

LÝ LỊCH KHOA HỌC

I. THÔNG TIN CHUNG

Họ và tên: **LÊ THỊ HỒNG GÁM**

Giới tính: Nữ

Năm sinh: 06/11/1983

Nơi sinh: Xã Hiền Lương, Tỉnh Phú Thọ

Quê quán: Phường Tiên Sơn, Tỉnh Ninh Bình

Đơn vị công tác: Khoa Vật lý – Trường ĐHSP – Đại học Thái Nguyên

Chức vụ: Giảng viên

Học vị: Tiến sĩ năm: 2026 Chuyên ngành: Kỹ thuật điện tử

Chức danh khoa học: Công nhận năm:

Môn học giảng dạy: Các học phần: Kỹ thuật điện; Điện tử học đại cương; Thực hành Vật lý kỹ thuật; Tin học và Công nghệ; Công nghệ; Phương pháp dạy học Tin học và Công nghệ; Giáo dục STEM; Thiết bị điện và điện tử dân dụng; Thiết kế và Công nghệ; Đo lường các đại lượng không điện; Vẽ kỹ thuật.

Lĩnh vực nghiên cứu: Kỹ thuật điện tử; Khoa học giáo dục

Ngoại ngữ: Tiếng Anh (Aptis B2)

Địa chỉ liên hệ: Số nhà 5A, tổ 37, phường Phan Đình Phùng – Tỉnh Thái Nguyên

Điện thoại: 0915007900

Email: gamlth@tnue.edu.vn

II. QUÁ TRÌNH ĐÀO TẠO

- Tốt nghiệp Đại học năm: 2006, tại Trường ĐH Kỹ thuật Công nghiệp - Đại học Thái Nguyên.
- Tốt nghiệp Thạc sỹ năm: 2013, Trường ĐH Kỹ thuật Công nghiệp - Đại học Thái Nguyên.
- Tốt nghiệp Tiến sỹ năm: 2026, Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật Hưng Yên.

III. CÁC CÔNG TRÌNH KHOA HỌC ĐÃ CÔNG BỐ

❖ Bài báo đăng Tạp chí quốc tế

[1]. **Gam Le Thi Hong**, Thanh Bui Trung, Quan Dam Hai, Ngoc Pham Van Bach (2024). *Position-Force Control of a Lower – Limb Rehabilitation Robot using Force*



Feed – Forward and Compensate Gravity Proportional Derivative Method, Electronics **2024**, 13(22),4494; <https://doi.org/10.3390/electronics13224494> (SCIE, Q2)

[2] Quan Dam Hai, Thanh Bui Trung, **Gam Le Thi Hong**, and Ngoc Pham Van Bach (2025). *Force/ Position Control Based on PSO and Approximately Jacobian for 3-DOF Parallel Robot for Bone Drilling*. International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, Vol. 14, No. 4, 2025: 395-406 doi: 10.18178/ijmerr.14.4.395-406 (ESCI, Q3)

[3]. **Gam Le Thi Hong**, Thanh Bui Trung, Quan Dam Hai, Ngoc Pham Van Bach (2019), *Advanced Method for Motion Control of a 3 DOFs Lower Limb Rehabilitation Robot*. International Journal of Innovative Technology and Interdisciplinary Sciences - Vol 2 No 4 (2019), 316-325.

[4]. Pham Van Bach Ngoc, **Le Thi Hong Gam**, Dam Hai Quan, Bui Trung Thanh, Nguyen Luong Thien. *Modeling and Simulation of 3-DOF Lower Limb Rehabilitation Robot using Force Feed Forward Control*. Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal. Vol. 5, No. 4, 626-632, 2020 (Scopus). DOI: 10.25046/aj050474.

[5]. Duy Khanh Nguyen, Chu Viet Ha, **Le T Hong Gam**, J Guerrero-Sanchez, DM Hoat (2023), *First-principles study of indium nitride monolayers doped with alkaline earth metals*, RSC Advances, 13 (48), 14502-14510, DOI: 10.1039/D3RA04169G, (SCI, Q1, IF = 3.9).

❖ **Bài báo đăng Hội nghị quốc tế**

[1]. Nguyen Cao Thang, Manukid Parnichkun, Phan Thi Tra My, Nguyen Nhu Hieu, **Le Thi Hong Gam** and Pham Ngoc Chung (2019), *Force Control of an Upper limb Exoskeleton for Perceiving Reality using Force Feed Forward Model*, The 5th International Conference on Engineering Mechanics and Automation (ICEMA 5) Hanoi, October 11÷12, 2019.

[2]. Nguyen Dong Anh, Manukid Parnichkun, Phan Thi Tra My, Nguyen Cao Thang, **Le Thi Hong Gam**, Pham Ngoc Chung and Nguyen Nhu Hieu (2021). *Force Control of an Upper Limb Exoskeleton for Perceiving Reality and Supporting Human Movement Using Feed-forward Model*. Proceeding of the 6th International Conference on Engineering Mechanics and Automation (ICEMA 2021), p. 194-200.

❖ **Bài báo đăng Tạp chí trong nước**

[1]. **Le Thi Hong Gam**, Dam Hai Quan, Bui Trung Thanh, Pham Van Bach Ngoc (2019), *Mathematical Modeling and Simulation of 3 DOFs Lower Limb Rehabilitation Robot for Post-Stroke Patient*. Journal of Science and Technology – ISSN 2354-0575, Vol. 21, 2019, p. 8-14.

[2]. Dam Hai Quan, **Le Thi Hong Gam**, Bui Trung Thanh, Pham Van Bach Ngoc (2024). *Research the relationship between microcontroller communication speed and encoder value in robot control*. Tạp chí Nghiên cứu khoa học – ĐH Sao Đỏ, số 2(85)-2024.

