mode control of closed-kinematic chain robot manipulators with time-delay estimation	03	x	Applied sciences ISSN: 2076-3417	(2022) ISI, SCIE IF: 2.838 Q2	09	12, 11, 5527	05/2022
36	Synchronous Control of Dual Motor with Master-Slave and Cross-Coupling Methods	03		2022 6 th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) p-ISBN: 978-3-031-19694-2 e-ISBN: 978-3-031-19694-2	(2022) Scopus	00	593-603	07/2022
37	Adaptive Synchronous Sliding Mode Control for Dual-Arm Robots	03	x	2022 6 th International Conference on Green Technology and	(2022) Scopus	01	542-555	07/2022

				Sustainable Development (GTSD) p-ISBN: 978-3-031-19693-5 e-ISBN: 978-3-031-19694-2				
38	Indoor mobile robot positioning using sensor fusion	05		2022 6 th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) e-ISBN:978-1-6654-6628-8 p-ISBN:978-1-6654-6629-5		01	884-890	07/2022
39	An Advanced PD Controller for Robot Manipulators with Time-Delay Estimation	03	x	2022 World Automation Congress (WAC) p-ISSN: 2154-4824 e-ISSN: 2154-4832 p-ISBN:979-8-3503-0986-7 e-ISBN:979-8-88831-444-9		00	66-71	10/2022
40	Finite-Time Output Control for Uncertain Robotic Manipulators With Time-Varying Output Constraints	04	x	IEEE Access e-ISSN: 2169-3536	(2022) ISI, SCIE IF: 4.342 Q1	03	119119 - 119131	11/2022
41	Extended State Observer Based Sliding Mode Control For 6 DOF Manipulator With Lumped Uncertainties	06	x	2022 25 th International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN: 978-1-6654-6195-5 p-ISBN: 978-1-6654-7351-4		00	1-6	11/2022
42	Synchronous PID controller for a 4-DOF parallel manipulator in practice	06	x	2022 25 th International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN: 978-1-6654-6195-5 p-ISBN: 978-1-6654-7351-4		01	1-4	11/2022

43	The CCD-Algebraic Algorithm to solve the inverse kinematic and control the rotation of 6-DOF redundant manipulator in three spatial dimensions	05	x	2022 25th International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN: 978-1-6654-6195-5 p-ISBN: 978-1-6654-7351-4		01	1-6	11/2022
44	An Optimal Smooth-Path Motion Planning Method for a Car-like Mobile Robot	05	x	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		01	18, 01, 20-30	02/2023
45	Nonlinear Controller with Dynamic Compensation for 6-DOF Manipulator in Practice	04	x	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		00	18, 01, 31-39	02/2023
46	Adaptive Synchronization Sliding Mode Control for an Uncertain Dual-Arm Robot with Unknown Control Direction	03	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2023) ISI, SCIE IF: 2.7 Q2	01	13, 03, 7423	06/2023
47	The Metal Polishing System for Finishing Shiny Metal Surfaces by Free Abrasive Polishing	05		2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909		00	276-280	07/2023
48	Design Model and Synchronous Controllers for a Dual 3-DOF Manipulator based on CAN Network	04	x	2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909		00	287-291	07/2023
49	Synchronization Sliding Mode Control	04	x	2023 International Conference on System		00	292-295	07/2023

	Scheme with Time Delay Estimation for the 4-DOF Parallel Manipulator			Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909				
50	Dynamic Parameter Identification based on the Least Squares method for a 6-DOF Manipulator	05	x	2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909		01	301-305	07/2023
51	Design of Observer-Based Adaptive Fuzzy Fault-Tolerant Control for Pneumatic Active Suspension with Displacement Constraint	04		2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909		00	184-189	07/2023
52	Designing of A Plastic Garbage Robot With Vision-Based Deep Learning Applications	04		2023 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) e-ISBN: 979-8-3503-2294-1 p-ISBN: 979-8-3503-2295-8 e-ISSN: 2325-0925 p-ISSN: 2325-0909		00	306-311	07/2023
53	Synchronous PD control using a time delay estimator for a four-degree-of-freedom parallel robot in practice	04	x	Machines ISSN: 2075-1702	(2023) ISI, SCIE IF: 2.899 Q2	01	11, 08, 831	08/2023

