


## THÔNG TIN GIẢNG VIÊN

	<p><b>TS. Nguyễn Thị Thanh Nga</b> Phó trưởng khoa, Khoa Điện – TNUT</p> <p>Email: <a href="mailto:nguyenthithanhnga-tdh@tnut.edu.vn">nguyenthithanhnga-tdh@tnut.edu.vn</a></p> <p>Điện thoại: 0912286055</p> <p>Địa chỉ nơi làm việc: P.107TN, 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><b>Đại học:</b> Chuyên ngành Điện khí hóa – Cung cấp điện, Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp (TNUT), năm 2003</p> <p><b>Thạc sĩ:</b> Ngành Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa. Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp (TNUT), năm 2006</p> <p><b>Tiến sĩ:</b> Ngành Kỹ thuật điện tử. Viện Điện tử Tin học Tự động hóa, năm 2014</p>
Quá trình công tác	<ul style="list-style-type: none"><li>- Từ 2003-nay, giảng viên bộ môn Tự động hóa - Khoa Điện - Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp - Đại học Thái Nguyên</li><li>- 2011-2017, Phó trưởng bộ môn Tự động hóa - Khoa Điện - Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp</li><li>- 2017-2023, Trưởng bộ môn Tự động hóa - Khoa Điện - Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp</li><li>- 2023 đến nay, Phó trưởng Khoa Điện - Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp</li></ul>
Lĩnh vực chuyên môn	Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa
Học phần giảng dạy	<ul style="list-style-type: none"><li>-Lý thuyết điều khiển nâng cao</li><li>-Điều khiển tần số động cơ xoay chiều</li><li>-Trang bị điện cho các hệ thống công nghiệp</li><li>-Tự động hóa truyền động khí nén</li></ul>
Lĩnh vực nghiên cứu	Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa

<p>Công trình đã công bố</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Research on the application of genetic algorithm combined with the “cleft-overstep” algorithm for improving learning process of MLP neural network with special error surface; Nguyễn Hữu Công, Nguyễn Thị Thanh Nga, Nguyễn Phương Huy’ ICNC'11, 2011.</li> <li>2. The Influence of Initial Weights During Neural Network Training; Nguyễn Hữu Công, Nguyễn Thị Thanh Nga, Vũ Ngọc Huy, Bùi Tuấn Anh. Tạp chí Khoa học Công nghệ các Trường Đại học Kỹ thuật, số 93. ISSN 0868-3980, 2013.</li> <li>3. Study on Controlling Brushless DC Motor in Current Control Loop Using DC-Link Current; Nguyen Thi Thanh Nga, Nguyen Thi Phuong Chi, Nguyen Hong Quang; American Journal of Engineering Research (AJER); 2018.</li> <li>4. Design a Hybrid PI – Hedge Algebraic Controller for Controlling Brushless DC Motor. Nguyen Thi Thanh Nga; SSRG International Journal of Electrical and Electronics Engineering (SSRG - IJEEE) ISSN:2348 - 8379.2018.</li> <li>5. Current Harmonic Eliminations for Seven-phase Non-sinusoidal PMSM Drives applying Artificial Neurons; Duc Tan Vu, Ngac Ky Nguyen, Eric Semail, Thi Thanh Nga Nguyen; ICERA 2020.</li> <li>6. Energy Efficient Unmanned Aerial Vehicles (UAVs) Surveillance utilizing Artificial Intelligence (AI). Hai T. Do, Linh H. Truong, Minh T. Nguyen, Chen-Fu Chien, Hoang T. Tran, Hoang T. Hua, Cuong V. Nguyen, Hoa T. T. Nguyen, and Nga T. T. Nguyen; Hindawi Wireless Communication and Mobile Computing (ISI/Q2). 2021.</li> <li>7. Multi-UAV Control Approaches: Classifications, Research Challenges and Opening Issues. Nga T.T . Nguyen, Minh T. Nguyen, Hoa T.T. Nguyen, Linh H. Truong, Hoa T. Tran ; ICSES Transactions on Computer Networks and Communications (ITCNT) - ISSN: 2588-5847. 2021.</li> <li>8. A Comprehensive Survey of AI-empowered Multiple Robot Systems: Development and Research Challenges; Hoa ng T . Hua, Nga T.T. Nguyen, Ngh iep V. Dinh, H oa T.T. Nguyen, Minh T. Nguyen; ICSES Transactions on Computer Networks and Communications (ITCNT) - ISSN: 2588-5847; 2021.</li> </ol>
------------------------------	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

<p>Đề tài đã và đang thực hiện</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. Đề tài cấp Bộ năm 2009: Nghiên cứu thuật toán tìm nghiệm tối ưu toàn cục trong quá trình luyện mạng nơron - ứng dụng để nhận dạng, điều khiển đối tượng động học phi tuyến. Chủ nhiệm.</li> <li>2. Đề tài cấp trường năm 2018: Nghiên cứu thuật toán điều khiển vòng kín cho động cơ điện một chiều không chổi than. Chủ nhiệm.</li> <li>3. Đề tài cấp trường năm 2020: Nghiên cứu và phát triển các thuật toán điều khiển nhóm cho các phương tiện bay không người lái (UAVs). Chủ nhiệm.</li> <li>4. Đề tài đặt hàng cấp Trường: Thiết kế hệ thống thực hành điều khiển chuyển động hệ AC Servo, mã số: T2020-ĐH05. Chủ nhiệm.</li> </ol>
<p>Sách đã xuất bản</p>	<ol style="list-style-type: none"> <li>1. <b>Bùi Quốc Khánh, Đỗ Trung Hải, Nguyễn Thị Mai Hương, Nguyễn Thị Thanh Nga.</b>Truyền động điện. NXB Khoa học và Kỹ thuật, 2023</li> </ol>
<p>Định hướng đề tài hướng dẫn ThS và TS</p>	<p>- Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa</p>