

CỘNG HOÀ 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:.....



(Nội dung đúng ở ô nào thì đánh dấu vào ô đó: ☒; Nội dung không đúng thì để trống: ☐)

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ☒; Giảng viên thỉnh giảng ☐

Ngành: Tự động hoá; Chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Tùng Lâm

2. Ngày tháng năm sinh: 14/10/1981; Nam ☒; Nữ ☐; Quốc tịch: Vietnam;

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam: ☒

4. Quê quán: xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố: Thôn Xuân Néo, Huyện Tứ Kỳ, Thành Phố Hải Dương

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Phòng 205, nhà Z9, ngõ 1 Tạ Quang Bửu, Phường Bách Khoa, Quận Hai Bà Trưng, Hà Nội

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Phòng 205, nhà Z9, ngõ 1 Tạ Quang Bửu, Phường Bách Khoa, Quận Hai Bà Trưng, Hà Nội

Điện thoại nhà riêng: 02438681085; Điện thoại di động: 0989998384;

E-mail: lam.nguyentung@hust.edu.vn

7. Quá trình công tác (công việc, chức vụ, cơ quan):

Từ năm 2005 đến năm 2013: Nghiên cứu viên tại Phòng thí nghiệm trọng điểm Tự động hóa, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Chức vụ: Hiện nay: Giảng viên chính; Chức vụ cao nhất đã qua: Không có

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Tự động hóa Công nghiệp, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Địa chỉ cơ quan: Số 1 Đại Cồ Việt, Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 04.3869 4242

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có): Trường Đại học Khoa học và Công nghệ Hà Nội

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): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ThS ngày 24 tháng 05 năm 2007, ngành: Kỹ thuật hệ thống, chuyên ngành: Cơ điện tử

Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Viện Kỹ thuật Châu Á (Asian Institute of Technology), Thái Lan.

- Được cấp bằng TS ngày 26 tháng 05 năm 2014, ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Kỹ thuật hệ thống

Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Đại học Tây Úc (The University of Western Australia), Úc

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 Bách khoa Hà Nội (Hội đồng I: Điện, Điện tử)

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành: Điện-Điện tử-Tự động hóa

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Điều khiển chuyển động (chủ yếu các hướng nghiên cứu liên quan đến hệ thống mềm-flexible systems, hệ thống truyền động nhiều động cơ).

- Điều khiển truyền động điện (ứng dụng phương pháp điều khiển nâng cao giải quyết các bài toán liên quan đến vị trí và tốc độ).

- Ổ từ chủ động và động cơ tích hợp ổ từ (ứng lý thuyết điều khiển phi tuyến vào các dạng ổ từ mới, ví dụ như dạng hình nón hay dạng đĩa, động cơ tích hợp ổ từ dọc trục).

- Robot (xây dựng mô hình robot ảo thông qua việc kết hợp các phần mềm hỗ trợ chuyên dụng và lý thuyết điều khiển, robot được truyền động bằng khí nén hay thủy lực).

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;

- Đã hướng dẫn (số lượng) 4 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận văn ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai);

- Đã hoàn thành 1 đề tài NCKH cấp Bộ; 2 đề tài NCKH cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 43 bài báo KH, trong đó 16 bài báo KH trên tạp chí quốc tế có uy tín;

- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng sáng chế, giải pháp hữu ích;

- Số lượng sách đã xuất bản 2, trong đó 2 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.

15. Khen thưởng (các huân chương, huy chương, danh hiệu):

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
Không có			

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):

4	2017-2018				59	756		756
5	2018-2019	2	1		57			676
6	2019-2020				35			640

(*) - Trước ngày 25/3/2015, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Quyết định số 64/2008/QĐ-BGDĐT ngày 28/11/2008, được sửa đổi bổ sung bởi Thông tư số 36/2010/TT-BGDĐT ngày 15/12/2010 và Thông tư số 18/2012/TT-BGDĐT ngày 31/5/2012 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ 25/3/2015 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Thông tư số 47/2014/TT-BGDĐT ngày 31/12/2014 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

