

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

LÝ LỊCH KHOA HỌC

(Dành cho ứng viên/thành viên các Hội đồng Giáo sư)



1. Thông tin chung

- Họ và tên: Nguyễn Minh Tâm
- Năm sinh: 02/12/1971
- Giới tính: Nam
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Tiến sỹ năm 2010, Trường Đại học Công nghệ Sydney, Úc
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm): Phó giáo sư, năm 2018 tại Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành

Phó Hồ Chí Minh

- Ngành, chuyên ngành khoa học: Liên ngành Điện – Điện Tử - Tự Động Hóa, Chuyên ngành Tự Động Hóa.
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Trưởng khoa, Khoa Điện – Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành Phố Hồ Chí Minh
- Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng khoa, Khoa Điện – Điện Tử, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành Phố Hồ Chí Minh
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo): 2023, Hội đồng Giáo sư cơ sở, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành Phố Hồ Chí Minh.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư ngành (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ): Không có
- Thành viên Hội đồng Giáo sư nhà nước (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ): Không có

2. Thành tích hoạt động đào tạo và nghiên cứu (thuộc chuyên ngành đang hoạt động)

2.1. Sách chuyên khảo, giáo trình

a) a) Tổng số sách đã chủ biên: 00 sách chuyên khảo; 02 giáo trình (gồm: Giáo Trình Mạch Điện, Tập 1; Giáo Trình Mạch Điện, Tập 2).

b) Danh mục sách chuyên khảo, giáo trình trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (tên tác giả, tên sách, nhà xuất bản, năm xuất bản, mã số ISBN, chi số trích dẫn): Không có

2.2. Các bài báo khoa học được công bố trên các tạp chí khoa học

a) Tổng số đã công bố: 07 bài báo tạp chí trong nước; 10 bài báo tạp chí quốc tế.

b) Danh mục bài báo khoa học công bố trong 05 năm liền kể với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*tên tác giả, tên công trình, tên tạp chí, năm công bố, chỉ số IF và chỉ số trích dẫn - nếu có*):

- Trong nước:

1. Minh Tam Nguyen, My Ha Le, Anh Khoa Vo, Vi Do Tran, Van Phong Vu, Van Thuyen Ngo, Van Dong Hai Nguyen, "Stabilization Position of Quadcopter Using Vision-Based Corner Detector from Top-Down Footage of Camera", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật số 14, 2022, pp 18-27, ISSN 2615-9740, số tiếng Anh
2. Vo Minh Tai, Nguyen Minh Tam, Le Thi Thanh Hoang, Tran Vi Do, Tran Duc Thien, Nguyen Tran Minh Nguyet, Ngo Van Thuyen, Nguyen Van Dong Hai, "Back-stepping control for rotary inverted pendulum", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật số 59, 8-2020, pp 93-101, ISSN 1859-1272, số tiếng Anh
3. Võ Anh Khoa, Huỳnh Xuân Dũng, Nguyễn Minh Tâm, Lê Thị Thanh Hoàng, Huỳnh Dương Khánh Linh, Xing Wu, Chen Mingfang, Nguyễn Văn Đông Hải, "Mô phỏng điều khiển mờ trượt thích nghi thứ bậc cho hệ Pendubot", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật số 57, Apr-2020, pp 24-33, ISSN 1859-1272, số tiếng Việt
4. Huỳnh Long Triết Giang, Cái Việt Anh Dũng, Hồ Quang Hưng, Nguyễn Việt Thắng, Nguyễn Minh Tâm, "Thiết bị bộ xương ngoài phục hồi chức năng cho khớp gối với 6 bậc tự do", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật số 58, 6-2020, pp 01-8, ISSN 1859-1272, số tiếng Việt
5. Hong Gia Bao, Le Thi Thanh Hoang, Nguyen Minh Tam, Vu Dinh Dat, Nguyen Van Dong Hai, "Comparison between two swing-up algorithms: partial feedback linear and energy-based method", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật, số 55, pp 1-6 Số Tiếng Anh, 12/2019, ISSN 2615 – 9740
6. Tran Ngoc Son, Nguyen Minh Tam, Nguyen Van Dong Hai, "LQR control on linear model of flexible inverted pendulum", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật, số 55, pp 41-48, Số Tiếng Anh, 12/2019, ISSN 2615 – 9740
7. Nguyen Minh Tam, Huynh Xuan Dung, Nguyen Phong Luu, Le Thi Thanh Hoang, Hong Gia Bao, Nguyen Van Dong Hai, Truong Thanh Liem, Mircea Nitulescu, Ionel Cristian Vladu, "Trajectory tracking sliding mode control for cart and pole system", Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật, số 55, pp 56-63, Số Tiếng Anh, 12/2019, ISSN 2615 – 9740

