

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Bùi Hà Đức

Giới tính: Nam

Ngày, tháng, năm sinh: 19/04/1985

Nơi sinh: Thái Bình

Quê quán: Thái Bình

Dân tộc: Kinh

Học vị cao nhất: Tiến sĩ

Năm, nước nhận học vị: 2014,
Singapore

Chức danh khoa học cao nhất:

Năm bổ nhiệm:

Chức vụ: Phó trưởng bộ môn Cơ Điện Tử

Đơn vị công tác: Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Tp.
HCM

Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: 81 Đường 14A, KDC Khang Điền, Dương Đình Hội, Tp. Thủ Đức

Điện thoại liên hệ: CQ:

NR:

DD: 0966955459

Fax:

Email: ducbh@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy – Hệ Kỹ sư Tài Năng

Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa Tp. Hồ Chí Minh

Ngành học: Cơ khí

Nước đào tạo: Việt Nam

Năm tốt nghiệp: 2008

Bằng đại học 2:

Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ chuyên ngành:

Năm cấp bằng:

Nơi đào tạo:

- Tiến sĩ chuyên ngành: Cơ Khí

Năm cấp bằng: 2014

Nơi đào tạo: Đại học Quốc gia Singapore

Tên luận án: Phát triển các phương pháp sinh lý thần kinh để giám sát và can thiệp sự mệt mỏi của thần kinh

Development of neurophysiological approaches for monitoring and intervening mental fatigue

3. Ngoại ngữ:

1. Tiếng Anh

Mức độ sử dụng: Thành thạo

2. Tiếng Nhật

Mức độ sử dụng: Cơ bản

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Nơi công tác	Công việc đảm nhiệm
1/2008-1/2009	Viện Cơ Học Tp. HCM	Kỹ Sư
1/2013-5/2014	Đại Học Quốc Gia Singapore (NUS)	Kỹ sư phòng nghiên cứu
2/2015-2/2019	Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Tp. HCM	Giảng viên
2/2015-2/2019	Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Tp. HCM	Phó trưởng bộ môn Cơ Điện Tử

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia:

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
1.	Development of human brain-machine integrated rapid image triage system	1/2010 – 5/2010	Bộ (Bộ Quốc Phòng Singapore)	Thành viên nhóm nghiên cứu
2.	Digital smell and taste interface	10/2011 – 3/2012	Trường	Thành viên nhóm nghiên cứu
3.	Development of Dry EEG sensor and headset for monitoring driving fatigue.	4/2012 – 10/2012	Bộ (Bộ Quốc Phòng Singapore)	Trưởng nhóm nghiên cứu
4.	An innovative sleep induction technology.	10/2012 – 2/2013	Trường	Trưởng nhóm nghiên cứu
5.	Novel electrical stimulation technique to suppress the fatigue feeling	1/2013 – 1/2014	Bộ (Bộ Quốc Phòng Singapore)	Trưởng nhóm nghiên cứu

6.				
----	--	--	--	--

2. Các công trình khoa học đã công bố:

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1.	Functional neuroimaging of circadian fatigue	2012	Int. J. Computer Applications in Technology
2.	A Magnetic Field Projector for Deep Brain Modulation	2013	IEEE Neural Engineering
3.	Development of An Automatic Sign Language Translator using Image Processing and Artificial Neural Network	2017	International conference on Mechatronics Technology 2017
4.	Traffic Flow Estimation Using Deep Learning	2020	5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development

Tp. HCM, ngày 04 tháng 09 năm 2021

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)



TS. Bùi Hà Đức

BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO
TRƯỜNG ĐẠI HỌC SƯ PHẠM KỸ THUẬT
THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH

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

Tp. Hồ Chí Minh, ngày 07 tháng 3 năm 2023

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Tưởng Phước Thọ
Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 02/07/1982
Nơi sinh: Tỉnh Bến Tre
Quê quán: Tỉnh Bến Tre
Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Thạc sĩ
Năm, nước nhận học vị: 2011
Chức danh khoa học cao nhất:
Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Phó trưởng ngành khoa ĐT Chất Lượng Cao
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Khoa Cơ khí Chế tạo máy
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: 31/1 Đường 18, P Long Thạnh Mỹ, TP. Thủ Đức, TP. HCM
Điện thoại liên hệ: CQ: 02837221223 NR: ĐD: 0909160264
Fax: 02838964922 Email: thotp@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Trường Đại học Sư phạm Kỹ Thuật TP.HCM
Ngành học: Cơ Điện tử
Nước đào tạo: Việt Nam
Năm tốt nghiệp: 2006
Bằng đại học 2:
Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành:
Công nghệ Chế tạo Máy
Năm cấp bằng: 2011
Nơi đào tạo: ĐH Bách khoa TP.HCM
- Tên luận văn: Thiết kế và chế tạo Robot dạng người hỗ trợ điều khiển giao thông và cảnh báo ở công trường xây dựng.
- Tiến sĩ chuyên ngành: ...
Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Tiếng anh
Mức độ sử dụng: Tốt
2.
Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2006-2007	CT TNHH Mạnh Đức	Kỹ sư dịch vụ

2007-nay	Trường Đại học Sư phạm Kỹ Thuật TP.HCM	Giảng viên
----------	---	------------