3. Ngoại ngữ

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

a) Được đào tạo ở nước ngoài ☒:

- Học ĐH ☐; Tại nước: ; Từ năm đến năm

- Bảo vệ luận văn ThS ☐ hoặc luận án TS ☒ hoặc TSKH ☐; Tại nước: Australia năm 2014

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: Tiếng Anh

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): Chương trình Tiên Tiến Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội. Ngành Năng lượng, Trường Đại học Khoa học và Công nghệ Hà Nội.

d) Đối tượng khác ☐; Diễn giải:

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

4. Hướng dẫn NCS, học viên CH, BSCK, BSNT đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/BSNT	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HVCH/CK2/BSNT	Chính	Phụ			

1	Bùi Thị Bình		X	X		01/2014 đến 01/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	06/01/2016
2	Hà Thị Thu Huyền		X	X		01/2014 đến 01/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	06/01/2016
3	Ngô Trí Tùng		X	X		02/2016 đến 12/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	27/12/2016
4	Nguyễn Thái Bảo		X	X		02/2016 đến 12/2016	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội	27/12/2016

Ghi chú: Ứng viên chức danh GS chỉ kê khai số lượng NCS.

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên

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 GDĐH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							

1	Chương sách số 16, “Nonlinear control of flexible two-dimensional overhead cranes”, trong Adaptive Robust Control Systems	TK	IntechOpen, năm 2018	2	CB	(Chương 16, Nonlinear control of flexible two-dimensional overhead cranes)	Giấy xác nhận sử dụng sách của Viện Điện-ĐHBKHN
2	Điều khiển phi tuyến ở từ chủ động	TK	Khoa học và Kỹ thuật, năm 2020	3	VC	(24-35 và 43-113)	Giấy xác nhận sử dụng sách của Viện Điện-ĐHBKHN

Trong đó, số lượng (ghi rõ các số TT) sách chuyên khảo do nhà xuất bản có uy tín xuất bản và chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản sau PGS/TS: 2

Lưu ý:

- Tách thành 2 giai đoạn: Trước và sau khi bảo vệ luận án TS đối với ứng viên chức danh PGS; trước và sau khi được công nhận chức danh PGS đối với ứng viên chức danh GS;
- Chỉ kê khai các sách được phép xuất bản (Giấy phép XB/Quyết định xuất bản/số xuất bản), nộp lưu chiểu, ISBN (nếu có).

Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; HD: sách hướng dẫn; phần ứng viên biên soạn cần ghi rõ từ trang.... đến trang..... (ví dụ: 17-56; 145-329).

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) / Kết quả
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Nghiên cứu, thiết kế bộ điều khiển dập dao động của tải trọng cho hệ thống nâng hạ	CN	B2016-BKA-08, cấp Bộ	28/12/2015 đến 06/05/2019	Nghiệm thu năm 2019. Xếp loại Đạt

2	Nghiên cứu thiết kế hệ thống lọc Kalman cho hệ thống định vị tàu lặn AUV	CN	T2014-68, cấp Cơ sở	01/07/2014 đến 06/07/2015	Nghiệm thu năm 2015. Xếp loại Tốt
3	Nghiên cứu cấu trúc điều khiển phi tuyến cho bộ biến đổi DC-DC hai chiều ứng dụng trong phát điện sức gió	CN	T2016-PC-183, cấp Cơ sở	25/7/2016 đến 19/6/2017	Nghiệm thu năm 2017. Xếp loại Tốt

Lưu ý:

- Tách thành 2 giai đoạn: Trước và sau khi bảo vệ luận án TS đối với ứng viên chức danh PGS; trước và sau khi được công nhận chức danh PGS đối với ứng viên chức danh GS;

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

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
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	A hybrid controller for a pneumatic system	2	Có	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			73B , 91-97	2009