- Quốc tế:

1. Van Phong Vu, Minh Tam Nguyen, Anh Vu Nguyen, Vi Do Tran, Tran Minh Nguyet Nguyen, "Disturbance observer-based controller for inverted pendulum

- with uncertainties: Linear Matrix inequality Approach”, International Journal Of Electrical and Computer Engineering (IJECE), Vol. 11, No. 6, 12/2021, pp. 4907-4921.
2. Minh-Tam Nguyen, Van-Dong-Hai Nguyen, “PID Control for Experimental Flexible Inverted Pendulum”, International Journal of Robotica & Management, Vol. 25, No. 2, pp. 21-27; Print ISSN: 1453-2069; Online ISSN: 2359-9855, tháng 12/2020
 3. Anh Khoa Vo, Hong Thang Nguyen, Van Dong Hai Nguyen, Minh Tam Nguyen, Thi Thanh Hoang Le, “Trajectory Tracking Pid-Sliding Mode Control for Two-Wheeled Self-Balancing Robot”, Advances in Intelligent Systems and Computing, vol. 1125: Intelligent Computing in Engineering (Select Proceedings of RICE 2019), pp. 885-898, Print ISBN 978-981-15-2779-1; Online ISBN 978-981-15-2780-7, tháng 4/2020
 4. Quan Vinh Nguyen, Bon Nhan Nguyen and Tam Minh Nguyen, “Robust Control of a Three-phase Induction Motor”, Proceedings of 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), pp. 495-500, USB ISBN 978-1-7281-0524-6, Dong Hoi City 20-21, 2019
 5. Vinh Quan Nguyen, Thanh Lam Le, Minh Tam Nguyen, “Sliding Mode Control for Cascaded Multilevel Inverters”, Proceedings of 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), pp. 506-511, USB ISBN 978-1-7281-0524-6, Dong Hoi City 20-21, 2019
 6. Hoang-Chinh Tran, Binh-Hau Nguyen, Quoc-Vuong Nguyen, Huu-Thang Quach, Minh-Tam Nguyen, Minh-Phuoc Cu, “Simulation and Experiment of Sliding Control for Reaction Wheeled Inverted Pendulum” ROBOTICA & MANAGEMENT, Vol. 25, No. 1, pp. 33-37, June 2020, ISSN 2359-9855
 7. Lê Thị Thanh Hoàng, Hồng Gia Bảo, Nguyễn Minh Tâm, Doãn Văn Khánh, Nguyễn Thiên Văn, Hồ Lê Long Thiên, “Learning Algorithm in Trajectory Tracking Control by ANFIS and Neuron Network for Rotary Inverted Pendulum”, International Journal of Robotica & Management, Vol. 24, No. 2, pp. 11-15; Online ISSN: 2359-9855, December 2019
 8. Van Van Huynh, Phong Thanh Tran, Bui Le Ngoc Minh, Anh-Tuan Tran, Dao Huy Tuan, Tam Minh Nguyen and Phan-Tu Vu, “New Second-Order Sliding Mode Control Design for Load Frequency Control of a Power System”, Energies, Volume 13, Issue 24 (December-2 2020), ISSN 1996-1073
 9. Anh-Tuan Tran, Bui Le Ngoc Minh, Phong Thanh Tran, Van Van Huynh, Van-Duc Phan, Viet-Thanh Pham, and Tam Minh Nguyen, “Adaptive Integral Second-Order Sliding Mode Control Design for Load Frequency Control of Large-Scale Power System with Communication Delays”, Complexity, Volume

10. Anh-Tuan Tran, Bui Le Ngoc Minh, Van Van Huynh, Phong Thanh Tran, Emmanuel Nduka Amaefule, Van-Duc Phan and Tam Minh Nguyen, "Load Frequency Regulator in Interconnected Power System Using Second-Order Sliding Mode Control Combined with State Estimator", *Energies* 2021, Volume 14, Issue 4 (February-2 2021), pp. 1-17, ISSN 1996-1073

2.3. Các nhiệm vụ khoa học và công nghệ (chương trình và đề tài tương đương cấp Bộ trở lên)

a) Tổng số chương trình, đề tài đã chủ trì/chủ nhiệm: 00 cấp Nhà nước; 00 cấp Bộ và tương đương.

b) Danh mục đề tài tham gia đã được nghiệm thu trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*tên đề tài, mã số, thời gian thực hiện, cấp quản lý đề tài, trách nhiệm tham gia trong đề tài*):