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
1	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot dịch vụ dành cho việc tiếp tân	2016-2018	Cấp thành phố	Thành viên
2	Thiết kế, chế tạo máy tách vỏ và thái hạt lá lô hội tự động công suất 5000 kg/giờ	2018-2020	Cấp bộ	Thành viên
3	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot dịch vụ phục vụ hộ gia đình	2018-2020	Cấp bộ	Thành viên
4	Nghiên Cứu, Thiết Kế Và Chế Tạo Hệ Thống Phân Loại Xoài Tự Động	2018-2021	Cấp bộ	Thành viên
5	Nghiên cứu, chế tạo và điều khiển Robot cấp trong không gian lớn	2021-2022	Cấp bộ	Chủ nhiệm

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1	Vietnamese natural language processing for interaction between human and robot	2019	Journal of Technical Education Science
2	Using a cable-driven parallel robot with applications in 3D concrete printing	2021	Applied Sciences 11, no. 2
3	Analysis and evaluation of CDPR cable sagging based on ANFIS.	2021	Mathematical Problems in Engineering
4	Adaptive Fuzzy Control for Autonomous Robot under Complex Environment.	2021	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research 10

5	A Study of Tension Distribution for Control of Planar Cable Driven Parallel Robot Using Quadratic Programming Algorithm	2022	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research
6	An Overview of Cable-Driven Parallel Robots: Workspace, Tension Distribution, and Cable Sagging	2022	Mathematical Problems in Engineering

TP.HCM., ngày 07 tháng 03 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

ThS. Trương Phước Thọ

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

LÝ LỊCH KHOA HỌC
CỦA CÁ NHÂN THỰC HIỆN CHÍNH NHIỆM VỤ KH&CN¹

ĐĂNG KÝ CHỦ NHIỆM NHIỆM VỤ:
ĐĂNG KÝ THAM GIA THỰC HIỆN NHIỆM VỤ²:

1. Họ và tên: Nguyễn Minh Triết			
2. Năm sinh: 14/06/1984		3. Nam/Nữ: Nam	
4. Học hàm: Không có		Năm được phong học hàm: Không	
Học vị: Thạc sĩ		Năm đạt học vị: 2012	
5. Chức danh nghiên cứu: Nghiên cứu viên		Chức vụ:	
6. Địa chỉ nhà riêng: 21/5 Tân Hòa 2, P. Hiệp Phú, Quận 9, Tp.Hồ Chí Minh			
7. Điện thoại: CQ: ; NR: ; Mobile: 0889700239			
8. Fax:		E-mail: trietnm@hcmute.edu.vn	
9. Tổ chức - nơi làm việc của cá nhân đăng ký chủ nhiệm/tham gia tiểu dự án: Tên tổ chức : Trường đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Tp.HCM Tên người Lãnh đạo: Đỗ Văn Dũng Điện thoại người Lãnh đạo: 0903644706 Địa chỉ tổ chức: số 1, Võ Văn Ngân, quận Thủ Đức, thành phố Hồ Chí Minh			
10. Quá trình đào tạo:			
Bậc đào tạo	Nơi đào tạo	Chuyên môn	Năm tốt nghiệp
Đại học	ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp.HCM	Cơ Điện Tử	2008
Thạc sĩ	ĐH Bách Khoa Tp.HCM	Cơ Điện Tử	2012
Tiến sĩ			
Thực tập sinh khoa học			

¹ Mẫu Lý lịch này dùng cho các cá nhân đăng ký chủ nhiệm hoặc tham gia thực hiện chính đề tài/đề án hoặc dự án SXTN cấp Quốc gia. Lý lịch được trình bày và in ra trên khổ giấy A4.

² Nếu đăng ký tham gia, ghi số thứ tự theo mục 12 bản thuyết minh đề tài KHCN hoặc mục 10 bản thuyết minh đề tài KHXH/đề án hoặc mục 11 bản Thuyết minh dự án SXTN tương ứng.

11. Quá trình công tác:				
Thời gian	Vị trí công tác	Tổ chức công tác	Địa chỉ Tổ chức	
Năm 2014	Giảng viên	ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp.HCM	số 1, Võ Văn Ngân, quận Thủ Đức, thành phố Hồ Chí Minh	
Năm 2015 đến nay	Giảng viên	ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp.HCM	số 1, Võ Văn Ngân, quận Thủ Đức, thành phố Hồ Chí Minh	
12. Các công trình công bố chủ yếu: (liệt kê tối đa 05 công trình tiêu biểu đã công bố liên quan đến tiểu dự án đăng ký trong 5 năm gần nhất)				
TT	Tên công trình (bài báo, công trình...)	Là tác giả hoặc là đồng tác giả công trình	Nơi công bố (tên tạp chí đã đăng công trình)	Năm công bố
1	Thiết kế, chế tạo cảm biến đo lực bằng mô-men xoắn bằng đầu đo điện trở	Đồng tác giả	Tạp chí Cơ Khí Việt Nam	03/2015
2	Nghiên cứu và thiết kế thiết bị điện tử hỗ trợ người mù	Đồng tác giả	Tạp chí Cơ Khí Việt Nam	04/2017
3	Single phase five-level quasi-switch boost inverter with high voltage gain	Đồng tác giả	The 1 st International Symposium on Power, Energy and Cybernetics, ISPEC'2020	12/2020
13. Số lượng văn bằng bảo hộ quyền sở hữu công nghiệp, thiết kế bố trí mạch tích hợp bán dẫn, giống cây trồng đã được cấp: (liên quan đến tiểu dự án đăng ký - nếu có)				
TT	Tên và nội dung văn bằng	Năm cấp văn bằng		
1				
2				