2	Boundary control of marine risers with bending couplings	3	Có	12th International Conference on Control, Automation and Systems, eISBN: 978-89-93215-04-5, ISBN: 978-1-4673-2247-8		2	, 1615-1620	2012
3	Boundary control of vibration in coupled nonlinear three-dimensional marine risers	3	Có	Australia Acoustical Society Conference, ISBN: 978-0-646-59039-4		1	,	2012
4	Vibration reduction of marine risers with varying tension and rotational inertia	3	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			7, 35-40	2013
5	Boundary control of coupled nonlinear three-dimensional marine risers	3	Có	Journal of Marine Science and Application, ISSN: 1671-9433, eISSN: 1993-5048	ISI (ESCI), Scopus, Q2, SJR=0.37 - ESCI	21	12, 72-88	2013

6	Boundary control of two-dimensional marine risers with bending couplings	3	Có	Journal of Sound and Vibration, ISSN: 0022-460X	ISI (SCIE), Scopus, Q1, IF=2.79 - SCIE IF: 2.79	53	332 , 16, 3605-3622	2013
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
7	Global stabilization of marine risers with varying tension and rotational inertia	3	Có	Asian Journal of Control, Online ISSN: 1934-6093	ISI (SCIE), Scopus, Q2, IF=2.035 - SCIE IF: 2.035	7	16 , 5, 1448-1458	2014
8	Điều khiển chống rung cho cầu trục ba chiều bằng phương pháp Hybrid Shape	3	Không	Hội nghị Tự động hóa toàn quốc, ISBN: 978-604-913-429-6			, 732-739	2015
9	Điều khiển dập dao động cho cầu trục	3	Không	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			15, 73-80	2016
10	Nghiên cứu hệ thống giả lập turbine gió sử dụng máy phát PMSG	4	Không	Hội nghị Cơ điện tử toàn quốc, ISBN: 978-604-913-503-3			, 329-336	2016

11	Tổng hợp bộ điều khiển phi tuyến cho ổ từ dưới tác động của nhiều tải	4	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			16, 9-16	2016
12	Phương pháp điều khiển chống rung cho cầu trục tránh vật cản	3	Không	Nghiên cứu khoa học và Công nghệ Quân sự, ISSN: 1859-1043			Số đặc san, 07-2016,, 187-195	2016
13	Flatness based control of a gantry crane system with limited swing angle	4	Có	The 9th Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering, ISBN: 978-604-93-8944-3			, 339-344	2016
14	Heave compensation for subsea hoisting systems with control input constraint	2	Không	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			115, 26-31	2016
15	Nonlinear control of a bidirectional DC-DC converter for power flow of supercapacitor energy storage system	4	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			18, 11-18	2017

16	A deadbeat current controller based wind turbine emulator	4	Không	IEEE International Conference on System Science and Engineering, ISBN: 978-1-5386-3421-9		4	, 183-188	2017
17	Ổn định ổ đỡ từ chủ động với hạn chế đầu ra và sử dụng bộ quan sát tốc độ	3	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			18, 49-56	2017
18	A sensorless vector control for stand-alone photovoltaic water pumping systems	2	Không	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			120C, 36-40	2017
19	Phương pháp điều khiển hạn chế quá điều chỉnh cho ổ từ chủ động	4	Không	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			121, 9-15	2017
20	Điều khiển tối ưu bù thích nghi chuyển động dọc trục cho ống dẫn dầu biển	2	Không	Tạp chí KHCN-ĐH Thái Nguyên, ISSN: 1859-2171, eISSN: 2615-9562			160 , 09, 201-207	2017

21	Điều khiển ổ đỡ từ chủ động bằng phương pháp backstepping sliding mode control	4	Không	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			124, 1-6	2018
22	An application of active disturbance rejection control for a 1DOF flexible link manipulator	4	Không	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			Quyển 21, Số 1,, 10- 15	2018
23	A direct Lyapunov- backstepping approach for stabilizing gantry systems with flexible cable	3	Có	Proceedings of Engineering and Technology Innovation (ISSN: 2413-7416, eISSN: 2518-833X). Tạp chí Quốc tế có xuất bản online.	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		8 , 5, 15-22	2018
24	Nonlinear control of an active magnetic bearing with output constraint	4	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering, ISSN: 2088-8708, eISSN: 2722-2578	Scopus, Q2, SJR=0.37 - Scopus	2	8 , 5, 3666- 3677	2018

