

BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO
TRƯỜNG ĐẠI HỌC VINH**CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM**
Độc lập - Tự do - Hạnh phúc**LÍ LỊCH KHOA HỌC****1. Thông tin cá nhân**

Họ và tên	PHAN VĂN DƯ	Ngày sinh	15/5/1990
Chức danh khoa học	Tiến sĩ	Giới tính	Nam
Chức vụ hành chính		CMND	186979578
Tên phòng, ban, bộ môn	Công nghệ kỹ thuật ô tô		
Tên cơ quan công tác	Trường Đại học Vinh		
Địa chỉ cơ quan	Số 182 Lê Duẩn	Tỉnh/Thành phố	Tp. Vinh - Nghệ An
Điện thoại cố định		Di động	0967294486
Email	duphan29@gmail.com	Fax	(0238)3855452
Số tài khoản	5100746347		
Mở tại ngân hàng	BIDV		
Tên chi nhánh NH	BIDV		

2. Quá trình đào tạo

TT	Thời gian	Tên cơ sở đào tạo	Chuyên ngành	Học vị
1	09/2019 - 08/2023	Trường Đại học Ulsan	Kỹ thuật cơ khí và ô tô	Tiến sĩ

3. Quá trình công tác

TT	Thời gian	Cơ quan công tác	Địa chỉ và Điện thoại	Chức vụ
1	11/2015 - 8/2019	Viện Kỹ Thuật và Công nghệ	182, Lê Duẩn, TP Vinh, Nghệ An	
2	9/2019 - 8/2023	Đại học Ulsan	Ulsan, Hàn Quốc	
3	9/2023 - nay	Viện Kỹ Thuật và Công nghệ	182, Lê Duẩn, TP Vinh, Nghệ An	

4. Ngoại ngữ

TT	Loại chứng chỉ	Trình độ	Ngày cấp	Nơi cấp
----	----------------	----------	----------	---------

5. Kinh nghiệm và thành tích nghiên cứu

5.1. Hướng nghiên cứu chính theo đuổi trong 5 năm gần đây

5.2. Kết quả nghiên cứu đã được công bố hoặc đăng ký trong 5 năm gần nhất

TT	Tên đề tài/dự án	Cơ quan tài trợ kinh phí	Thời gian thực hiện	Vai trò
1	NGHIÊN CỨU ĐỔI MỚI NỘI DUNG, PHƯƠNG PHÁP GIẢNG DẠY VÀ ĐÁNH GIÁ KHÓI KIẾN THỨC THIẾT KẾ HỆ ĐIỀU KHIỂN NHÚNG THEO TIẾP CẬN CDIO	Trường Đại học Vinh	01/2018 - 12/2018	Thành viên
2	Nghiên cứu đổi mới nội dung, phương pháp giảng dạy, kiểm tra, đánh giá học phần “Nhập môn ngành kỹ thuật” tiếp cận CDIO	Trường Đại học Vinh	01/2017 - 12/2017	Thành viên

5.3. Kết quả nghiên cứu đã được công bố hoặc đăng ký

TT	Năm công bố	Tên công trình	Tên tạp chí NXB/Số, Tập, Trang đăng công trình	ISSN/ISBN	Minh chứng
1	2016	Nghiên cứu và thiết kế Robot di động bám khuôn mặt sử dụng thuật toán PCA và Viola-Jones	Hội nghị toàn quốc về cơ điện tử lần thứ 8, 2016	978-604-913-503-3	Có
2	2016	Nghiên cứu và thử nghiệm thiết kế thiết bị tự động đọc ghi dữ liệu các máy hiển thị số trên cơ sở mạng nơ ron nhân tạo	Hội nghị toàn quốc về cơ điện tử lần thứ 8, 2016	978-604-913-503-3	Có
3	2016	NGHIÊN CỨU, THIẾT KẾ HỆ ROBOT TỰ ĐỘNG NHẬN DẠNG VÀ BẮM KHUÔN MẶT TRÊN CƠ SỞ MÁY TÍNH NHÚNG NHÂN LINUX	Tạp chí nghiên cứu khoa học và Công nghệ quân sự	1859-1043	Có
4	2016	ĐIỀU KHIỂN ROBOT 5 BẬC TỰ DO VỚI CƠ CẤU TAY MÁY TOÀN KHỚP QUAY TRÊN CƠ SỞ ỨNG DỤNG BỘ ĐIỀU KHIỂN MỜ NƠ RON	TẠP CHÍ NGHIÊN CỨU KHOA HỌC VÀ CÔNG NGHỆ QUÂN SỰ	1859-1043	Có
5	2017	NGHIÊN CỨU THIẾT KẾ VÀ THỬ NGHIỆM BỘ ĐIỀU KHIỂN CHO ROBOT 5 BẬC TỰ DO VỚI CƠ CẤU TAY MÁY TOÀN KHỚP QUAY	Tạp chí khoa học, Trường đại học Vinh	1859-2228	Có
6	2018	ỨNG DỤNG MẠNG NƠON, MẠNG NƠON XOẢN VÀ SỬ DỤNG KẾT HỢP CPU - GPU ĐỂ TĂNG HIỆU NĂNG TÍNH TOÁN TRONG PHÂN LOẠI ẢNH	Tạp chí khoa học Trường Đại học Vinh	ISSN 1859-2228	Có
7	2019	XÂY DỰNG GIẢI PHÁP ĐIỀU KHIỂN THÍCH NGHI MỜ LOẠI 2 CHO ĐỐI TƯỢNG ROBOT 5 BẬC TỰ DO	TẠP CHÍ NGHIÊN CỨU KHOA HỌC VÀ CÔNG NGHỆ QUÂN SỰ	ISSN 1859-1043	Có
8	2023	Điều khiển cuộn chiếu cho cơ cấu chấp hành điện - thủy lực sử dụng bộ lọc Kalman	Hội nghị quốc tế lần thứ 26 về Công nghệ cơ điện tử (ICMT) năm 2023		Có
9	2023	Quản lý năng lượng tối ưu để tiết kiệm nhiên liệu trong hệ lai pin nhiên liệu của máy xúc	Hội nghị quốc tế lần thứ 26 về Công nghệ cơ điện tử (ICMT)		Có