14. Số công trình được áp dụng trong thực tiễn: (liên quan đến tiêu dự án đăng ký - nếu có)

TT	Tên công trình	Hình thức, quy mô, địa chỉ áp dụng	Thời gian (bắt đầu - kết thúc)
1			

15. Các đề tài, dự án, nhiệm vụ khác đã chủ trì hoặc tham gia: (trong 5 năm gần đây thuộc lĩnh vực của tiêu dự án đăng ký - nếu có)

Tên đề tài, dự án nhiệm vụ khác đã chủ trì	Thời gian (bắt đầu - kết thúc)	Thuộc Chương trình (nếu có)	Tình trạng đề tài (đã nghiệm thu, chưa nghiệm thu)
Tên đề tài, dự án, nhiệm vụ khác đã tham gia	Thời gian (bắt đầu - kết thúc)	Thuộc Chương trình (nếu có)	Tình trạng đề tài, dự án (đã nghiệm thu, chưa nghiệm thu)
Nghiên cứu hoàn thiện thiết kế, chế tạo mẫu kính điện tử cảnh báo vật cản cho người khiếm thị [ĐTĐL.CN-69/15]	12/2015 đến 05/2017	Đề tài độc lập công nghệ quốc gia	Đã nghiệm thu

16. Giải thưởng (về KH&CN, về chất lượng sản phẩm,... liên quan đến tiêu dự án đăng ký - nếu có)

TT	Hình thức và nội dung giải thưởng	Năm tặng thưởng

17. Thành tựu hoạt động KH&CN và sản xuất kinh doanh khác: (liên quan đến tiêu dự án đăng ký - nếu có)

Tp Hồ Chí Minh., ngày tháng năm

**TỔ CHỨC - NƠI LÀM VIỆC CỦA CÁ NHÂN
ĐĂNG KÝ CHỦ NHIỆM (HOẶC THAM GIA
THỰC HIỆN) TIỂU DỰ ÁN**

(Xác nhận và đóng dấu)

Đơn vị đồng ý và sẽ dành thời gian cần thiết để
Ông, Bàchủ trì (tham gia) thực hiện tiểu dự án

**CÁ NHÂN ĐĂNG KÝ CHỦ NHIỆM
(HOẶC THAM GIA THỰC HIỆN)**

TIỂU DỰ ÁN

(Họ, tên và chữ ký)



Nguyễn Minh Triết

TP. HCM, ngày 7 tháng năm 2023

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Nguyễn Ngọc Phương

Giới tính: Nam

Ngày, tháng, năm sinh: 01.07.1957

Nơi sinh: Quảng Bình

Quê quán: Quảng Bình

Dân tộc: Kinh

Học vị cao nhất: TS

Năm, nước nhận học vị: 1985 – Tiệp khắc

Chức danh khoa học cao nhất: PGS.

Năm bổ nhiệm: 2011

Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên

Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Khoa Cơ khí chế tạo máy, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật, TP. HCM

Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: C/c IMPERIA, B2 – 502, P. An phú, Q.2 TP. Thủ đức TPHCM

Điện thoại liên hệ: CQ:

NR:

DD: 0913702581

Fax:

Email: phuongnn@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính qui

Nơi đào tạo: VUT Brno- Tiệp khắc

Ngành học: Cơ khí tự động hóa

Nước đào tạo: Tiệp khắc

Năm tốt nghiệp: 1981

Bằng đại học 2:

Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Sư phạm nghề

Năm cấp bằng: 1998

Nơi đào tạo: TU-Dresden, CHLB Đức

- Tên luận văn: Hướng đào tạo cho nhân lực chuyên môn cho các doanh nghiệp Việt nam

- Tiến sĩ chuyên ngành: Cơ khí tự động hóa

Năm cấp bằng: 1985

Nơi đào tạo: Tiệp khắc

- Tên luận án: Nghiên cứu độ chính xác ổ bị thủy tĩnh

3. Ngoại ngữ:	1. Đức	Mức độ sử dụng: D
	2. Tiếng Tiệp	Mức độ sử dụng: C
	3. Tiếng Anh	Mức độ sử dụng: B

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Nơi công tác	Trách nhiệm
1975 – 1981	ĐHKT Brno-Tiệp Khắc	Lưu học sinh – Cơ khí
1982 – 1985	VUT – Brno - Tiệp Khắc	Nghiên cứu sinh – Cơ khí
1986 – 1991	Công tác tại khoa Cơ khí máy – ĐHSPKT	Tổ trưởng Bộ môn
1992 – 1993	Mainheim - CHLB Đức	Tu nghiệp
1994 – 1998	Công tác tại trung tâm Việt – Đức, ĐHSPKT	Tổ trưởng Bộ môn
1998 – 2002	TU Dresden, CHLB Đức	Cao học Sư phạm nghề
2002 – 2013	Công tác tại khoa Cơ khí chế tạo máy – ĐH SPKT TP. HCM	Trưởng Khoa (2003-2013).
2013-2017	Phòng TCCB – ĐHSPKT – TP. HCM	Trưởng Phòng
2017- đến nay	Khoa Cơ khí chế tạo máy	Giám đốc Trung tâm CNC

