

**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 Doãn Phước
- Năm sinh: 08.12.1956
- Giới tính: Nam
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): TS, 1994. Tổng hợp Kỹ thuật Dresden, Đức
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm): 2013, Đại học Bách khoa Hà Nội

- Ngành, chuyên ngành khoa học: Lý thuyết hệ thống. Lý thuyết điều khiển tự động
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Giảng viên
- Chức vụ cao nhất đã qua: Phó GD Trung tâm
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo):  
2017, 2018, 2019, 2020, 2021, 2022 tại HĐCS Đại học Bách khoa  
2020, 2021 HĐCS Đại học Thủy Lợi
- Thành viên Hội đồng Giáo sư ngành (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ):  
2019, 2020, 2021, 2022. HĐLN Điện-Điện tử-Tự động hóa.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư nhà nước (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ):  
.....

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

**2.1. Sách chuyên khảo, giáo trình**

- a) Tổng số sách đã chủ biên: 07. Sách chuyên khảo 01; Giáo trình 06.
- 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, chỉ số trích dẫn).

TT	Tên sách	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Thẩm định, xác nhận sử dụng của CSGD
1	Nguyễn Thu Hà, Nguyễn Hoài Nam, <b>Nguyễn Doãn Phước</b> Điều khiển học lặp (Iterative learning control)	Nhà xuất bản Bách khoa, 2021 Giáo trình	ISBN 978-604-316-265-3. QĐXB: 138/QĐ-ĐHBK-BKHN 26/6/2021. Nộp lưu chiểu: Quý 3/2021
2	<b>Nguyễn Doãn Phước</b> Tối ưu hóa trong điều khiển và điều khiển tối ưu. (Optimization in Control and Optimal Control)	Nhà xuất bản Bách khoa, 2016 Xuất bản lần 2, 2018 Giáo trình	ISBN 978-604-93-8764-7. QĐXB: 175/QĐ-ĐHBK-BKHN 28/9/2016. Nộp lưu chiểu: Quý 4/2016
3	<b>Nguyễn Doãn Phước</b> Phân tích và điều khiển hệ phi tuyến. (Analysis and Control of Nonlinear Systems)	Nhà xuất bản Bách khoa, 2012 Xuất bản lần 3, 2018 Giáo trình	102-2012-CXB/04-06/BKHN Xuất bản lần 2: 205-2015/CBX/88-02/BKHN. ISBN: 978-604-938-282-6. Nộp lưu chiểu: Quý I/2016

**2.2. Các bài báo / báo cáo khoa học được công bố trên các tạp chí / hội nghị khoa học**

- a) Tổng số đã công bố: Bài báo tạp chí trong nước: . Bài báo tạp chí quốc tế:

b) Danh mục bài báo khoa học / báo cáo khoa học công bố trong 05 năm liền kề 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*):

