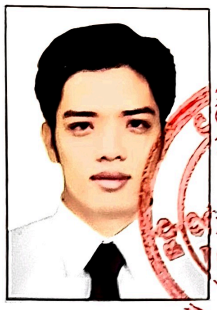
BỘ CÔNG THƯƠNG
TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG THƯƠNG THÀNH PHỐ HỒ CHÍ MINH

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM
Độc lập – Tự do – Hạnh phúc



LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. THÔNG TIN CHUNG

Họ và tên: Đào Thanh Liêm
Giới tính: Nam
Ngày, tháng, năm sinh: 13/02/1988
Nơi sinh: Đồng Tháp
Quê quán:
Dân tộc: Kinh
Học hàm:
Năm được phong học hàm:
Học vị: Tiến Sĩ
Năm đạt học vị: 2017
Chức danh khoa học:
Năm bổ nhiệm: 2024
Chức vụ: Giảng Viên
Ngạch lương: V.07.01.03 - Giảng viên (hạng III) Bậc lương: 4
Cơ quan công tác: Khoa Công nghệ Cơ khí Trường Đại Học Công Thương TP.HCM
Đơn vị hoạt động chuyên môn: Khoa Công nghệ Cơ khí
Địa chỉ nhà riêng hoặc địa chỉ liên lạc: B4, CC Terra Rosa, đường số 7, KDC 13E, Ấp 5, xã Phong Phú, huyện Bình Chánh, TP.Hồ Chí Minh
Điện thoại liên hệ: CQ: NR: DĐ: 0974567656
Fax: E-mail: liemdt@huit.edu.vn
Số CMND/CCCD: 087088022448 Ngày cấp: 21/09/2022
Nơi cấp: Ctr CCS QLHC về TTXH

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

1. Đại học:

Bằng đại học 1
Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Đại học Bách Khoa, Đại học Quốc Gia TP.HCM
Ngành học: Cơ Điện Tử
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2011

Bằng đại học 2
Hệ đào tạo: Chính quy
Nơi đào tạo: Đại học Kinh Tế TP.HCM
Ngành học: Quản Trị
Nước đào tạo: Việt Nam Năm tốt nghiệp: 2022

2. Sau đại học:

- Thạc sĩ
  Chuyên ngành : Năm cấp bằng:
  Nơi đào tạo:
  Tên luận văn:

Ngày và nơi bảo vệ:
Người hướng dẫn:

- Tiến sĩ
  Chuyên ngành : Cơ điện tử Năm cấp bằng: 2017
  Nơi đào tạo: Đại học Ulsan
  Tên luận án: Modeling, control of magneto-rheological fluid damper and its application to self-sensing control of damping system
  Ngày và nơi bảo vệ: 24/12/2016, Ulsan, Hàn Quốc
  Người hướng dẫn: Kyoung Kwan Ahn
  Nơi cấp bằng tiến sĩ (trường, nước): Đại học Ulsan, Hàn Quốc

3. Ngoại ngữ: . Mức độ sử dụng:

III. QUÁ TRÌNH CÔNG TÁC CHUYÊN MÔN

Thời gian	Nơi công tác	Tóm tắt quá trình hoạt động
04/2011 - 06/2011	Công ty TNHH Thang Máy Melco Việt Nam	Kỹ sư phòng lắp đặt cơ, giám sát công trình thi công thang máy tại công trình.
08/2011 - 07/2017	Trường Đại Học Ulsan	Nghiên cứu sinh ngành Cơ điện tử, nghiên cứu các đề tài về thủy lực, khí nén, dao động cơ khí, điều khiển hệ thống rô bốt và tự động hóa
07/2017 - 12/2017	Trường Đại học Công Nghiệp Thực Phẩm TP. Hồ Chí MInh	Giảng viên giảng dạy các môn Thủy lực khí nén, điều khiển.
12/2017 - 03/2019	Công Ty THNN ABB	Chuyên viên tư vấn giải pháp rô bốt, tư vấn lắp đặt và giải quyết vấn đề tự động hóa rô bốt trong nhà máy
04/2019 - 05/2022	Tổng Công Ty Cổ Phần Bia Rượu Nước Giải Khát Sài Gòn	Giám sát quy trình tự động hóa trong nhà máy sản xuất bia, tư vấn bảo trì, lắp đặt các hệ thống tự động hóa trong nhà máy bia
09/2019 - 11/2023	Trường Đại học Nguyễn Tất Thành	Giảng viên giảng dạy các môn: Khí nén thủy lực, Kỹ thuật lập trình, Điều khiển và Tự động hóa và các môn khác thuộc ngành Điện Điều khiển và Tự động hóa
12/2023 - nay	Trường Đại học Công Thương TP. Hồ Chí Minh	Giảng viên giảng dạy các môn: Vi điều khiển, điều khiển hệ thống, điều khiển quá trình, hệ thống sản xuất thông minh, và cá môn khác thuộc ngành Cơ điện tử