1. Điều khiển bám quỹ đạo cho hệ ball and beam trực lệch, T2020-25TD (Chủ trì đề tài cấp trường trọng điểm)
2. Điều khiển bám quỹ đạo cho hệ con lắc ngược quay, T2020-23TD (Tham gia đề tài cấp trường trọng điểm)
3. Điều khiển mờ trượt thích nghi cân bằng cho hệ Pendubot, T2020-30TD (Tham gia đề tài cấp trường trọng điểm)
4. Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Các Bộ Điều Khiển Phân Ly Đơn Giản Hóa Để Nâng Cao Tính Ổn Định Bền Vững và Hiệu Quả Hoạt Động Của Các Quá Trình Đa Biến Trong Công Nghiệp (Tham gia đề tài cấp Bộ GD&ĐT, 2018)
5. Nghiên Cứu Tác Động Của Thành Phần Xoay Chiều Hai Bậc Hai (2ω) Trong Nghịch Lưu Tăng Áp (Tham gia đề tài NAFOSTED, 2018)

2.4. Công trình khoa học khác (nếu có)

a) Tổng số công trình khoa học khác:

- Tổng số có: 00 sáng chế, giải pháp hữu ích
- Tổng số có: 00 tác phẩm nghệ thuật
- Tổng số có: 00 thành tích huấn luyện, thi đấu

b) Danh mục bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu trong 5 năm trở lại đây (*tên tác giả, tên công trình, số hiệu văn bằng, tên cơ quan cấp*): Không có

2.5. Hướng dẫn nghiên cứu sinh (NCS) đã có quyết định cấp bằng tiến sĩ

a) Tổng số: 00 NCS đã hướng dẫn chính

b) Danh sách NCS hướng dẫn thành công trong 05 năm liền kể với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*Họ và tên NCS, đề tài luận án, cơ sở đào tạo, năm bảo vệ thành công, vai trò hướng dẫn*): Không có

3. Các thông tin khác

3.1. Danh mục các công trình khoa học chính trong cả quá trình (*Bài báo khoa học, sách chuyên khảo, giáo trình, sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu...; khi liệt kê công trình, có thể thêm chú dẫn về phân loại tạp chí, thông tin trích dẫn...*): *Đã liệt kê một phần ở trên.*

1. Bouc-Wen Model Parameter Identification for a MR Damper Using Computationally efficient GA, ISA Transactions, Vol.46, No.2, 167-179, 2007, ISSN: 0019-0578
2. Hysteretic Model for Magnetorheological Fluid Dampers Using a Curve Fitting Approach, Journal of JSAEM, Japanese Society of Applied Electromagnetics and Mechanics, Volume 15, 184-187, 2007, ISSN: 0919-4452
3. Ứng dụng giải thuật bầy đàn để xác định thông số bộ PID trong điều khiển tốc độ động cơ không đồng bộ ba pha, Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá - VCCA-2011, ISBN: 978-604-911-020-7
4. Application of Genetic Algorithm in Optimiation Controller for Cart and Pole System, Science & Technology Development Journal – Vietnam National University - Ho Chi Minh City, Vol.18, K6-2015, 167-173, 2015, ISSN: 1859-0128
5. Điều khiển bộ chỉnh lưu ba pha điều chế độ rộng xung dùng mô hình nội, Tạp chí Khoa học & Công nghệ, ISSN: 0868-3980
6. Magnetorheological Damper Semiactive Control for Civil Structures with Symmetric quantised Sliding Mode Controllers, Journal of JSAEM, Japanese Society of Applied Electromagnetics and Mechanics, ISSN: 0919-4452
7. Mitigation of Seismic Responses on Building Structures Using MR Dampers with Lyapunov-based Control, Structural Control & Health Monitoring, ISSN: 1545-2255
8. Smart Structures with Current-Driven MR Dampers: Modelling and Second-Order Sliding Mode Control, IEEE/ ASME Transaction on Mechatronics
9. Transparency Enhancement for an Active Knee Orthosis by a Constraint-free Mechanical Design and a Gait Phase Detection Based Predictive Control, Meccanica

3.2. Giải thưởng về nghiên cứu khoa học trong và ngoài nước (nếu có): Không có

3.3. Các thông tin về chỉ số định danh ORCID, hồ sơ Google scholar, H-index, số lượt trích dẫn (nếu có): Không có

3.4. Ngoại ngữ

- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Tốt nghiệp tiến sỹ tại nước nói tiếng Anh (Úc)
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Thành thạo.

Tôi xin cam đoan những điều khai trên là đúng sự thật, nếu sai tôi xin hoàn toàn chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Thành phố Hồ Chí Minh, ngày 16 tháng 05 năm 2024

NGƯỜI KHAI

(Ký và ghi rõ họ tên)



PGS.TS. Nguyễn Minh Tâm