


THÔNG TIN GIẢNG VIÊN

	<p>PGS.TS Đỗ Trung Hải Hiệu trưởng</p> <p>Email: dotrunghai@tnut.edu.vn</p> <p>Địa chỉ nơi làm việc: P.201 Nhà Hiệu bộ, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp (TNUT), số 666, đường 3/2, Phường Tích Lương, TP. Thái Nguyên</p>
Quá trình đào tạo	<p>Đại học: Ngành Điện khí hóa Xí nghiệp. Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp (TNUT), năm 1996</p> <p>Thạc sĩ: Ngành Tự động hóa, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp (TNUT), năm 2001</p> <p>Tiến sĩ: Ngành Tự động hóa. Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội (HUST), năm 2009</p>
Quá trình công tác	<ul style="list-style-type: none">- Từ 4/1997 - 8/1997: Giảng viên Bộ môn Tự động hóa, Khoa Điện.- Từ 6/2004 - 5/2005: Giảng viên; Phó trưởng bộ môn Cơ sở Tự động hoá, Khoa Điện.- Từ 6/2005 - 9/2008: Giảng viên; Phó trưởng phòng Công tác Học sinh Sinh viên; Phó trưởng bộ môn Cơ sở Tự động hoá, Khoa Điện.- Từ 10/2008 - 11/2009: Giảng viên bộ môn Tự động hóa; phó trưởng Phó trưởng phòng Công tác Học sinh Sinh viên.- Từ 12/2009 - 12/2010: Giảng viên bộ môn Tự động hóa; Trưởng Khoa Sư phạm Kỹ thuật.- Từ 01/2011 - 10/2011: Giảng viên bộ môn Tự động hóa; Trưởng phòng Hành chính Tài vụ.- Từ 11/2011 - 4/2019: giảng viên bộ môn Tự động hóa, Trưởng Khoa Điện.- Từ 5/2019 - 6/2022 giảng viên bộ môn Tự động hóa, Phó Hiệu trưởng Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp.- Từ 7/2022 nay, Giảng viên bộ môn Tự động hóa, Hiệu trưởng Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp.
Lĩnh vực chuyên môn	Tự động hóa

Học phần giảng dạy	<ul style="list-style-type: none"> - Lý thuyết Điều khiển Tự động - Truyền động điện
Lĩnh vực nghiên cứu	<ul style="list-style-type: none"> - Điều khiển chuyển động - Lý thuyết điều khiển hiện đại
Công trình đã công bố	<ol style="list-style-type: none"> 1. <i>A Design and Implement of Fuzzy Controller for Taking-off and Landing for Unmanned Aerial Vehicles</i>, Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2022), Lecture Notes in Networks and Systems, 2022 2. <i>Formation control of multiple unmanned vehicles based on graph theory: A Comprehensive Review</i>, EAI Endorsed Transactions on Mobile Communications and Applications, 2022 3. <i>A Novel Framework of Modelling, Control, and Simulation for Autonomous Quadrotor UAVs Utilizing Arduino Mega</i>, Wireless Communications and Mobile Computing, 2022 4. <i>Fault-Tolerant Control for Non-sinusoidal Seven-phase PMSMs with Similar Copper Losses (Conference Paper)</i>, ICCE 2022 - 2022 IEEE 9th International Conference on Communications and Electronics, 2022 5. <i>A novel design of a smart interactive guiding robot for busy airports</i>, International Journal on Smart Sensing and Intelligent Systems, 2022 6. <i>Extended Kalman Filter (EKF) Based Localization Algorithms for Mobile Robots Utilizing Vision and Odometry</i>, MELECON 2022 - IEEE Mediterranean Electrotechnical Conference, Proceedings, 2022 7. <i>Cooperative Tracking Framework for Multiple Unmanned Aerial Vehicles (UAVs)</i>, Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2021), Lecture Notes in Networks and Systems, 2022 8. <i>High-Reliability Three-Phase Switching-Cells Current Source Inverter</i>, Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2021), Lecture Notes in Networks and Systems, 2022 9. <i>Energy-Efficient Unmanned Aerial Vehicle (UAV) Surveillance Utilizing Artificial Intelligence (AI)</i>, Wireless Communications and Mobile Computing, 2021

