Mẫu số 01

BỘ GIÁO DỤC VÀ ĐÀO TẠO
TRƯỜNG ĐH GIAO THÔNG VẬN TẢI

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

BẢN ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN CHỨC DANH: PHÓ GIÁO SƯ

Mã hồ sơ:.....

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ☑; Giảng viên thỉnh giảng ☐
Ngành: Cơ khí – Động lực; Chuyên ngành: Cơ – Điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: **Đinh Thị Thanh Huyền**

2. Ngày tháng năm sinh: 21/04/1984; Nam ☐; Nữ ☑; Quốc tịch: Việt Nam;
Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam: ☑

4. Quê quán: Xã Khả Phong, Huyện Kim Bảng, Tỉnh Hà Nam.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú: Số 14, ngõ 36, phố Ái Mộ, Tổ 9, Phường Bồ Đề, Quận Long Biên, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ: Số 14, ngõ 36, phố Ái Mộ, Tổ 9, Phường Bồ Đề, Quận Long Biên, Hà Nội.
Điện thoại nhà riêng:.....; Điện thoại di động: 0979.721.484;
E-mail: huyentdinh@utc.edu.vn; huyendtt214@gmail.com; huyentdinh@ufl.edu.

7. Quá trình công tác (công việc, chức vụ, cơ quan):
Từ năm 2007 đến tháng 6/2008: Giảng dạy, trợ giảng, Trường Đại học Giao thông Vận tải
Từ tháng 7/2008 đến nay: là giảng viên bộ môn Kỹ thuật máy, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Giao thông Vận tải
Trong thời gian này:
- Từ tháng 8/2008 đến 8/2010: Được Bộ Giáo dục và Đào tạo, Trường Đại học Giao thông Vận tải cử đi học Thạc sĩ tại Đại học Florida, Hòa Kỳ.
- Từ tháng 8/2010 đến 8/2012: Được Bộ Giáo dục và Đào tạo, Trường Đại học Giao thông Vận tải cử đi học Tiến sĩ tại Đại học Florida, Hòa Kỳ.
- Từ tháng 9/2012 đến 10/2016: Giảng viên bộ môn Kỹ thuật máy, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Giao thông vận tải.
- Từ tháng 10/2016 đến 6/2017: Được Trường Đại học Giao thông Vận tải cử đi thực tập sau Tiến sĩ tại Đại học Bang Michigan, Hoa Kỳ.

- Từ tháng 6/2017 đến nay: Giảng dạy, giảng viên bộ môn Kỹ thuật máy, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Giao thông Vận tải.

- Tháng 12/2017: được bổ nhiệm chức vụ Phó Trưởng Bộ môn, Bộ môn Kỹ thuật máy.

- Tháng 2/2019: được bổ nhiệm chức vụ Trưởng Bộ môn, Bộ môn Kỹ thuật máy.

- Tháng 5/2019: được bổ nhiệm chức vụ Phó Trưởng Khoa Cơ khí.

Chức vụ: Hiện nay: Phó trưởng Khoa Cơ khí, Trưởng Bộ môn Kỹ thuật máy

Chức vụ cao nhất đã qua: Phó trưởng Khoa Cơ khí, Trưởng Bộ môn Kỹ thuật máy

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Giao thông Vận tải

Địa chỉ cơ quan: Số 3, Phố Cầu Giấy, Phường Láng Thượng, Quận Đống Đa, Thành phố Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 0243 766 4028;

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có):.....

8. Đã nghỉ hưu từ tháng..... năm.....

Nơi làm việc sau khi nghỉ hưu (nếu có):.....

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ):.....