TT	Tên bài báo	Là tác giả chính hoặc đồng tác giả (*)	Nơi công bố		Thời gian công bố
			Tên tạp chí/Hội nghị	Loại tạp chí/Hội nghị (**)	
Các bài báo trên tạp chí quốc tế					
1	Adaptive control for manipulators with model uncertainty and input disturbance	Tác giả chính <b>(Phuoc D. Nguyen, Nam H. Nguyen, Ha T. Nguyen)</b>	Int. Journal of Dynamics and Control. 1/2023.	Scopus / Q2	Published online 1/2023
2	A simple approach to estimate unmatched disturbances for nonlinear non-autonomous systems	Tác giả chính <b>(Phuoc Doan Nguyen, Nam Hoai Nguyen)</b>	Int. J Robust Nonlinear Control. 19 July 2022; 1–14. doi: 0.1002/rnc.6324. ISSN:1099-1239 / Print ISSN:1049-8923. Vol. 95, No. 12, pp. 3416–3426.	SCIE / Q1 IF: 3.897	July, 2022
3	An indirect iterative learning controller for nonlinear systems with mismatched uncertainties and matched disturbances.	Đồng tác giả (Trung Thanh Cao, <b>Phuoc Doan Nguyen, Nam Hoai Nguyen &amp; Ha Thu Nguyen</b> )	Int. Journal of Systems Science doi.org/10.1080/00207721.2022.2083259 23 May 2022. ISSN: 00207721, 14645319.	SCIE / Q2 IF: 2.281	23 May 2022
4	Adaptive control for nonlinear non-autonomous systems with unknown input disturbance	Tác giả chính <b>(Nguyen Doan Phuoc, Nguyen Hoai Nam)</b>	Int. Journal of Control, 8, 2021 doi: 10.1080/00207179.2021.1974571. ISSN: 0020-7179	ISI / Q2 IF: 2.888	August 2021
5	An intelligent parameter determination approach in iterative learning control	Tác giả chính <b>(Nguyen Doan Phuoc, Nguyen Hoai Nam)</b>	European Journal of Control, Vol. 61 (2021), pp. 91-100, 2021. <a href="https://doi.org/10.1016/j.ejcon.2021.06.001">https://doi.org/10.1016/j.ejcon.2021.06.001</a> . ISSN: 0947-3580	SCI / Q1 IF: 2.395	2021
6	Robust tracking control of bearing-constrained leader-follower formation	Đồng tác giả (Minh Hoang Trinh, Quoc Van Tran, Dung Van Vu, <b>Phuoc Doan Nguyen, Hyo-Sung Ahn</b> )	Automatica Vol. 131 (2021) 109733, pp.1-7, 2021 <a href="https://doi.org/10.1016/j.automatica.2021.109733">https://doi.org/10.1016/j.automatica.2021.109733</a> . ISSN: 0005-1098	SCI / Q1 IF: 6.45	2021
7	Distance-Based Formation Control With Bounded Disturbances	Đồng tác giả (Dung Van Vu, Minh Hoang Trinh, <b>Phuoc Doan Nguyen, Hyo-Sung Ahn</b> )	IEEE Control Systems Letters, Vol. 5, No. 2, April 2021, pp. 451-456 Digital Object Identifier 10.1109/LCSYS.2020.3003418. ISSN 2475-1456	SCI / Q1 IF: 3.70	April 2021
8	Robust optimal tracking control using disturbance observer for robotic arm systems	Đồng tác giả (Nam Hai Trinh, Nga Thi-Thuy Vu, <b>Phuoc Doan Nguyen</b> )	Journal of Control, Automation and Electrical Systems Vol. 32, pp. 1473-1484, Jul. 2021. ISSN: 2195-3899	ISI / Q3 IF: 1.56	Jul. 2021
9	Observer-Based Controllers for Two-Wheeled Inverted Robots with Unknown Input Disturbance and Model Uncertainty	Đồng tác giả (Khanh Gia Tran, Nam Hoai Nguyen, <b>Phuoc Doan Nguyen</b> )	Journal of Control Science and Engineering. Vol. 2020, 2020 <a href="https://doi.org/10.1155/2020/7205737">https://doi.org/10.1155/2020/7205737</a> . ISSN: 1687-5257 (online)	ISI / Q3 IF: 1.00	October 2020

10	Iterative Learning Control for V-Shaped Electrothermal Microactuator	Đồng tác giả (Nguyen Tien Dzung, Pham Hong Phuc, Nguyen Quang Dich and <b>Nguyen Doan Phuoc</b> )	Electronics 2019, 8(12), 1410; Section Systems & Control Engineering, 2019 doi:10.3390/electronics8121410. ISSN 1751-8644.	SCI / Q1 IF: 3.343	2019, 8(12)
11	Overshoot and settling time assignment with PID for first-order and second-order systems	Đồng tác giả (Nam Hoai Nguyen, <b>Phuoc Doan Nguyen</b> )	IET Control Theory and Applications, Iss. 17, 2018 doi: 10.1049/iet-cta.2018.5076. ISSN 1751-8644	SCI / Q1 IF: 3.343	2018
<b>Các báo cáo ở Hội nghị quốc tế</b>					
12	Data-Driven Output Regulation of Uncertain 6 DOF AUV via Lagrange Interpolation	Đồng tác giả	In proceedings of IEEE conference on ICCAIS, November, 21-24, Hanoi, Vietnam, 2022. ISBN: 978-1-6654-5248-9. 2022	IEEE catalog number: CFP2226S-ART.	21-24 November 2022 in Hanoi, Vietnam.
13	A Model-Free Approach for Output Regulation of uncertain 4 DOF Serial Robot with Disturbance	Đồng tác giả	In proceedings of IEEE conference on ICCAIS, November, 21-24, Hanoi, Vietnam, 2022. ISBN: 978-1-6654-5248-9. 2022	IEEE catalog number: CFP2226S-ART.	21-24 November 2022 in Hanoi, Vietnam.
14	Iterative Learning Control for Completely Uncertain CSTR with Matched Disturbance	Đồng tác giả	Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2022. Lecture Notes in Networks and Systems. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-031-22200-9">https://doi.org/10.1007/978-3-031-22200-9</a> . ISSN 2367-3370 ISBN 978-3-031-22199-6	Indexed Scopus	2022
15	Convergence Parameters for D-Type Learning Function	Đồng tác giả	Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2020. Lecture Notes in Networks and Systems. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-64719-3">https://doi.org/10.1007/978-3-030-64719-3</a> . ISSN 2367-3370 ISBN 978-3-030-64718-6	Indexed Scopus	2020
16	Overshoot and Settling Time Assignment for Second-Order Systems with Time Delay	Đồng tác giả	Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2020. Lecture Notes in Networks and Systems. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-64719-3">https://doi.org/10.1007/978-3-030-64719-3</a> . ISSN 2367-3370 ISBN 978-3-030-64718-6	Indexed Scopus	2020
17	PID Adaptive Tuning with the Principle of Receding Horizon	Đồng tác giả	Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2018. <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-04792-4_64">https://doi.org/10.1007/978-3-030-04792-4_64</a> .	Indexed Scopus	2018.