[3]. **Lê Thị Hồng Gấm**, XAYYALATH Soudalath (2023). *Bồi dưỡng năng lực vận dụng kiến thức vào thực tiễn cho học sinh trung học cơ sở tại Lào thông qua tổ chức dạy học STEM chủ đề "Máy phát điện đơn giản"*. Tạp chí Thiết bị giáo dục 7-2023.

[4]. **Lê Thị Hồng Gấm**, Lương Bá Sơn (2019), *Sử dụng phần mềm MATLAB/GUI VÀ Electronics Workbench trợ giúp giải các bài tập mạch điện xoay chiều hình sin*, Thiết bị giáo dục, Vol. 2 (issue 191), pp. 19-21 và 76.

[5]. **Lê Thị Hồng Gấm**, XAYYALATH Soudalath, Chu Việt Hà, Ngô Tuấn Ngọc (2022), *Thiết kế, chế tạo bộ thiết bị thí nghiệm sử dụng trong dạy học stem chủ đề “Sự chuyển hóa năng lượng” – Khoa học tự nhiên 6 tại Lào*, Tạp chí Thiết bị Giáo dục, Vol. 2 (issue 265), pp. 18-20.

[6]. **Lê Thị Hồng Gấm**, Nguyễn Thị Hoàng Anh (2018), *Ứng dụng phần mềm Matlab vào giải bài tập mạch điện một chiều hỗ trợ hoạt động dạy học ở trường THPT*, Thiết bị giáo dục, Vol. 1 (issue 166), pp. 13-15 và 93.

[7]. **Lê Thị Hồng Gấm**, Lê Thị Thu Trang (2018), *Ứng dụng phần mềm Proteus để mô phỏng nguyên lý làm việc của một số mạch điện tử trong giảng dạy chuyên đề điện tử học cơ bản*, Thiết bị giáo dục, Vol. (issue 161), pp. 15-18.

[8]. Giáp Thị Thùy Trang, Khúc Hùng Việt, **Lê Thị Hồng Gấm**, Phạm Hữu Kiên (2017), *Vai trò của thư viện Simulink khi xây dựng bộ thí nghiệm ảo khảo sát đặc tính chỉnh lưu của diode bán dẫn hỗ trợ quá dạy học ở trường THPT*, Thiết bị giáo dục, Vol. 1 (issue 138), pp. 4-6.

[9]. Đỗ Trung Hải, **Lê Thị Hồng Gấm**. Một số phương pháp thiết kế bộ điều khiển phi tuyến dựa vào mô hình tuyến tính hóa của đối tượng. Tạp chí Khoa học và Công Nghệ Đại học Thái Nguyên 14 (2014) 43-47.

❖ **Bài báo đăng Hội nghị trong nước**

[1]. Dam Hai Quan, **Le Thi Hong Gam**, Bui Trung Thanh, Pham Van Bach Ngoc (2020), *Optimization of 3-DOF planar Translational Robot Workspace Base on Particle Swarm Optimizatio method*, Hội nghị khoa học 45 năm Viện Hàn lâm Khoa

học và Công nghệ Việt Nam, Hà Nội, Nhà xuất bản Khoa học Tự nhiên và Công nghệ, Mã số ISBN: 978-604-9985-06-5.

[2]. Pham Huu Kien, **Le Thi Hong Gam**, Nguyen Thi Minh Thuy, Pham Mai An (2020), *The structural transition under compression and structural heterogeneity for liquid SiO₂ System*, Advances in Applied and Engineering Physics – CAEP VI, Vol. (issue), pp. 62.

IV. ĐỀ TÀI KH&CN CÁC CẤP ĐÃ CHỦ TRÌ

❖ Cấp Đại học/cơ sở

[1]. CS-2018-03, "Nghiên cứu sử dụng các phần mềm lập trình và mô phỏng để phân tích các đặc tính, tính chất của mạch điện và giải bài tập về mạch điện xoay chiều", Đã nghiệm thu năm 2018, Xếp loại: Đạt

V. SÁCH VÀ GIÁO TRÌNH

[1]. Lê Bá Tứ, Lê Thị Hồng Gấm, Nguyễn Quang Hải (2011), *Giáo trình thí nghiệm thực hành Kỹ thuật điện và đo lường các đại lượng vật lý*, Nhà xuất bản Giáo dục Việt Nam (ISBN: Mã số: 7B025S1-TTS).

[2]. Lê Bá Tứ, Lê Thị Hồng Gấm, Nguyễn Quang Hải, Ngô Tuấn Ngọc, Võ Quang Hoàn (2011), *Giáo trình thực hành điện tử*, NXB Giáo dục Việt Nam (ISBN: Mã số: 7B024S1-TTS).

VI. HƯỚNG DẪN SAU ĐẠI HỌC

VII. KHEN THƯỞNG

- Bằng khen của Hội Vật lý Việt Nam, các năm 2022, 2023, 2024, về việc đã có thành tích trong công tác đào tạo, huấn luyện Đội tuyển Olympic Vật lý sinh viên.
- Giấy khen của Giám đốc Đại học Thái Nguyên, về việc đã hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ công tác năm học 2017-2018, Cấp Đại học Thái Nguyên.
- Giấy khen của Hiệu trưởng trường Đại học Sư phạm – ĐH Thái Nguyên, về việc đã hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ công tác năm học 2014-2015; 2015-2016; 2018-2019, Cấp Trường (Cơ sở).
- Giấy khen của BCH Đảng bộ Trường Đại học Sư phạm – ĐH Thái Nguyên, Đạt danh hiệu “Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ” các năm 2019 và 2020.

Thái Nguyên, ngày 15 tháng 6 năm 2026

Xác nhận của cơ quan công tác

Người khai

Lê Thị Hồng Gấm