9. Học vị:

- Được cấp bằng ĐH ngày 10 tháng 7 năm 2006, ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Cơ điện tử

Nơi cấp bằng ĐH: Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS ngày 10 tháng 8 năm 2010, ngành: Kỹ thuật Cơ khí

Nơi cấp bằng ThS: Đại học Florida, Hoa Kỳ

- Được cấp bằng TS ngày 14 tháng 8 năm 2012, ngành: Kỹ thuật Cơ khí

Nơi cấp bằng TS: Đại học Florida, Hoa Kỳ

- Được cấp bằng TSKH ngày.... tháng..... năm..., ngành:....., chuyên ngành:.....

Nơi cấp bằng TSKH (trường, nước):.....

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS ngày... tháng... năm..., ngành:

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó Giáo sư tại HĐGS cơ sở: Trường Đại học Giao thông Vận tải

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành: Cơ khí – Động lực

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

Động lực học và điều khiển ô tô, robot công nghiệp và các hệ cơ sinh học.

Các phương pháp điều khiển phi tuyến, điều khiển thông minh, điều khiển bền vững.

14. Kết quả đào tạo và nghiên cứu khoa học:

- Đã hướng dẫn 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn 04 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đã hoàn thành 02 đề tài (chủ nhiệm) NCKH cấp Cơ sở; 01 đề tài (Tham gia) NCKH Cấp

bộ; hiện đang chủ nhiệm 01 đề tài Nafosted, tham gia với tư cách thành viên nghiên cứu chủ chốt 01 đề tài Nafosted.

- Đã công bố 23 bài báo KH và bài báo trong Hội nghị quốc tế có phản biện, trong đó 15 bài báo KH trên tạp chí quốc tế có uy tín;
- Đã được cấp 0 bằng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 0; trong đó.... thuộc nhà xuất bản có uy tín;
- Số lượng 0 tác phẩm nghệ thuật, thành tích thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế.
- Chỉ số H_{index}: 7, với tổng 160 trích dẫn bởi 152 tài liệu (theo www.scopus.com).

Liệt kê không quá 5 công trình KH tiêu biểu nhất

- **H. T. Dinh**, R. Kamalapurkar, S. Bhasin and W. E. Dixon, "Dynamic Neural Network-based Robust Observers for Uncertain Nonlinear Systems," *Neural Networks* (ISSN: 0893-6080), pp. 44-52 (2014). ***(SCI, Q1, IF: 7,197, số trích dẫn: 19)***.
- **H. Dinh**, S. Bhasin, R. Kamalapurkar, and W. E. Dixon, "Dynamic Neural Network-Based Output Feedback Tracking Control for Uncertain Nonlinear Systems," *Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control – Transactions of the ASME (ISSN: 0022-0434)*, Vol. 139, pp. 074502.1-7 (2017). ***(SCI, Q3, IF: 1.521, số trích dẫn: 2)***.
- T. H. Cheng, Q. Wang, R. Kamalapukar, **H. T. Dinh**, M. J. Bellman, and W. E. Dixon, "Identification-based Closed-loop NMES Limb Tracking with Amplitude-Modulated Control Input," *IEEE Transactions on Cybernetics (ISSN: 2168-2267)*, Vol. 46, No. 7, pp. 1679-1690 (2016). ***(SCI, Q1, IF: 8.803, số trích dẫn: 3)***.
- R. Kamalapurkar, **H. Dinh**, S. Bhasin, W. E. Dixon, "Approximate Optimal Trajectory Tracking for Continuous-Time Nonlinear Systems," *Automatica (ISSN: 0005-1098)*, Vol. 51, pp. 40-48 (2015). ***(SCI, Q1, IF: 6,126, số trích dẫn: 69)***.
- S. Bhasin, R. Kamalapurkar, **H. T. Dinh**, and W. E. Dixon, "**Robust Identification-based State Derivative Estimation for Nonlinear Systems**," *IEEE Transactions on Automatic Control (ISSN: 0018-9286)*, Vol. 58, No. 1, pp 187-192 (2013). (***SCI, Q1, IF: 5.007, số trích dẫn: 19***).

