

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. LÝ LỊCH SƠ LƯỢC

Họ và tên: Lê Thế Truyền

Giới tính: Nam

Ngày, tháng, năm sinh: 18-10-1970

Nơi sinh: Bình Định

Quê quán: Thị xã Bình định-An Nhơn Bình định Dân tộc: kinh

Học vị cao nhất: Tiến sĩ

Năm, nước nhận học vị: 2011

Chức danh khoa học cao nhất: Phó giáo sư

Năm bổ nhiệm: 2020

Chức vụ (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Trưởng bộ môn

Đơn vị công tác (hiện tại hoặc trước khi nghỉ hưu): Khoa Công nghệ cơ khí, ĐH CNTP

Chỗ ở riêng hoặc địa chỉ liên lạc: 33 Đường số 10, Khu dân cư Hương Lộ 5, Phường An Lạc, Quận Bình Tân, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại liên hệ: 0909757089

Fax:

E-mail: truyenlt@hufi.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Hệ đào tạo: Đại học chính qui

Nơi đào tạo: Trường Đại học Kỹ thuật Sofia - Bulgaria

Ngành học: Chế tạo máy, chuyên ngành: Máy nâng chuyên, làm đường và xây dựng.

Nước đào tạo: Bun ga ri

Năm tốt nghiệp: 1996

2. Sau đại học

- Bằng Thạc sĩ chuyên ngành: Kỹ thuật cơ khí
- Năm cấp bằng: 2005
- Nơi đào tạo: Đại học quốc gia TP HCM, Đại học Bách khoa
- Bằng Tiến sĩ/ Phó tiến sĩ chuyên ngành: Kỹ thuật vi cơ điện tử

- Năm cấp bằng: 2011
- Nơi đào tạo: Hàn quốc

Tên chuyên đề luận án bậc cao nhất: Nghiên cứu thiết kế hệ nâng tĩnh điện không tiếp xúc cơ khí

3. Ngoại ngữ:	1. Bun ga ri	Mức độ sử dụng: thành thạo
	2. Anh văn	Mức độ sử dụng: thành thạo

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Nơi công tác	Công việc đảm nhiệm
Từ năm 1997 đến năm 2006	Trung tâm Đào tạo Bảo dưỡng Công nghiệp, Trường Đại học Bách Khoa – Đại học Quốc gia thành phố Hồ Chí Minh.	Giảng viên
Từ năm 2007-2011	Nghiên cứu sinh tại Trường Đại học Ulsan, Hàn quốc.	Nghiên cứu sinh
Từ năm 01/2012-12/2012	Nghiên cứu sau tiến sĩ tại Đại học Ulsan, Hàn quốc	Trợ lý nghiên cứu dự án
Từ năm 2013-2016	Trung tâm Đào tạo Bảo dưỡng Công nghiệp, Trường Đại học Bách Khoa – Đại học Quốc gia thành phố Hồ Chí Minh; Tham gia giảng dạy tại Trường Đại học Công Nghiệp Thực Phẩm TP. HCM; Tham gia giảng dạy tại Trường Đại học Công Nghiệp TP. HCM.	Giảng viên
Từ năm 2017 đến nay	Khoa Công nghệ Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Thực phẩm thành phố Hồ Chí Minh	Trưởng bộ môn

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

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

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

		thành		
1	Nghiên cứu thiết kế và chế tạo hệ thống thiết bị hút chất thải trong ao nuôi tôm	2017-2019	Cấp bộ	Chủ nhiệm
2	Nghiên cứu thiết kế và chế tạo máy sản xuất bánh tráng bò bía tự động năng suất 2000 bánh/h	2019-2020	Cơ sở	Chủ nhiệm
3	Nghiên cứu thiết kế ghế xe buýt có khả năng cách ly tần số thấp	2015-2017	Cấp bộ	Tham gia
4	Thiết kế và điều khiển vị trí Rotary actuator dùng piezo	2014-2016	Cấp bộ	Tham gia

2. Các công trình khoa học đã công bố:

2.1 Trước khi bảo vệ luận án Tiến sĩ:

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Năm công bố
1	A design of electrostatic suspension system based on delay controller	02	x	Proceeding of the International Conference on Control, Automation and Systems Seoul, Korea	SCOPUS		Trang 1055-1060	2008
2	Modeling and Simulation of Novel electrostatic suspension system using piezo actuators	02	x	Proceeding of the International Symposium on Robotics Seoul, Korea	SCOPUS		Trang 454-459	2008
3	Electrostatic suspension system Using bang	02	x	Proceeding of the International Conf. on Control, Automation,	SCOPUS	01	Trang 827-832	2008