25	Ước lượng điện trở rotor và stator trên cơ sở mạng nơ ron nhân tạo ứng dụng trong điều khiển động cơ	4	Không	Tạp chí KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			133, 8-14	2019
26	Active disturbance rejection based approach for velocity control of a three-mass system	3	Không	KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			136, 6-11	2019
27	Vibration Suppression Control of a Flexible Gantry Crane System with Varying Rope Length (Bài báo KH)	3	Có	Journal of Control Science and Engineering, ISSN: 1678-5249, eISSN: 1678-5257	ISI (ESCI), Scopus, Q3, SJR=0.21 - ESCI		Volume 2019 ,	2019
28	Advanced control structures for induction motors with ideal current loop response using field oriented control	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive system, ISSN: 2088-8694, eISSN; 2722-256X	Scopus, Q2, SJR=0.3 - Scopus		10 , 4, 1758-1771	2019

29	Modeling and dynamic simulation of robot IBR 120 based on simscape multibody	4	Không	Tạp chí KHCN-ĐH Thái Nguyên, ISSN: 1859-2171, eISSN: 2615-9562			203 , 10, 59-65	2019
30	Điều khiển tách kênh ổ từ chủ động dạng hình nón	7	Có	Hội nghị-Triển lãm quốc tế lần thứ 5 về điều khiển và tự động hóa, ISBN: 978-604-95-0875-2			,	2019
31	Nonlinear backstepping-sliding mode control of electro-hydraulic system	6	Có	Advances in Engineering Research an Application, Lecture Notes in Networks and Systems, ISSN: 2367-3370, eISSN: 2367-3389	Hội thảo nằm trong danh mục Scopus - Scopus		LNNS 104, 512-519	2019
32	Output Limitation Control for 4DOF Magnetic Bearings	4	Có	GMSARN Internatinal Journal, ISSN: 1905-9094	Scopus, Q4, SJR=0.11 - Scopus		14, 195-201	2020

33	Experiment based comparative analysis of stator current controllers using predictive current control and proportional integral control for induction motors	4	Không	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics, ISSN: 2089-3191, eISSN: 2302-9285	Scopus, Q3, SJR=0.44 - Scopus		9 , 4, 1662-1669	2020
34	Super-twisting sliding mode based nonlinear control for planar dual arm robots	2	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics, ISSN: 2089-3191, eISSN: 2302-9285	Scopus, Q3, SJR=0.44 - Scopus		9 , 5, 1844-1853	2020
35	Imperfect roll arrangement compensation control based on neural network for web handling systems	3	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research, ISSN: 2241-4487, eISSN: 1992-8036	ISI (ESCI) - ESCI		10 , 3, 5694-5699	2020
36	Backstepping control of rewinding systems with flexible couplings	4	Có	Universal journal of Electrical and Electronic Engineering, ISSN: 2332-3280, eISSN: 2332-3299	Scopus, Q4, SJR=0.11 - Scopus		7 , 3, 177-186	2020

37	Exponential reaching law sliding mode control for dual arm robots	4	Có	Journal of Engineering Science and Technology, ISSN: 1823-4690	ISI (ESCI), Scopus, Q2, SJR=0.23 - ESCI		15 , 5,	2020
38	Cấu trúc điều khiển thiết bị kho điện sử dụng tụ tích hợp trong hệ thống điện ắc đảo nguồn phát hỗn hợp gió-diesel có sử dụng khâu lọc thông thấp	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ. Trường Đại học Công nghiệp, ISSN: 1859-3585, eISSN: 2615-9619			56 , 2, 3-8	2020
39	Effect of actuator torque degradation on behaviour of a 6-DOF industrial robot	5	Có	Universal Journal of Mechanical Engineering, ISSN: 2332-3353, eISSN: 2332-3361	Scopus, Q4, SJR=0.11 - Scopus		8 , 2, 114-128	2020
40	Quasi-physical modelling of robot IRB 120 using Simscape Multibody for dynamic and control simulation	2	Có	Turkish Journal of Electrical Engineering & Computer Sciences, ISSN: 1300-0632, eISSN: 1300-6203	ISI (SCIE), Scopus, Q3, IF=0.625 IF: 0.625		DOI: 10.3906/elk-190 ,	2020