10. *Uav-assisted data collection in wireless sensor networks: A comprehensive survey*, Electronics, 2021
11. *DRL-Based intelligent resource allocation for diverse QoS in 5G and toward 6G vehicular networks: A comprehensive survey*, Wireless Communications and Mobile Computing, 2021
12. *A method uses exact feedback linearization with state derivative feedback in Speed control for the Induction motor*, Journal of Mechanical Engineering Research and Developments, 2021
13. *CNC Motion Control Under Friction Effect*, Journal of Mechanical Engineering Research and Developments, 2021
14. *Formation Control Algorithms for Multiple-UAVs: A Comprehensive Survey*, EAI Endorsed Transactions on Industrial Networks and Intelligent Systems, 2021
15. *A design of higher-level control based genetic algorithms for wastewatertreatment plants*, Engineering Science and Technology, an International Journal, 2021
16. *Trajectory Tracking Control of A Caterpillar Vehicle*, *Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2020)*, Lecture Notes in Networks and Systems, 2020
17. *Dynamic Modelling of 3-RUS Spatial Parallel Robot Manipulator*, Review of Computer Engineering Research, 2020
18. *Application of Linear Motor in Industry*, Journal of Scientific and Engineering Research, 2020
19. *Combined ILC and PI regulator for wastewater treatment plants*, elkonnika (Telecommunication Computing Electronics and Control), 2020
20. *On tracking control problem for polysolenoid motor model predictive approach*, International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE), 2020
21. *Nonlinear Design of Adaptive Controllers for Bilateral Teleoperation Systems with Variable Time Delays*, *Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2019)*, Lecture Notes in Networks and Systems, 2019
22. *Influence of initial conditions on motion behaviors of robot arm*, International Journal of Engineering Research and Technology, 2019

23. *Design of a Fuzzy logic Controller Based on Genetic Algorithm for Controlling Dissolved Oxygen in Wasted-Water treatment System Using Activated Sludge Method*, Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2018), Lecture Notes in Networks and Systems, 2018
24. *Giải pháp nâng cao chất lượng điều khiển lượng oxy hòa tan trong hệ thống xử lý nước thải theo phương pháp bùn hoạt tính*, Tạp chí nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự, 2018
25. *Grid-Connected Control System for Three-Phase Bidirectional DC/AC Converter to Exploit Photovoltaic Power Generation*, American Journal of Engineering and Technology Management, 2017
26. *Tối ưu hóa cấu trúc và quản lý vận hành mạng điện tòa nhà sử dụng nguồn lai G-PVA*, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, 2017
27. *An Intelligent Control for Lower Limb Exoskeleton for Rehabilitation*, SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (SSRG-IJEEE), 2017
28. *A Simple Control Method for Exoskeleton for Rehabilitation*, SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (SSRG-IJEEE), 2017
29. *Một phương pháp giảm bậc cho hệ không ổn định dựa theo thuật toán chặt cân bằng*, Tạp chí nghiên cứu khoa học và công nghệ quân sự, 2017
30. *Mô hình thực nghiệm điều khiển hệ thao tác từ xa với trễ trên kênh truyền là hằng số*, Tạp chí tự động hóa ngày nay (chuyên san Điều khiển và Tự động hóa), 2017
31. *Thiết kế và ứng dụng card điều khiển số trong điều khiển thời gian thực*, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, 2017
32. *Tổng hợp bộ điều khiển thích nghi bền vững cho hệ thao tác từ xa với trễ trên kênh truyền là hằng số*, Tạp chí tự động hóa ngày nay (chuyên san Điều khiển và Tự động hóa), 2016
33. *Ứng dụng phương pháp sóng phản hồi chủ động và phân tích hàm tương quan để xác định vị trí sự cố trên đường dây truyền tải*, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, 2016
34. *Một phương pháp điều khiển Robot dưới tác động của nhiễu từ bên ngoài*, Tạp chí tự động hóa ngày nay (chuyên san Điều khiển và Tự động hóa), 2015