IV. QUÁ TRÌNH NGHIÊN CỨU KHOA HỌC

1. Các nhiệm vụ khoa học và công nghệ đã và đang tham gia:

TT	Tên đề tài/ dự án nghiên cứu	Năm bắt đầu/Năm hoàn thành	Đề tài/dự án cấp (NN, Bộ, ngành, tỉnh, cơ sở), Hợp đồng tư vấn, CG	Trách nhiệm tham gia trong đề tài/dự án/hợp đồng	Thời gian thực hiện	Kết quả

			công nghệ			

2. Các công trình khoa học khác (bằng sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu…)

TT	Tên công trình	Thể loại	Xuất xứ công trình	Năm cấp	Nơi cấp	Trách nhiệm tham gia trong công trình	Kết quả ứng dụng

1. Các bài báo khoa học đã công bố:

TT	Tên bài báo	Tác giả/ nhóm tác giả	Tên tạp chí khoa học	Thời gian công bố	Mã số chuẩn quốc tế
1	Trajectory control of a hydraulic system using intelligent control approach based on adaptive prediction model	Đào Thanh Liêm	IFAC Journal of Systems and Control	01/12/2023	2468-6018
2	Bộ điều khiển trượt PID thích nghi ứng dụng trong điều khiển vị trí hệ thống thủy lực	Đào Thanh Liêm	Journal of Transportation Science And Technology	30/12/2023	1859-4263
3	A study on torque prediction of DC motor using Predictor-based PID model	Đào Thanh Liêm	Scientific conference Control Optimization for Automation and Mechatronics System	28/03/2023	978-604-79-3641-0
4	Prediction-Based Adaptive Control Of EHA System	Đào Thanh Liêm, Nguyen Le Thai, Trương Quốc Thanh	Scientific conference Control Optimization for Automation and Mechatronics	28/03/2023	978-604-79-3641-0

			System		
5	A Grey Predictor Based Feedforward Contoller And Its Application to Force Control of Hydraulics System	Tran Nguyen Duy Phuong, Tran Duc Thien, Trương Quốc Thanh, Đào Thanh Liêm	The 2023 International Symposium On Advanced Engineering (ISAE2023)	28/03/2023	978-604-73-9697-9
6	Effects of Minimum Quantity Lubrication (MQL) on cutting temperature, tool wear and surface roughness in turning AISI-1045 material	Trần Trọng Quyết, Lương Hồng Sâm, Trương Minh Nhật, Trần Anh Sơn, Đào Thanh Liêm, Trương Quốc Thanh	Science & Technology Development Journal - Engineering and Technology	31/12/2019	2615-9872
7	The effects of the process parameters in electrochemical machining on the surface qualit	Nguyễn Thị Bích Nhung, Đào Thanh Liêm, Trương Quốc Thanh	Science & Technology Development Journal - Engineering and Technology	31/12/2019	2615-9872
8	Design and fabrication of wave generator using an oscillating wedge	Lư Thị Yến Vũ, Hà Phương, Hồ Xuân Thịnh, Đào Thanh Liêm, Trương Quốc Thanh, Tran Doãn Sơn	Science & Technology Development Journal - Engineering and Technology	31/12/2019	2615-9872
9	Design and Verification of Variable Displacement Vane Pump for engine lubrication	Bùi Ngọc Minh Trường, Đinh Quang Trường, Trương Quốc Thanh, Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	The 21st International conference on Mechatronics Technology	31/12/2017	978-604-63-2635-9
10	Grey Predictor-based Neural Network Controller for Force control Electro-Hydraulic Actuator System	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Kyoung Kwan Ahn	The 21st International conference on Mechatronics Technology	31/12/2017	978-604-63-2635-9
11	MR fluid damper modeling using self-tuning lyapunov-based	Đào Thanh Liêm, Trương Quốc Thanh, Ngô Thị Hồng Tâm,	The 21st International conference on Mechatronics	31/12/2017	978-604-63-2635-9

	fuzzy method	Huỳnh Văn Nam, Huỳnh Lê Minh, Kyoung Kwan Ahn	Technology		
12	Force refelecting teleoperation with bilateral joystick control in construction Vehicles	Bùi Ngọc Minh Trường, Đinh Quang Trường, Trương Quốc Thanh, Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	The 21st International conference on Mechatronics Technology	31/12/2017	978-604-63-2635-9
13	MR fluid damper modeling using self-tuning lyapunov-based fuzzy method	Đào Thanh Liêm, Trương Quốc Thanh, Trịnh Tiến Thọ, Nguyễn Minh Huy, Đinh Quang Trường, Bùi Ngọc Minh Trường, Kyoung Kwan Ahn	The 21st International conference on Mechatronics Technology	31/12/2017	978-604-63-2635-9
14	Adaptive semi-parallel position/force-sensorless control of electro-hydraulic actuator system using MR fluid damper	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing	31/12/2016	2234-7593
15	A Smart Grey Predictor based Adaptive Fuzzy Neural Controller for Electro-Hydraulic Actuator System	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2016 Autunm Conference on Drive and Control		
16	Force control of Electro-Hydraulics System using Adaptive PID sliding mode controller	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2016 Autunm Conference on Drive and Control		
17	A Feedforward Neural Network Fuzzy Grey Predictor based Controller for Force Control of Electro-Hydraulic	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Hyung Gyu Park, Kyoung Kwan Ahn	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing	31/12/2015	2234-7593