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
1	Research and manufacture of peeling machines and slicing aloe vera seeds with a capacity of 5000 kg/hour	2020	Ministerial level	Author
2	Research, design and	2018	Dong Thap	Member

	manufacture automatic mango classification system		science department	
3	Research, design and manufacture of multi - dimensional interactive camera robots	2015	HCM science department	Author
4	Research solutions and tests to select the structure of sewer cleaning equipment	2014	HCM science department	Author
5	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo máy rửa sử dụng sóng siêu âm dùng trong công nghiệp- B20013-27-24-CẤP BỘ TĐ	2013	Bộ GDĐT	Tác giả
6	Hệ thống tự động ứng dụng trong máy lắp ráp sản phẩm cuộn cảm	2012	Bộ GDĐT	Member
7	Máy lắp ráp tự động chi tiết chốt và bánh răng trong băng xỏ	2012	Bộ GDĐT	Member

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1	Ermittlung von Arbeitsplatzprofilen in Betrieben und Qualifikationsanforderungen an Arbeitskräfte in Unternehmen in Ho Chi Minh City und Umgebung	2001	Tagesordnung zum Workshop “ Vom 01.12 - 8.12.2001 in TUHanoi ”
2	Thiết kế mô phỏng hệ thống tay gấp thay dao trong trung tâm gia công điều khiển kỹ thuật số	2004	Hội nghị Cơ điện tử Việt nam toàn quốc lần 2 – 5. 2004 – TP HCM
3	Thiết kế robot dùng trong công nghiệp đúc áp lực	2008	Hội nghị Cơ khí Việt nam toàn quốc lần 1 – 12. 2008 – TP HCM –Vina Manufacturing 2008
4	Optimized Offset Algorithm for Laser-aided Direct Metal Tooling.	2010	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010), pp. 344- 351, 2010.
5	Using Neural Network to Predict the HeatingLine	2010	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM2010), pp. 303- 308,

	Paths in Induction Heating Process		2010.
6	Flower Robot - Using Tendon Mechanisms	2010	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010), pp. 207- 212, 2010.
7	Nghiên Cứu và Phát Triển Robot Dạng Người Điều Khiển Giao Thông.	2010	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM2010), pp. 188- 192, 2010.
8	Autonomous Inspection with Multi-Link Robotic Fish	2011	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011), pp. 282-288, 2011.
9	A Solution of Obstacle Collision Avoidance for Robotic Fish Based on Fuzzy Systems.	2011	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011), pp. 289-294, 2011.
10	Using image processing to control traffic flow based on robot.	2011	In 2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, pp. 828- 832. ICCAS, 2011.
11	Swimming of robotic fish based biologically inspired approach.	2011	In 2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, pp. 625- 630. ICCAS, 2011.
12	Study of artificial fish bladder system for robot fish.	2011	In 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 2126-2130. IEEE, 2011
13	Design and development of continuum structure for robotic flower.	2011	In 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 118-123. IEEE, 2011.
14	A study of pipecleaning and inspection robot	2011	In 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, pp. 2593-2598. IEEE, 2011.
15	Applications of Numerical Analysis for Designing the Multifunction Wheelchair.	2014	Green Technology and Sustainable Development (GTSD), pp. 209- 216. IEEE, 2014.
16	A High Boosted Inverter Based on SwitchedInductor Structure for Photovoltaic Applications.	2014	In 2014 2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), pp. 228- 233. IEEE, 2014.
17	Hoạch Định Quỹ Đạo Đi Bộ cho Robot Hai Chân.	2015	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 (VCME-2015), tập 2, pp. 3-12, 2015.
18	Nghiên Cứu Thiết Kế Chế Tạo Robot Tiếp Tân	2015	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 (VCME-2015), tập 2, pp. 217-224, 2015.

19	Thiết Kế Chế Tạo Robot Tạo Hình Đa Chiều	2015	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 (VCME-2015), tập 2, pp. 188-197, 2015.
20	Máy tách vỏ lá nha đam tự động	2018	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 5 (VCME-2018), pp. 1017-1025, 2018.
21	Design and Development of “Pho” Vending Machine	2018	In 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), pp. 365- 369. IEEE, 2018.
22	Study on influence of high-intensity ultrasonic on the drying rate and color of Codonopsis javanica	2016	Thermal energy review
23	Flower Robot–A Product of Biomimetic Technology	2011	In Key Engineering Materials, vol. 467, pp. 2149-2154. Trans Tech Publications, 2011
24	Thermal Diffusivity, Moisture Diffusivity, and Color Change of Codonopsis javanica with the Support of the Ultrasound for Drying	2019	Journal of food quality
25	An approach to Optimize the Design of Ultrasonic Transducer for Food Dehydration	2021	International Journal on Advanced Science, Engineering and Information Technolog