Các bài báo đăng trong tạp chí trong nước, được HĐGSNN công nhận					
18	A model-free controller for uncertain robot manipulators with matched disturbances	Đồng tác giả	Vietnam Journal of Science and Technology 61 (1) (2023) 166-176. ISSN 2525-2518 doi:10.15625/2525-2518/16840.	Indexed Scopus.	2023
19	Directly adaptive control for robotic manipulators with time varying uncertainties	Tác giả chính	Journal of Military science and technology. Xuất bản: 23/12/2022. pp. 10-16 ISSN 1859 - 1043		12 - 2022
20	Alternative Generalized Predictive Control for Output Disturbed Multi-Input Multi-Output Discrete-Time Systems	Đồng tác giả	JST: Smart Systems and Devices, Volume 32, Issue 1, January 2022, 042-050. <a href="https://doi.org/10.51316/jst.155.ssad.2022.32.1.6">https://doi.org/10.51316/jst.155.ssad.2022.32.1.6</a> ISSN: 2734-9373	Tạp chí KHCN-ĐHBK Hà Nội	2022
21	Frequency Domain Based Conditions for Determining Convergence Learning Parameters in Linear Iterative Learning Control	Đồng tác giả	JST: Smart Systems and Devices, Volume 32, Issue 2, May 2022, 022-030. <a href="https://doi.org/10.51316/jst.158.ssad.2022.32.2.4">https://doi.org/10.51316/jst.158.ssad.2022.32.2.4</a> ISSN: 2734-9373	Tạp chí KHCN-ĐHBK Hà Nội	2022
22	Finite time stabilization of non-autonomous, nonlinear second order systems based on minimum time principle.	Đồng tác giả	Vietnam Journal of Science and Technology 59 (2) (2021) 249-260. doi:10.15625/2525-2518/59/2/15679. ISSN 2525-2518	ACI	2021
23	Output tracking control for TRMS based on time receding optimal observation of disturbances	Đồng tác giả	Vietnam Journal of Science and Technology 58 (5) (2020) 623-634. doi:10.15625/2525-2518/58/5/14867 ISSN 2525-2518	ACI	2020
24	A New Decoupling Controller for Multi-Time Delayed TITO Processes	Đồng tác giả	Journal of Science & Technology 131 (2018) 031-035 ISSN: 2734-9373	Tạp chí KHCN-ĐHBK Hà Nội	2018
25	Virtually real simulation of thực slab heating furnace control via receding horizon LQR – A simscape approach	Đồng tác giả	Journal of Military science and technology. ISSN 1859 - 1043		5/2018
26	Integrating the receding horizon LQR for nonlinear system into intelligent control scheme	Tác giả chính	Journal of Military science and technology. Invited paper. ISSN 1859 - 1043		08 - 2018

**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: Cấp Nhà nước: ..... ; 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):

.....  
**2.4. Công trình khoa học khác (nếu có)**

a) Tổng số công trình khoa học khác:

- Tổng số có:.....sáng chế, giải pháp hữu ích
- Tổng số có:.....tác phẩm nghệ thuật
- Tổng số có:.....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):

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

a) Tổng số: ..... NCS đã hướng dẫn chính

b) Danh sách NCS hướng dẫn thành công trong 05 năm liền kề 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):

.....  
**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...):

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

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

.....  
**3.4. Ngoại ngữ**

- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Anh, Đức
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Đủ dùng

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

Hà Nội, ngày 8 tháng 04 năm 2023

**NGƯỜI KHAI**

(Ký và ghi rõ họ tên)

N.D.PH  
Nguyễn Doãn Phước