15. Khen thưởng:

- Bằng khen Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo, vì đã hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ 2 năm liên tục từ năm học 2013-2014 đến năm học 2014-2015.
- Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở: Các năm học 2012-2013, 2013-2014, 2014-2015, 2017-2018.
- Giấy khen Hiệu trưởng trường Đại học Giao thông Vận tải: Các năm học 2015 – 2016, 2016 – 2017.
- Bằng khen đã có thành tích trong công tác Đoàn và phong trào sinh viên năm học 2013-2014, 2014-2015 của BCH Đoàn Trường ĐH Giao thông Vận tải.
- Bằng khen đã có thành tích trong công tác Đoàn và phong trào thanh niên năm học 2015-2016 của BCH Đoàn TNCS Hồ Chí Minh Thành phố Hà Nội.
- Bằng khen Giải Nhì Olympic Cơ học toàn quốc năm 2004, các môn Sức bền vật liệu, Chi tiết máy.

16. Kỷ luật (hình thức từ khiển trách trở lên, cấp ra quyết định, số quyết định và thời hạn hiệu lực của quyết định): Không có.

B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ/PHÓ GIÁO SƯ

1. Tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo:

Hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ đào tạo: giảng dạy các hệ đại học và sau đại học, hướng dẫn đồ án tốt nghiệp, luận văn thạc sĩ, luận án tiến sĩ.

Hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ Nghiên cứu khoa học: Chủ trì và tham gia thực hiện nhiều đề tài NCKH các cấp, công bố nhiều bài báo trên các tạp chí có uy tín trong và ngoài nước.

2. Thời gian tham gia đào tạo, bồi dưỡng từ trình độ đại học trở lên:

Tổng số: 11 năm.

(Khai cụ thể ít nhất 6 năm học, trong đó có 3 năm học cuối tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ)

(Căn cứ chế độ làm việc đối với giảng viên theo quy định hiện hành)

TT	Năm học	Hướng dẫn NCS		HD luận văn ThS	HD đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH	Giảng dạy		Tổng số giờ giảng/số giờ quy đổi
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2013-2014	0	0	20	150	326.56	0	**321.56/496.56**
2	2014-2015	0	0	0	90	533.33	69.3	**602.63/692.63**
3	2015-2016	0	0	40	150	364.69	306.5	**671.19/861.19**
3 năm học cuối								
4	2016-2017	0	1	40	0	110.22	219.88	**330.10/370.10**
5	2017-2018	0	1	40	54	585.01	173.25	**758.26/852.26**
6	2018-2019	0	1	0	180	842.13	0	**842.13/1022.13**

3. Ngoại ngữ:

3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Sử dụng thành thạo Tiếng Anh

a) Được đào tạo ở nước ngoài ☐:

- Học ĐH ☐; Tại nước:.....; Từ năm..... đến năm.....
- Bảo vệ luận văn ThS ☑ và luận án TS ☑ hoặc TSKH ☐; Tại nước: Hoa Kỳ, năm: 2010 và 2012.

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước ☐:

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ:..... số bằng:.....; năm cấp:.....

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài ☐:

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ:.....
- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước):.....

d) Đối tượng khác ☐; Diễn giải:.....

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):.....

4. Hướng dẫn thành công NCS làm luận án TS và học viên làm luận văn ThS (đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng)

TT	Họ tên NCS hoặc HV	Đối tượng		Trách nhiệm HD		Thời gian hướng dẫn	Cơ sở đào tạo	Năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HV	Chính	Phụ			
1	Trần Văn Trường		x	x		10/2015 - 3/2016	Trường ĐH Giao Thông Vận tải	2016 Số bằng: A148590
2	Lê Hữu Chúc		x	x		3/2016 - 9/2016	Trường ĐH Giao Thông Vận tải	2016 Số bằng: A162291
3	Ngô Duy Thành		x	x		06/12/2017 – 06/6/2018	Trường ĐH Giao Thông Vận tải	2019, Số bằng: C000382
4	Hà Việt Bắc		x		x	23/8/2013 - 23/1/2014	Trường ĐH Giao Thông Vận tải	2014; Số bằng 4126; QĐ cấp bằng: 1880/QĐ-ĐHGTVT, ngày 9/9/2014

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau đại học: 0 sách.