TP Thủ Đức HCM, ngày 23 tháng 2 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

NGUYỄN NGỌC PHƯƠNG

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: HÀ LÊ NHƯ NGỌC THÀNH Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 01/08/1988 Nơi sinh: Bình Định
Quê quán: Bình Định Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Tiến Sĩ Năm, nước nhận học vị: 2019, Hàn Quốc
Chức danh khoa học cao nhất: Assistant Professor Năm bổ nhiệm: 2019, do đại học Sejong, Hàn Quốc bổ nhiệm
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng Viên
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Đại Học Sư Phạm Kỹ Thuật TP.HCM
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: B200D, khu phố Bình Hòa, P. Bình Nhâm, TP. Thuận An, Tỉnh Bình Dương
Điện thoại liên hệ: DD: 0905.432.439
Email: thanh.hlenn@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Trường Đại học Sư phạm kỹ thuật TP.HCM
Ngành học: Công Nghệ Tự Động
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2011

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Cơ điện tử Năm cấp bằng: 2015
Nơi đào tạo: Trường Đại học Bách Khoa TP.HCM
- Tên luận văn: Nghiên cứu giải pháp tự động hóa bôi keo dán để giảm sử dụng robot
- Tiến sĩ chuyên ngành: Kỹ thuật hàng không Năm cấp bằng: 2019
Nơi đào tạo: Đại học Sejong, Hàn Quốc
- Tên luận án: Xác định quỹ đạo hiệu quả cho việc tránh vật cản của phương tiện không người lái (An Effective Trajectory Determination for Collision Avoidance of Unmanned Vehicle)

3. Ngoại ngữ: 1. Tiếng Anh (TOEIC 705) Mức độ sử dụng: Lưu loát
2. Tiếng Hàn Mức độ sử dụng: Cơ bản

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
06/2021 – Nay	Khoa Cơ khí Chế Tạo Máy	Giảng viên giảng dạy:

	Bộ môn Cơ điện tử - Trường Đại học sư phạm kỹ thuật TP.HCM	<ul style="list-style-type: none"> - Cảm biến và cơ cấu chấp hành - Toán ứng dụng cơ khí - Tin học cơ bản trong Kỹ thuật - Robot tự hành - Tự động hóa quá trình sản xuất
10/2020 – 06/2021	Viện Kỹ Thuật – Trường Đại học công nghệ TP.HCM (HUTECH)	Giảng viên giảng dạy: <ul style="list-style-type: none"> - Control theory
03/2019 – 10/2020	Khoa Kỹ Thuật Cơ Điện Tử Thông Minh – Bộ môn Phương Tiện Không Người Lái, trường đại học Sejong, Seoul, Hàn Quốc. <i>(Faculty of Intelligent mechatronics engineering, Department of Unmanned Vehicle Engineering, Sejong University, Seoul, South Korea)</i>	Giảng dạy các môn Đại học và sau đại học: <ul style="list-style-type: none"> - Guidance Navigation and Control - Unmanned Aerial Vehicle Control - Control theory
03/2016 – 12/2018	Phòng thí nghiệm Guidance Navigation and Control Lab, của khoa: Mechanical and Aerospace Engineering, đại học Sejong, Seoul, Hàn Quốc	<ul style="list-style-type: none"> - Nghiên cứu thuật toán điều khiển chống nhiễu và tác động của nhiễu lên UAVs - Điều Khiển tránh vật cản cho UAVs
05/2013 – 03/2016	Bộ Môn Cơ Điện Tử, trường cao đẳng kỹ thuật Cao Thắng	Giảng dạy các môn thuộc chuyên ngành cơ điện tử: <ul style="list-style-type: none"> - Vi điều Khiển, PLC - Robot công nghiệp - Lý thuyết điều khiển

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
13	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo thử nghiệm hệ thống quét keo trong công nghiệp giày sử dụng Robot	2013 - 2014	Tỉnh – thành phố	Nghiên cứu thuật toán và lập trình bôi keo để giày, cũng là luận văn thạc sĩ

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1	Quadcopter Precision Landing on Moving Targets via Disturbance Observer-based Controller and Autonomous Landing Planner (Co-author)	2022	IEEE Access (SCEI/Q2)