41	Điều khiển lực căng hệ thống vận chuyển vật liệu dạng băng	5	Có	KHCN các trường ĐHKT, ISSN: 2354-1083			145,	2020
42	Thiết kế điều khiển trượt sử dụng hàm mũ áp dụng cho robot VNR T1 5-DOF	2	Có	Chuyên san Kỹ thuật Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			Đã được chấp nhận đã,	2020
43	Backstepping control for induction motors with input and output constraints	3	Có	Engineering, Technology & Applied Science Research, ISSN: 2241-4487, eISSN: 1992-8036	ISI (ESCI) - ESCI		10 , 4, Dự kiến đăng Vol. 10	2020

- Trong đó, số lượng bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín mà UV là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS: 13

Lưu ý: Tách thành 2 giai đoạn: Trước và sau khi bảo vệ luận án TS đối với ứng viên chức danh PGS; trước và sau khi được công nhận chức danh PGS đối với ứng viên chức danh GS.

7.2. Bảng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Tác giả chính/ đồng tác giả	Số tác giả
Không có					

- Trong đó, các số TT của bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS:

7.3. Giải thưởng quốc gia, quốc tế:

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm	Số tác giả
Không có				

- Trong đó, các số TT giải thưởng quốc gia, quốc tế sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS:

7.4. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế

TT	Tên tác phẩm nghệ thuật, thành tích	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Cấp quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
Không có					

- Trong đó, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế:

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 đã được đưa vào áp dụng thực tế:

TT	Chương trình đào tạo hoặc chương trình nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ	Vai trò	Cơ sở giáo dục đại học
1	Năm học 2019-2020, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội tiến hành xây dựng chương trình đào tạo các hệ Cử nhân-Kỹ sư-Thạc sỹ cho sinh viên từ khóa 62 trở về sau. Tôi được Bộ môn Tự động hóa công nghiệp phân công đảm nhiệm xây dựng đề cương chi tiết	Tham gia	Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

Được bổ nhiệm PGS chưa đủ 3 năm: thiếu (số lượng năm, tháng):

b) Hoạt động đào tạo

- Thâm niên đào tạo chưa đủ 6 năm: thiếu (số lượng năm, tháng):

- Giờ giảng dạy

+ Giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp không đủ: thiếu (năm học/số giờ thiếu):

+ Giờ chuẩn giảng dạy không đủ: thiếu (năm học/số giờ thiếu):

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

+ Đã hướng dẫn chính 01 NCS đã có Quyết định cấp bằng TS (UV chức danh GS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 NCS được cấp bằng TS bị thiếu:

+ Đã hướng dẫn chính 01 HVCH/CK2/BSNT đã có Quyết định cấp bằng ThS/CK2/BSNT (UV chức danh PGS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 HVCH/CK2/BSNT được cấp bằng ThS/CK2/BSNT bị thiếu:

c) Nghiên cứu khoa học

- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ (UV chức danh GS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ bị thiếu:

- Đã chủ trì không đủ 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS) ☐

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở bị thiếu:

- Không đủ số CTKH là tác giả chính:

+ Đối với ứng viên chức danh GS, đã công bố được: 03 CTKH ☐; 04 CTKH ☐

Đề xuất sách CK/chương sách XB quốc tế thay thế cho việc UV không đủ 05 CTKH là tác giả chính theo quy định:

+ Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: 02 CTKH ☐

Đề xuất sách CK/chương sách XB quốc tế thay thế cho việc UV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định:

(*) Các công trình khoa học thay thế không được tính vào tổng điểm.

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 30 tháng 06 năm 2020

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)