	Actuator				
18	Grey prediction based adaptive sliding mode control for electro-hydraulic actuator system	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2015 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)	31/12/2015	2093-7121
19	Adaptive grey predictor-based controller for force control of EHA system	Đào Thanh Liêm, Bùi Ngọc Minh Trường, Kyoung Kwan Ahn	2016 16th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)	31/12/2016	2093-7121
20	Robust tracking control of networked control systems included uncertainties	Đinh Quang Trường, Seyoung Lee, Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2015 IEEE International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM)	31/12/2015	2159-6247
21	A torque estimator using online tuning grey fuzzy PID for applications to torque-sensorless control of DC motors	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Kyoung Kwan Ahn	Mechatronics	24/02/2015	0957-4158
22	Hysteresis modeling of magneto-rheological damper using self-tuning Lyapunov-based fuzzy approach	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Kyoung Kwan Ahn	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing	15/01/2015	1451-1463
23	Development Of A 7-Dof Power Assistant Robot	Đào Thanh Liêm, Đoàn Ngọc Chi Nam, Kyoung Kwan Ahn, , Jihwan LEE, Hyung Gyu PARK, Soyoung Lee	Proceedings of the 9th JFPS International Symposium on Fluid Power, Matsue, 2014	31/12/2014	
24	Tuning PID sliding mode controL for electro-hydraulic actuator system	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Kyoung Kwan Ahn	2014 International Conference on Mechatronics	31/12/2014	

			Technology		
25	Sensorless DC motor torque estimation using self-tuning fuzzy PID	Đào Thanh Liêm, Đinh Quang Trường, Kyoung Kwan Ahn	2013 International Conference on Mechatronics Technology	31/12/2013	
26	Four-wheel-synchronization Electric Vehicle Based Sliding Mode Control	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2013 International Conference on Mechatronics Technology	31/12/2013	
27	DC motor parameters identification and sensorless torque estimation using Fuzzy PID	Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2012 12th International Conference on Control, Automation and Systems	31/12/2012	978-1-4673-2247-8
28	Inverse Kinematic Analysis for 7-DOF Redundant Power Assistant Robot Control	Le Duy Khoa, Đào Thanh Liêm, Kyoung Kwan Ahn	2012 International Conference on Mechatronics Technology	31/12/2012	

4. Sách, giáo trình phục vụ đào tạo:

TT	Tên sách/giáo trình	NXB, Năm XB	Tác giả/nhóm tác giả	Ghi chú

5. Hướng dẫn cao học/nghiên cứu sinh:

TT	Họ tên học viên	Đối tượng		Trách nhiệm		Thời gian hướng dẫn từ…đến…	Cơ sở đào tạo	Năm bảo vệ
		NCS	CH	Chính	Phụ			

6. Khen thưởng và giải thưởng hoạt động KHCN:

.....

.....

7. Khả năng chuyên môn, nguyện vọng về hoạt động KHCN:

Với nền tảng vững chắc về lý thuyết và kinh nghiệm thực tiễn, tôi có khả năng dẫn dắt sinh viên và nghiên cứu sinh vào thế giới phức tạp của ngành công nghiệp hiện đại. Với sứ mệnh nghiên cứu, tôi có nguyện vọng khám phá và ứng dụng các công nghệ mới trong lĩnh vực của mình. Bao gồm nghiên cứu về các hệ thống điều khiển tự động thông minh, IoT (internet of things), hoặc nghiên cứu về robot và trí tuệ nhân tạo. Sự tò mò và ham học hỏi không ngừng giúp tôi luôn cập nhật với các xu hướng mới nhất và áp dụng chúng vào công việc nghiên cứu của mình.

V. HOẠT ĐỘNG CHÍNH TRỊ XÃ HỘI

.....
.....
.....

Tôi xin cam đoan những điều khai trên là đúng sự thật. Tôi hoàn toàn chịu trách nhiệm trước pháp luật về nội dung nêu trên.

TP.Hồ Chí Minh, ngày 8 *tháng* 4 *năm* 2024

Người khai ký tên

(Ghi rõ chức danh, học vị)

Xác nhận của cơ quan

KT. HIỆU TRƯỞNG
PHÓ HIỆU TRƯỞNG

TRƯỜNG ĐẠI HỌC CÔNG THƯƠNG TP. HỒ CHÍ MINH

PGS.TS Lê Thị Hồng Ánh

TS.Đào Thanh Liêm