6. Thực hiện nhiệm vụ khoa học và công nghệ đã nghiệm thu

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)
1	Nghiên cứu phương pháp thiết kế bộ quan sát trạng thái dựa trên mô hình mạng neuron động và ứng dụng cho tay máy robot	CN	T2014-CK-24, Cấp cơ sở	1/2014-12/2014	18/12/2014
2	Nghiên cứu thiết kế bộ điều khiển phản hồi tín hiệu ra dựa trên mạng neuron động cho tay máy robot	CN	T2016-CK-52	1/2016-12/2016	06/9/2016

Các chữ viết tắt: CT: Chương trình; ĐT: Đề tài; CN: Chủ nhiệm; PCN: Phó chủ nhiệm; TK: Thư ký.

7. Kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ đã công bố (bài báo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế)

7.1. Bài báo khoa học đã công bố

(Tách thành 2 giai đoạn: Đối với ứng viên chức danh PGS: Trước khi bảo vệ học vị TS và sau khi bảo vệ học vị TS; đối với ứng viên GS: Trước khi được công nhận chức danh PGS và sau khi được công nhận chức danh PGS)

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học	Tạp chí quốc tế uy tín (và IF)	Số trích dẫn của bài báo	Tập / số	Trang	Năm công bố
1	Dynamic Neural Network-based Robust Identification and Control of a Class of Nonlinear Systems	3 Tác giả chính	Proceedings of the IEEE Conference on Decision and Control ISSN: 0191-2216, H-index: 111, in Scimago	Trong danh mục Scopus	7 (Theo scopus.com 07/2019)		5536 - 5541	2010
2	Dynamic Neural Network-based Robust Observers for Second-order Uncertain Nonlinear Systems	4 Tác giả chính	Proceedings of the IEEE Conference on Decision and Control ISSN: 0191-2216. H-index: 111, in Scimago	Trong danh mục Scopus	5 (Theo scopus.co 07/2019)		7543 - 7548	2011
3	Dynamic neural network-based global output feedback tracking control for uncertain second-order nonlinear systems (*Báo cáo hay nhất trong tiểu ban*)	4 Tác giả chính	Proceedings of the American Control Conference ISSN: 0743-1619, H-index: 101, in Scimago	Trong danh mục Scopus	9 (Theo scopus.com 07/2019)		6418 - 6423	2012
4	A Recurrent Neural Network (RNN)-based Attitude Control Method for a VSCMG-actuated Satellite	5	Proceedings of the American Control Conference ISSN: 0743-1619, H-index: 101, in Scimago	Trong danh mục Scopus	2 (Theo scopus.com 07/2019)		944-949	2012

Sau khi bảo vệ học vị Tiến sĩ, 07/2012								
5	Neuromuscular electrical stimulation with an uncertain muscle contraction model	4	ASME 2012 5th Annual Dynamic Systems and Control Conference Joint with the JSME 2012 11th Motion and Vibration Conference	Trong danh mục Scopus	1 (Theo scopus.com 07/2019)		519-528	2012
6	Lyapunov-based tracking of store-induced limit cycle oscillations in an aeroelastic system	4	ASME 2012 5th Annual Dynamic Systems and Control Conference Joint with the JSME 2012 11th Motion and Vibration Conference	Trong danh mục Scopus	4 (Theo scopus.com 07/2019)		803-811	2012
7	Robust identification-based state derivative estimation for nonlinear systems	4	IEEE Transactions on Automatic Control ISSN: 0018-9286	**SCI, Q1, IF: 5.093 (Bài Quốc tế vượt trội)**	19 (Theo scopus.com 07/2019)	58 (1)	187-192	2013
8	Output feedback control for uncertain nonlinear systems with slowly varying input delay	4 Tác giả chính	Proceedings of the American Control Conference ISSN: 0743-1619, H-index: 101, in Scimago	Trong danh Scopus	7 (Theo scopus.com 07/2019)		1745 - 1750	2013
9	Approximate optimal cooperative decentralized control for consensus in a topological network of agents with uncertain	4	Proceedings of the American Control Conference ISSN: 0743-1619, H-index: 101, in Scimago	Trong danh mục Scopus	9 (Theo scopus.com 07/2019)		1320 - 1325	2013