	<p>35. <i>Model reduction based on triangle realization with pole retention</i>, Applied Mathematiccal Sciences, 2015</p> <p>36. <i>Ứng dụng thuật toán giảm bậc cho bài toán điều khiển robot 2 bánh</i>, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, 2015</p> <p>37. <i>Một phương pháp thiết kế bộ điều khiển phi tuyến dựa vào mô hình tuyến tính hóa của đối tượng</i>, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, ISSN:1859-2171, 2014</p> <p>38. <i>Robust tracking for the open-loop unstable process with time delay by combining combining PID type-p and inner compensators</i>, Control Engineering and Communication Technology (ICCECT), 2012</p> <p>39. <i>Designing Controller by State Space Techniques Using Reduced Order Model Algorithm</i>, Proceedings - 4th International Conference on Intelligent Computation Technology and Automation, ICICTA 2011</p> <p>40. <i>Nghiên cứu và ứng dụng lý thuyết điều khiển thích nghi để điều khiển hệ có tham số thay đổi</i>, Tạp chí khoa học & công nghệ ĐH Thái Nguyên, 2010</p> <p>41. <i>Mô hình thực nghiệm ứng dụng hệ mờ - nơron nhận dạng trực tuyến (online) và điều khiển hệ phi tuyến</i>, Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, 2008</p> <p>42. <i>Ứng dụng lý thuyết mờ và mạng nơron để nhận dạng động học hệ có tính phi tuyến mạnh</i>, Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868-3980, 2007</p> <p>43. <i>Ứng dụng hệ mờ - nơron tĩnh nhận dạng trực tuyến (online) và điều khiển hệ phi tuyến</i>, Tạp chí Khoa học và Công nghệ các trường Đại học Kỹ thuật, ISSN: 0868-3980, 2007</p>
<p>Đề tài đã và đang thực hiện</p>	<ol style="list-style-type: none"> 1. <i>Nghiên cứu lý thuyết điều khiển mờ và mạng nơron, ứng dụng giải quyết bài toán phi tuyến trong hệ truyền động điện</i>, B2004-01-43, Bộ giáo dục và Đào tạo 2. <i>Nghiên cứu, ứng dụng luật điều khiển thích nghi theo mô hình mẫu để tổng hợp mạch vòng tốc độ trong hệ truyền động T-Đ khi xét đến tính phi tuyến của hệ số khuếch đại bộ biến đổi</i>, T2009-56, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp 3. <i>Nghiên cứu chế tạo Robot nhận</i>, T2014-23, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp

	<ol style="list-style-type: none"> 4. <i>Nghiên cứu, thiết kế chế tạo card điều khiển số ứng dụng trong điều khiển thời gian thực</i>, ĐH2015-TN02-09, Đại học Thái nguyên 5. <i>Thiết kế chế tạo lắp đặt bàn thí nghiệm hệ điều khiển tần số động cơ xoay chiều</i>, T2016-97, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp 6. <i>Thiết kế chế tạo lắp đặt bàn thí nghiệm hệ điều khiển động cơ bước ứng dụng PLC s7-200</i>, T2017-S03, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp 7. <i>Thiết kế, chế tạo, lắp đặt hệ thống truyền động nhiều biến tần</i>, T2018-TN12, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp 8. <i>Nghiên cứu và đề xuất thuật toán mới trong điều khiển, kỹ thuật truyền thông và kết nối mạng cho đàn Robot tự hành</i>, B2021-TNA-01, Bộ giáo dục và Đào tạo
Sách đã xuất bản	<ol style="list-style-type: none"> 1. <i>Điện tử Công suất</i>, Khoa học và Kỹ thuật, 2016, đồng tác giả 2. <i>Truyền động điện</i>, Khoa học và Kỹ thuật, 2022, đồng chủ biên 3. <i>Điều khiển Logic và PLC</i>, Khoa học và Kỹ thuật, 2022, chủ biên 4. <i>Kỹ thuật điều khiển nhóm cho đàn Robot tự hành</i>, Khoa học và Kỹ thuật, 2023, chủ biên
Định hướng đề tài hướng dẫn ThS và TS	Ứng dụng Lý thuyết điều khiển hiện đại trong điều khiển các đối tượng phi tuyến