	bang time optimal control and Stability analysis			Robotics and Vision Hanoi, Vietnam				
4	Simulation of Electrostatic Suspension System Based On Delay Controller for Use in Vacuum Environment	02	x	Proceedings of the Korean Society of Precision Engineering Conference (pISSN): 2005-8446			Trang 287-288	2008
5	Design of a Nonlinear Switching Controller for Electrostatic Suspension System with Nonlinear Dynamics	02	x	Proceedings of the Korean Society of Precision Engineering Conference (pISSN): 2005-8446			Trang 125-126	2008
6	A study on Novel electrostatic suspension system using Piezo actuators	05	x	Proceedings of the ICROS-SICE International Joint Conference Fukuoka, Japan	SCOPUS		Trang 79-84	2009
7	A design a Novel electrostatic suspension system using movable electrode	02	x	Proceedings of the Int. Con. On Mechatronics Technology (ICMT), Osaka, Japan				2010
8	Stability analysis of time-optimally controlled	02	x	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part C: Journal of	SCI IF: 1.359/Q2	04	Tập 225, Trang 88-100	2010

	electrostatic suspension system and suspension experiments in a vacuum			Mechanical Engineering Science ISSN: 0954-4062 Online ISSN: 2041-2983				
9	Time delay effects on Performance and Stability of a Low cost Electrostatic Suspension System	02	x	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing Electronic ISSN 2005-4602 Print ISSN 2234-7593	SCIE IF:1.779/Q1	04	Tập 11, Số 4, Trang 549-557	2010

2.2 Sau khi bảo vệ luận án Tiến sĩ:

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Năm công bố
10	An electrostatic suspension system using piezo actuators	04	x	Smart materials and Structures ISSN: 09641726	SCI IF: 3.543/Q1	02	Tập 21, Số 2, Trang (8pp)	2012
11	Development of Rotary actuator using Piezoelectric element	04		Proceedings of the Intertanional Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC), Vietnam Print ISSN: 2162-1020	SCOPUS	01	Trang 594-598	2015
12	Research on Piezo Rotary Actuator and its Applications	04		Proceedings of the Intertanional Symposium on Electrical and Electronical Engineering			Trang 56-61	2015

				(ISEE2015), Vietnam ISSN: 2162-1020				
13	A proposal of a piezo rotary positioning device: design, modeling and experiments	03	x	Smart materials and Structures ISSN: 09641726	SCI IF: 3.543/Q1		Tập 28, Số 11, Trang (14pp)	2019
14	A variable structure controller for a cost-effective electrostatic suspension system	01	x	Transactions of the Institute of Measurement and Control ISSN: 0142-3312	SCIE IF: 1.956/Q2	01	Tập 41, Số 12, Trang (14pp)	2019
15	A modeling and simulation of position control of electrostatic suspension system with uncertain fringing field	01	x	International Journal of Mechanical Engineering and Technology (IJMET) ISSN PRINT : 0976 – 6340 ISSN ONLINE : 0976 - 6359	SCOPUS (2016-2019)		Tập 10, Số 9, Trang 144-159	2019
16	A Study on Rotary Friction Welding of Titanium Alloy (Ti6Al4V)	04		Advances in Materials Science and Engineering ISSN: 16878442	SCIE IF: 1.399/Q2	02	Tập 2019	2019
17	The waste remover in acquaculture ponds	02	x	Science & Technology Development Journal - Engineering and Technology (STDJ-ET)			Tập 3, Số S11 (2019)	2019

				(ISSN: 1859-0128)				
18	Experimental operation and performance evaluation of waste remover in aquaculture ponds	02	x	Science & Technology Development Journal - Engineering and Technology (STDJ-ET) (ISSN: 1859-0128)			Tập 3, Số S11 (2019)	2019
19	Nghiên cứu phân bố nhiệt độ của bộ phận gia nhiệt nướng bánh tráng trên máy sản xuất bánh tráng bò bía tự động	03	x	Tạp chí cơ khí Việt nam ISSN: 0866-7056			Số 8, Trang 65-71	2019
20	Thiết kế cụm hút của thiết bị hút chất thải trong ao nuôi tôm	02	x	Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc về kỹ thuật cơ khí và chế tạo năm 2019 – NCMME2019 ISBN: 978-604-73-7275-01			Trang 320- 324	2019
21	Thiết kế hệ truyền động và kết cấu cụm di chuyển và cụm chải của thiết bị hút chất thải trong ao nuôi tôm	02	x	Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc về kỹ thuật cơ khí và chế tạo năm 2019 – NCMME2019 ISBN: 978-604-73-7275-01			Trang 314- 319	2019
22	Stability analysis of a proximate time optimal controlled electrostatic	01	x	Mathematical Problems in Engineering ISSN:1024123X, 15635147	SCIE IF: 1.2/Q2		Tập 2020	2020

	suspension system using piezo							
23	Control of electrostatic suspension system using pulse width modulation	01	x	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal E-ISSN:2415-6698		SCOPUS Q3	Tập 5, Số 2, Trang 204-210	2020
24	Sensorless electrostatic suspension system based on observer controller	02	x	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing Electronic ISSN 2005-4602 Print ISSN 2234-7593		SCIE IF: 1.779/Q1	2020	2020

3. Sách, giáo trình tham khảo

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phần biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDDH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
1	Công nghệ Thủy lực	TK	NXB ĐHQG TP. HCM, 2018	01	x	Toàn bộ	Xác nhận của trường ĐHBK TP HCM (733/QĐ-ĐHBK1-TV)

TP HCM, ngày tháng năm

Xác nhận của cơ quan

Người khai ký tên
(Ghi rõ chức danh, học vị)