	nonlinear dynamics							
10	Tracking control of limit cycle oscillations in an aero-elastic system	4	Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, Transactions of the ASME . ISSN: 0022-0434	SCI, Q2, IF: 1.521	4 (Theo scopus.com 07/2019)	136 (6)		2014
11	Dynamic neural network-based robust observers for uncertain nonlinear systems	4 Tác giả chính	Neural Networks ISSN: 0893-6080	**SCI, Q1, IF: 5.785 5- year IF: 6.864 (Bài Quốc tế vượt trội)**	19 (Theo scopus.com 07/2019)	60	44-52	2014
12	Approximate optimal trajectory tracking for continuous-time nonlinear systems	4	Automatica ISSN: 0005-1098	**SCI, Q1, IF: 6,335 (Bài Quốc tế vượt trội)**	**70** (Theo scopus.com 07/2019)	51	40-48	2015
13	Identification-Based Closed-Loop NMES Limb Tracking with Amplitude-Modulated Control Input	6	IEEE Transactions on Cybernetics ISSN: 2168-2267	**SCI, Q1, IF: 10.387 (Bài Quốc tế vượt trội)**	3 (Theo scopus.com 07/2019)	46 (7)	1679 - 1690	2016
14	Dynamic Neural Network-Based Output Feedback Tracking Control for Uncertain Nonlinear Systems	4 Tác giả chính	Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control, Transactions of the ASME ISSN: 0022-0434	SCI, Q2, IF: 1.521	2 (Theo scopus.com 06/2019)	139 (7)		2017
15	Acceleration	1	Lecture Notes in	Trong danh		63	125-	2019

	estimation for macpherson active suspension using dynamic neural networks-based observers		Networks and Systems ISSN: 2367-3370	mục Scopus			131	
16	Thiết kế và mô phỏng thuật toán điều khiển RISE kết hợp mạng Neuron Network cho mô hình Robot	1	Tạp chí Khoa học Giao thông Vận tải ISSN: 1859-2724			Số đặc biệt	321-324	10/2013
17	Thiết kế bộ điều khiển RISE cho hệ thống treo tích cực trên xe con	1	Tạp chí Khoa học Giao thông Vận tải ISSN: 1859-2724			Số đặc biệt	161-165	11/2015
18	Thiết kế bộ điều khiển lái cho hệ thống lái không trụ lái (Steer by Wire) điện tử-thủy lực	5	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056			Số đặc biệt	142-146	9/2016
19	Nghiên cứu thiết kế bộ điều khiển RISE cho hệ thống treo Macpherson tích cực trên xe con	4 Tác giả chính	Tạp chí Khoa học Giao thông Vận tải ISSN: 1859-2724			56	65-70	02/2017
20	Điều khiển hệ thống treo tích cực Macpherson bằng bộ điều khiển RISE bão hòa	1	Tạp chí Phát triển Khoa học và Công nghệ - Đại học Quốc gia Hồ Chí Minh ISSN: 1859-0128			K5	42-48	2017
21	Điều khiển bền	1	Tạp chí Khoa học			52	54-	06/2019

	vững dựa trên mạng neuron và phương pháp RISE bão hòa cho hệ thống treo Macpherson tích cực nhằm nâng cao độ êm dịu chuyển động cho xe con		và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội ISSN: 1859-3585				58	
22	Nghiên cứu điều khiển bám quỹ đạo cho cánh tay robot chịu tác động của trễ biến đổi	1	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội ISSN: 1859-3585			54		8/2019
23	Điều khiển robot chuỗi khi lực tác động từ cơ cấu chấp hành bị trễ biến thiên không xác định	1	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056			6		7/2019