TT	Năm công bố	Tên công trình	Tên tạp chí NXB/Số, Tập, Trang đăng công trình	ISSN/ISBN	Minh chứng
			năm 2023		
10	2023	Cải thiện hiệu suất làm việc của hệ thống van độc lập mới bằng cách sử dụng bộ điều khiển đạo hàm theo thứ tự tỷ lệ-tích phân-vi phân mạng thần kinh	Mathematics	2227-7390	Có
11	2024	Điều khiển theo dõi thần kinh thích ứng cho robot khớp linh hoạt bao gồm động lực học của bộ truyền động thủy lực với bộ quan sát nhiễu loạn	International Journal of Robust and Nonlinear Control	1049-8923	Có
12	2024	Một phương pháp điều khiển đầu ra thời gian hữu hạn của mạng thần kinh dựa trên bộ quan sát mới dành cho các hệ thống phi tuyến không chắc chắn bậc cao	Applied Mathematics and Computation	0096-3003	Có
13	2024	Thiết kế bộ điều khiển mờ thích ứng cho điều khiển hành trình thích ứng của xe điện sử dụng động cơ DC: Lý thuyết và thực nghiệm	Hội nghị quốc tế về tính bền vững và công nghệ mới nổi cho sản xuất thông minh		Có
14	2024	An Enhanced Extremum Seeking-Based Energy Management Strategy with Equivalent State for Hybridized-Electric Tramway-Powered by Fuel Cell–Battery–Supercapacitors	Mathematics	2227-7390	Có
15	2024	Kiểm soát chế độ trượt tích phân toàn cục dựa trên sự suy giảm nhiễu loạn của hệ thống điện thủy lực với hiệu suất được quy định	IEEE Access	2169-3536	Có
16	2024	Development of an Adaptive Fuzzy-Neural Controller for Temperature Control in a Brick Tunnel Kiln	Điện tử	2079-9292	Có
17	2024	Trajectory Tracking Control for a Variable Stiffness Robot 1-DOF including Pneumatic Actuator Dynamics	Hội nghị quốc tế lần thứ 27 về Công nghệ cơ điện tử (ICMT) năm 2024		Có
18	2024	Performance Analysis of a Novel Independent Metering Valve System Using a Neural Network Fractional Order PID Controller Versus Conventional Optimal Tuning Methods	Hội nghị quốc tế lần thứ 27 về Công nghệ cơ điện tử (ICMT) năm 2024		Có
19	2024	Nonlinear observer-based Fault-Tolerant Control of Trajectory Tracking for 2DOF Robot using Intelligent PID Controller	2024 3rd International Conference on Advances in Information and Communication Technology		Có
20	2024	Observer-based hybrid PID control for trajectory tracking of Wheeled mobile robot subject to disturbances	2024 3rd International Conference on Advances in Information and Communication Technology		Có

TT	Năm công bố	Tên công trình	Tên tạp chí NXB/Số, Tập, Trang đăng công trình	ISSN/ISBN	Minh chứng
21	2024	Adaptive Terminal Sliding Mode Control Using RBF Neural Network for Industrial Robot Manipulators	2024 3rd International Conference on Advances in Information and Communication Technology		Có

Xác nhận của cơ quan công tác
(Nếu khác tổ chức chủ trì đề tài)

....., ngày tháng năm
Người khai