2	Fault-Tolerant Control for Hexacopter UAV Using Adaptive Algorithm with Severe Faults (Co-author)	2022	Aerospace (SCIE/Q2)
3	Fuzzy Hybrid Neural Network Control for Uncertainty Nonlinear Systems Based on Enhancement Search Algorithm (Co-author)	2022	International Journal of Fuzzy Systems (SCIE/Q2)
4	Persistent Charging System for Crazyflie Platform (Co-author)	2022	Drones (SCIE/Q1))
5	Quadcopter UAVs Extended States/Disturbance Observer-Based Nonlinear Robust Backstepping Control (First author)	2022	Sensors (SCIE/Q2)
6	Adaptive sliding mode control for attitude and altitude system of a quadcopter UAV via neural network (Co-author)	3/2021	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1-IF 3.7)
7	Finite-time Stability of MIMO Nonlinear Systems based on Robust Adaptive Sliding Control: Methodology and Application to Stabilize Chaotic Motions (First author)	01/2021	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1-IF 3.7)
8	Station-Keeping Control of a Hovering Over-Actuated Autonomous Underwater Vehicle Under Ocean Current Effects and Model Uncertainties in Horizontal Plane (Corresponding author)	01/2021	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1-IF 3.7)
9	Robust Position Control of an Over-actuated Underwater Vehicle under Model Uncertainties and Ocean Current Effects Using Dynamic Sliding Mode Surface and Optimal Allocation Control (co-author)	01/2021	<i>Sensor</i> (SCIE-WoS/Q1 – IF 3.2)
10	An Extended Multi-Surface Sliding Control for Matched/ Mismatched Uncertain Nonlinear Systems through a Lumped Disturbance Estimator (First author)	05/2020	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 3.7)
11	Perturbation Observer-based Robust Control using a Multiple Sliding Surfaces for Nonlinear Systems with Influences of Matched and Unmatched Uncertainties (First author)	08/2020	<i>Mathematics</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 1.7)
12	Adaptive Disturbance Observer-based Robust Dynamic Sliding Mode Control for UAVs (First author)	05/2020	<i>International Journal of Mechanical & Mechatronics Engineering</i> (Scopus)

13	An Effective Robust Adaptive Sliding Mode Control for Quadcopter UAVs (First author)	05/2020	<i>International Journal of Engineering and Technology (Scopus)</i>
14	Autonomous quadcopter precision landing onto a heaving platform: New method and Experiment (co-author)	09/2020	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 3.7)
15	Finite-time attitude fault tolerant control of quadcopter attitude system via neural networks (co-author)	09/2020	<i>Mathematics</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 1.7)
16	Nonlinear Control for Autonomous Trajectory Tracking While Considering Collision Avoidance of UAVs Based on Geometric Relations (First author)	03/2019	<i>Energies</i> (SCIE-WoS/Q2- IF 2.3)
17	Robust Dynamic Sliding Mode Control-Based PID-Super Twisting Algorithm and Disturbance Observer for Second-Order Nonlinear Systems: Application to UAVs (First author)	07/2019	<i>Electronics</i> (SCIE-WoS/Q2- IF 2.4)
18	Completion of collision avoidance control algorithm for multicopters based on geometrical constrains (First author)	06/2018	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 3.7)
19	Simple nonlinear control of quadcopter for collision avoidance based on geometric approach in static environment (First author)	02/2018	<i>International Journal of Advanced Robotic Systems</i> (SCIE-WoS/Q3- IF 1.4)
20	Quadcopter robust adaptive second order sliding mode control based on PID sliding surface (First author)	10/2018	<i>IEEE Access</i> (SCIE-WoS/Q1- IF 3.7)
21	Nonlinear disturbance-estimator-based control for nth-order system with Matched/Mismatched uncertainties (First author)	2021	<i>11th IEEE Symposium on Computer Applications and Industrial Electronics (ISCAIE 2021)</i> (SCOPUS)
22	Finite-time Adaptive Sliding Control for a class of Perturbed MIMO Nonlinear Systems (First author)	2021	<i>Advances in Intelligent Systems and Computing” (Springer nature)</i>
23	Adaptive Perturbation Estimator based Dynamic Control using PID Sliding Manifold for a Quadcopter UAV (First author)	2020	<i>2021 IEEE 1st (ICAECT 2021)</i> (SCOPUS, Web of Science)
24	An effective dynamic sliding mode control based nonlinear disturbance observer for a quadcopter (First author)	10/2020	<i>2020 IEEE 16th International Conference on Control & Automation (ICCA)</i>
25	A new distributed formation modelling and control method for multiple	10/2020	<i>2020 IEEE 16th International Conference</i>

	quadrotors with switching inter-communication topologies (co-author)		<i>on Control & Automation (ICCA)</i>
26	Algorithm to obtain inverse kinematics matrix from the 3D curve and to apply to glue shoe sole (First author)	12/2014	<i>Science and Technology Development Journal</i>

TP.HCM, ngày 07 tháng 03 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO
TRƯỜNG ĐẠI HỌC SƯ PHẠM KỸ THUẬT
THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH

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

Tp. Hồ Chí Minh, ngày 06 tháng 03 năm 2023

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Dương Thế Phong
Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 12 / 02 / 1983
Nơi sinh: BRVT
Quê quán: Thừa Thiên Huế
Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Thạc sĩ
Năm, nước nhận học vị: 2008 / Đài Loan
Chức danh khoa học cao nhất: Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): BM Cơ Điện Tử - Khoa Cơ Khí CTM
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: P716, CC HimLam Phú Đông, An Bình, Dĩ An, Bình Dương
Điện thoại liên hệ: CQ:
NR: 0568151617 DD: 0869995931
Fax: Email: phongdt@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo:
Nơi đào tạo:
Ngành học:
Nước đào tạo: Năm tốt nghiệp:
Bằng đại học 2: Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Cơ điện tử Năm cấp bằng: 2008
Nơi đào tạo: Đài Loan
- Tên luận văn:
- Tiến sĩ chuyên ngành: ... Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Tiếng Anh Mức độ sử dụng: Giao tiếp
2. Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2008 - nay	BM Cơ Điện Tử - Khoa CKM	Giảng viên