54	Synchronous Sliding Mode Control for a 4-DOF Parallel Manipulator in Practice	05	x	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		00	18, SI 03, 1-13	08/2023
55	A Fuzzy LQR PID Control for a Two-Legged Wheel Robot with Uncertainties and Variant Height	05	x	Journal of Robotics and Control (JRC) p-ISSN: 2715-5056 e-ISSN: 2715-5072	(2023) Scopus IF: 2.7 Q3	09	04, 05, 612- 620	09/2023
56	Practical Sliding Mode Control with Time Delay Estimation for a 4-DOF Parallel Manipulator with Variant Payload	08	x	2023 26th International Conference on Mechatronics Technology (ICMT) e-ISBN: 979-8-3503-8142-9 p-ISBN: 979-8-3503-8143-6		00	1-5	10/2023
57	Development of Path Tracking and Obstacle Avoidance based on an Advanced Potential Field Controller	05	x	2023 International Symposium on Electrical and Electronics Engineering (ISEE) e-ISBN: 979-8-3503-1548-6 p-ISBN: 979-8-3503-1549-3		00	139- 143	10/2023
58	A novel adaptive neural network-based time-delayed estimation control for nonlinear systems subject to disturbances and unknown dynamics	04		ISA transactions p-ISSN: 0019-0578 e-ISSN: 1879-2022	(2023) ISI, SCIE IF: 7.3 Q1	05	142, 214- 227	11/2023
59	Development of a Hardware-in-the-Loop Platform for a Teleoperation Flexibility Robotic System	04	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	(2023) ISI, SCIE IF: 2.7 Q2	00	14, 05, 2207	03/2024
60	A Fault-tolerant Synchronous Sliding Mode Control for a 4-DOF Parallel Manipulator With Uncertainties and Actuator Faults	05	x	International Journal of Control, Automation and Systems e-ISSN: 2005-4092 p-ISSN: 1598-6446	(2023) ISI, SCIE IF: 3.2 Q2	00	22, 04, 1313- 1323	04/2024

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

61	Workspace Mapping and Force Control for the 3-DOF Robot	04	x	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740	00	19, SI 02, 32-44	04/2024
62	Real-Time Convolutional Neural Network-Based Method for Detecting and Tracking Human Motion on Quadcopters	02	x	Science and Technology Development Journal ISSN: 1859-0128	00	27	06/2024

- 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 TS: **11 bài bao gồm [14], [18], [21], [30], [35], [40], [46], [53], [55], [59], [60].**

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
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
1	<i>Không</i>						
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1	<i>Không</i>						

- 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: *không*

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
1	<i>Không</i>				

- 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: *không*

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	<i>Không</i>				

- 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: *không*

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

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	Không					

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, còn thiếu (số lượng năm, tháng): *không*

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** HVCH đã có Quyết định cấp bằng ThS (UV chức danh PGS)

Đề xuất CTKH để **thay thế** tiêu chuẩn hướng dẫn **01** HVCH được cấp bằng ThS **bị thiếu: bài báo [30], thông tin cụ thể:**

- **D. T. Tran** and K. K. Ahn, "Finite-Time Fault-Tolerant Control for a Robotic Manipulator With Output Constraint and Uncertainties," in IEEE Access, vol. 9, pp. 146771-146782, 2021 (SCIE, Q1, IF=4.342, lấy ở năm 2021)

c) Nghiên cứu khoa học

- Đã chủ trì **03** 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 cấp bằng TS:

+ Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: **11** 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*

- Không đủ điểm biên soạn giáo trình và sách chuyên khảo: *không*

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
**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 28 tháng 06 năm 2024

NGƯỜI ĐĂNG KÝ

(Ký và ghi rõ họ tên)



Trần Đức Thuận