Trong đó, bài báo đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín sau khi được công nhận PGS hoặc cấp bằng TS: 11 bài, trong đó: **04 bài SCI, Q1, Impact Factor nổi trội**.

7.2. Bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích: 0

Trong đó, bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích cấp sau khi được công nhận PGS hoặc cấp bằng TS: 0

7.3. Giải thưởng quốc gia, quốc tế: không có

8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ của cơ sở giáo dục đại học

- Tham gia xây dựng Chương trình đào tạo ngành Kỹ thuật Cơ điện tử, Trường Đại học Giao thông vận tải; QĐ 13/QĐ-BGDĐT, ngày 05/01/2019, về việc cho phép Trường Đại học Giao thông Vận tải đào tạo trình độ đại học, ngành Kỹ thuật Cơ điện tử, mã số: 7520114.

- Tham gia xây dựng Chương trình đào tạo bậc Thạc sĩ, ngành Kỹ thuật Cơ khí động lực, chuyên sâu: Kỹ thuật máy.

- Hiện đang tham gia Ban thư ký xây dựng Chương trình đào tạo theo tiếp cận CDIO, tại Trường Đại học Giao thông Vận tải.

- Đã tham gia tổ giúp việc xây dựng nội dung trang web tạp chí Khoa học Giao thông Vận tải (QĐ 932/QĐ-ĐHGTVT, ngày 6/5/2019), giúp chuẩn bị nội dung giới thiệu tạp chí, quy trình, thể lệ gửi bài ở cả 2 ngôn ngữ: Tiếng Việt và Tiếng Anh.

9. Các tiêu chuẩn còn thiếu so với quy định cần được thay thế bằng bài báo khoa học quốc tế uy tín:

- Thời gian được cấp bằng TS, được bổ nhiệm PGS: ☐
- Giờ chuẩn giảng dạy: ☐
- Công trình khoa học đã công bố: ☐
- Chủ trì nhiệm vụ khoa học và công nghệ ☐
- Hướng dẫn NCS, ThS: ☐

C. CAM ĐOAN CỦA NGƯỜI ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN CHỨC DANH:

Tôi cam đoan những điều khai trên là đúng, nếu sai tôi xin chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Hà Nội, ngày 1 tháng 7 năm2019

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)

Đinh Thị Thanh Huyền

D. XÁC NHẬN CỦA THỦ TRƯỞNG CƠ QUAN NƠI ĐANG LÀM VIỆC

1. Những nội dung "Thông tin cá nhân" TS. Đinh Thị Thanh Huyền đã kê khai là đúng với Hồ sơ Trường Đại học Giao thông vận tải quản lý;

2. TS. Đinh Thị Thanh Huyền là giảng viên trong biên chế của Trường Đại học Giao thông vận tải, đã tham gia giảng dạy đại học từ năm 2008 đến nay và giảng dạy sau đại học từ năm 2013 đến nay.

Trong thời gian công tác nói trên, TS. Đinh Thị Thanh Huyền đã hoàn thành tốt nhiệm vụ của người giảng viên.

Những nội dung còn lại, TS. Đinh Thị Thanh Huyền tự chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Hà Nội, ngày 04 tháng 7 năm 2019

HIỆU TRƯỞNG

TRƯỜNG ĐẠI HỌC GIAO THÔNG VẬN TẢI

PGS.TS. Nguyễn Ngọc Long