--	--	--

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí

TP. HCM, ngày 06 tháng 03 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: TRẦN THUY UYÊN PHƯƠNG Giới tính: Nữ
Ngày, tháng, năm sinh: 13/11/1982 Nơi sinh: Bình Thuận
Quê quán: Bình Dương Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Thạc sĩ Năm, nước nhận học vị: Việt Nam
Chức danh khoa học cao nhất: Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Bm Cơ điện tử-Khoa Cơ khí chế tạo máy
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: 29 đường 20, kp, phường Linh Chiểu, Thủ Đức
Điện thoại liên hệ: CQ: NR: DD: 0909902136
Fax: Email:

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: đại học Sư phạm Kỹ thuật tp HCM
Ngành học: Kt Điện Điện tử
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2005
Bằng đại học 2: Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Tự Động hóa Năm cấp bằng: 2009
Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa
- Tên luận văn: Điều khiển trượt hệ rời rạc
- Tiến sĩ chuyên ngành: ... Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Anh văn Mức độ sử dụng:
2. Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2005-nay	Bm Cơ điện tử-Khoa Cơ khí chế tạo máy	Giảng viên

--	--	--

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí

....., ngày tháng năm

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

Trần Thụy Uyên Phương

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Võ Lâm Chương

Giới tính: Nam

Ngày, tháng, năm sinh: 19/11/1979

Nơi sinh: Khánh Hòa

Quê quán: Khánh Hòa

Dân tộc: Kinh

Học vị cao nhất: Thạc sĩ

Năm, nước nhận học vị: 2005

Chức danh khoa học cao nhất:

Năm bổ nhiệm:

Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên

Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Đại học Sư phạm Kỹ Thuật, TP. Hồ Chí Minh

Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: Cc Thủ Thiêm Star, P. Bình Trưng Đông, TP. Thủ Đức Điện
thoại liên hệ: CQ: NR: ĐD: 0909110407

Fax:

Email: chuongvl@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Kỹ sư

Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa, TP. Hồ Chí Minh

Ngành học: Điều Khiển Tự Động

Nước đào tạo: Việt Nam

Năm tốt nghiệp: 2002

Bằng đại học 2:

Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Điều Khiển Học Kỹ Thuật Năm cấp bằng: 2005

Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa, TP. Hồ Chí Minh

- Tên luận văn: Nghiên cứu luật ứng xử cho Robot tự hành dựa trên lý thuyết điều khiển mờ và mờ thích nghi.

- Tiến sĩ chuyên ngành: ...

Năm cấp bằng:

Nơi đào tạo:

- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Anh văn

Mức độ sử dụng: Thành thạo

2.

Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2005-nay	Khoa Cơ Khí Chế Tạo Máy	Giảng viên

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
01	Research and manufacture of Ethanol distillation column with a capacity of 100 liters per day.	2018-2019	B2017-SPK.05, Cấp bộ	Thành viên
02	A study on technology, design, and manufacturing of ultrasonic soldering equipment for aluminum alloys.	2020-2022	B2019-SPK.09, Cấp bộ	Thành viên
03	Research on the fractional PID controller applied to process control.	2021-2022	Cấp trường	Thành viên

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
01	Identification method for simplified decoupling control system of multivariable processes	2017	Journal of Technical Education Science
02	An analytical design of simplified decoupling Smith predictors for multivariable processes	2019	Applied Sciences
03	A novel design of fractional PI/PID controllers for two-input-two-output processes	2019	Applied Sciences
04	The Pareto optimal robust design of generalized-order PI Controllers based on the decentralized structure for multivariable processes	2022	Korean Journal of Chemical Engineering
05	Analytical Design of Fractional-Order PI Controller for Parallel Cascade Control Systems	2022	Applied Sciences

Xác nhận của cơ quan

....., ngày tháng năm

Người khai kí tên

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: NGUYỄN LÊ TUỜNG Giới tính: Nữ
Ngày, tháng, năm sinh: 20/11/1980 Nơi sinh: Bình Thuận
Quê quán: Bình Thuận Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Thạc sĩ Năm, nước nhận học vị: 2006/Thái Lan
Chức danh khoa học cao nhất: Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp. HCM
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: Số 3 đường 16 cư xá Lữ Gia, p.15, Q.11, Tp. HCM
Điện thoại liên hệ: CQ: NR: ĐD: 0913138408
Fax: Email: tuongnl@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp. HCM
Ngành học: Kỹ thuật Điện – Điện tử
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2003
Bằng đại học 2: Cử nhân Anh Năm tốt nghiệp: 2004

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Cơ điện tử Năm cấp bằng: 2006
Nơi đào tạo: Thái Lan
- Tên luận văn: Driver Based Rear-End Collision Avoidance Algorithm
- Tiến sĩ chuyên ngành: ... Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. tiếng Anh Mức độ sử dụng: Thành thạo
2. Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2003-2017	Trường ĐH Nông Lâm Tp. HCM	Giảng viên
2017-2019	Viện Công nghệ châu Á (AIT) tại	Quản lý chương trình đào tạo Thạc

	Việt Nam	sĩ tại Việt Nam
2019 - 2022	Công ty CP Xây dựng kiến trúc AA	Phòng R&D chiến lược
2023-nay	Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật Tp. HCM	Giảng viên

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
1	Nghiên cứu chế tạo máy phân loại khoai tây sử dụng công nghệ xử lý ảnh	2010/2011	Bộ	Chủ nhiệm đề tài

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1	Nguyen Le Tuong, Nguyen Van Hung, Study and design the potato sorted model using image processing technology to identify and category,	2011	Tạp chí Khoa học Kỹ thuật Nông Lâm Nghiệp, 01/2011.
2	Tuong, N. L., Koomsap, P., and Soonanon, P., Preliminary Study on Driver Response for Driver Based Collision Avoidance System,	2007	Third National Conference on Automotive Engineering, Bangkok, Thailand, 2007

....., ngày tháng năm

Xác nhận của cơ quan

Người khai kí tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO
TRƯỜNG ĐẠI HỌC SƯ PHẠM KỸ THUẬT
THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH

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

Tp. Hồ Chí Minh, ngày 06 tháng 03 năm 2023

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Dương Thế Phong
Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 12 / 02 / 1983
Nơi sinh: BRVT
Quê quán: Thừa Thiên Huế
Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất: Thạc sĩ
Năm, nước nhận học vị: 2008 / Đài Loan
Chức danh khoa học cao nhất: Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Giảng viên
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): BM Cơ Điện Tử - Khoa Cơ Khí CTM
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: P716, CC HimLam Phú Đông, An Bình, Dĩ An, Bình Dương
Điện thoại liên hệ: CQ:
NR: 0568151617 DD: 0869995931
Fax: Email: phongdt@hcmute.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Đại học
Nơi đào tạo: Trường ĐH SPKT TP.HCM
Ngành học: Cơ Điện Tử
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2006
Bằng đại học 2: Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Cơ điện tử Năm cấp bằng: 2008
Nơi đào tạo: Đài Loan
- Tên luận văn: Nghiên cứu đặc tính cơ của vật liệu Film polyme
- Tiến sĩ chuyên ngành: ... Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Tiếng Anh Mức độ sử dụng: Giao tiếp
2. Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2008 - nay	BM Cơ Điện Tử - Khoa CKM	Giảng viên

--	--	--

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài
1	Robot lau kính	2005/2006		Chủ nhiệm
2	Máy đo biên dạng 2D	2016/2017		Tham gia
3	Máy đo rập kính	2020/2022		Chủ nhiệm

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí
1	Characterisation of Mechanical Properties of Magnetite-Polymer Composite Films	2011	Strain (2011) 47, e467–e473
2	Mechanical properties of PAA-Alg-Si hydrogels under uniaxial and biaxial load	2007	Proceedings of the SEM Annual Conference and Exposition on Experimental and Applied Mechanics 2007, 1, pp. 507–514
3	Viscoelastic properties of PAA-Alg-Si hydrogels under uniaxial load	2008	Society for Experimental Mechanics - 11th International Congress and Exhibition on Experimental and Applied Mechanics 2008, 2008, 4, pp. 1922–1925

TP. HCM, ngày 06 tháng 03 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai ký tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: LÊ THANH TÙNG
Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 07/10/1983
Nơi sinh: Hải Dương
Quê quán: Nam Chính, Nam Sách, Hải Dương
Dân tộc: Kinh
Học vị cao nhất:
Năm, nước nhận học vị:
Chức danh khoa học cao nhất:
Năm bổ nhiệm:
Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Cán bộ giảng dạy khoa Cơ khí chế tạo máy
Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Trường Đại học Sư phạm kỹ thuật TP.HCM
Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: 46 - Nguyễn Thái Bình - Phường 4 - Quận Tân Bình - HCM
Điện thoại liên hệ: CQ: NR: ĐD: 0973 192 242
Fax: Email:

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa HCM
Ngành học: Cơ điện tử
Nước đào tạo: Việt Nam
Năm tốt nghiệp: 2006
Bằng đại học 2:
Năm tốt nghiệp:

2. Sau đại học

- Thạc sĩ ngành/chuyên ngành: Tự động hóa
Năm cấp bằng: 2010
Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa HCM
- Tên luận văn:
- Tiến sĩ chuyên ngành: ...
Năm cấp bằng:
Nơi đào tạo:
- Tên luận án:

3. Ngoại ngữ: 1. Tiếng Anh
Mức độ sử dụng: Tốt
2.
Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Đơn vị công tác	Công việc đảm nhiệm
2007-2009	Kỹ sư, Công ty TNHH Hoàng Việt Dũng	Kỹ sư

2010- nay	Giảng viên, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật HCM	Giảng viên
-----------	--	------------

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các đề tài nghiên cứu khoa học đã và đang tham gia (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định):

TT	Tên đề tài nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài cấp (NN, Bộ, ngành, trường)	Trách nhiệm tham gia trong đề tài

2. Các công trình khoa học đã công bố (thuộc danh mục Hội đồng Chức danh giáo sư nhà nước quy định): Tên công trình, năm công bố, nơi công bố.

TT	Tên công trình	Năm công bố	Tên tạp chí

Tp.HCM., ngày 07 tháng 03 năm 2023

Xác nhận của cơ quan

Người khai ký tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

Th.S Lê Thanh Tùng