

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: Điều khiển tự động

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Hoài Nam

2. Ngày tháng năm sinh: 19/05/1979; 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: Xã Nghĩa Hải, huyện Nghĩa Hưng, Tỉnh Nam Định

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Phòng 602B, CT2 Housinco Phùng Khoang, Lương Thế Vinh, Tổ 10, Phường Trung Văn, Quận Nam Từ Liêm, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Phòng 602B, CT2 Housinco Phùng Khoang, Lương Thế Vinh, Tổ 10, Phường Trung Văn, Quận Nam Từ Liêm, Hà Nội.

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0917-987-683;

E-mail: nam.nguyenhoai@hust.edu.vn

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

Từ tháng, năm 09,2002 đến tháng, năm 12,2015: Giảng viên, Phó trưởng bộ môn Kỹ thuật Điện và Máy tính, Khoa Quốc tế. tại Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp Thái Nguyên, Đại học Thái Nguyên

Từ tháng, năm 03,2016 đến tháng, năm 02,2017: Giảng viên tại Bộ môn Điều khiển tự động, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Từ tháng, năm 02,2017 đến tháng, năm 08,2021: Giảng viên, Phó trưởng bộ môn Điều khiển tự động. tại Bộ môn Điều khiển tự động, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Chức vụ: Hiện nay: Giảng viên, Phó trưởng Bộ môn Điều khiển tự động, Viện Điện, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Bộ môn

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

Địa chỉ cơ quan: Số 1, Đại Cỗ Việt, Quận Hai Bà Trưng, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 024-3869-4242

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): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 20 tháng 06 năm 2002, số văn bằng: B381967, ngành: Điện, chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 3 tháng 4 năm 2006, số văn bằng: 001339, ngành: Kỹ thuật Đo lường và Điều khiển tự động, chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam

- Được cấp bằng TS [5] ngày 15 tháng 12 năm 2012, số văn bằng: Không ghi., ngành: Kỹ thuật Điện, chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Đại học Quốc gia Oklahoma, Hoa Kỳ

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 với thời gian đáp ứng hữu hạn.
- Điều khiển xe hai bánh tự cân bằng.
- Các vấn đề về điều khiển thông minh.

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) 2 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận văn ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);
- Đã hoàn thành 2 đề tài NCKH cấp Cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 35 bài báo khoa học, trong đó 9 bài báo khoa học 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 tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: 0

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):

TT	Tên kỷ luật	Cấp ra quyết định	Số quyết định	Thời hạn hiệu lực
Không có				

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

1. Tự đánh giá về tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo:

a) Về tiêu chuẩn trình độ đào tạo, bồi dưỡng:

Ứng viên đã tốt nghiệp đại học với bằng kỹ sư Điều khiển tự động được xếp loại giỏi (năm 2002) và hoàn thành chương trình Thạc sỹ ngành Kỹ thuật Đo lường và Điều khiển tự động (năm 2006) tại trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, đã hoàn thành chương trình Tiến sỹ ngành Kỹ thuật Điện tại đại học Oklahoma State, Hoa kỳ (năm 2012). Ngoài ra, ứng viên cũng được học các lớp bồi dưỡng về nghiệp vụ sư phạm và phương pháp dạy học mới. Do đó, ứng viên nhận thấy bản thân đáp ứng được tốt các yêu cầu về nghiên cứu, giảng dạy cho ngành Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa, và các ngành liên quan.

b) Về tiêu chuẩn năng lực chuyên môn, nghiệp vụ:

Ứng viên nắm vững các kiến thức cơ bản của môn học được phân công giảng dạy; có kiến thức tổng quát về một số môn học có liên quan trong chuyên ngành Điều khiển tự động được giao đảm nhiệm.

Ứng viên hiểu và thực hiện đúng mục tiêu, kế hoạch, nội dung, chương trình các môn học được phân công thuộc ngành Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa. Ứng viên xác định được thực tiễn và xu thế phát triển đào tạo, nghiên cứu của chuyên ngành Điều khiển tự động ở trong và ngoài nước.

Ứng viên đã sử dụng hiệu quả và an toàn các phương tiện dạy học, trang thiết bị dạy học, có phương pháp dạy học hiệu quả, phù hợp với nội dung môn học; giảng dạy tốt.

Ứng viên có khả năng nghiên cứu khoa học tốt; đã ứng dụng những tiến bộ khoa học kỹ thuật, công nghệ vào giảng dạy và các công việc được giao.

Ứng viên có khả năng ứng dụng công nghệ thông tin và sử dụng ngoại ngữ trong thực hiện các nhiệm vụ của giảng viên và nghiên cứu khoa học.

c) Về nhiệm vụ của giảng viên:

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn	Số đồ án, khóa luận tốt nghệ ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/Số giờ quy đổi/Số giờ định mức ^(*)
		Chính	Phụ			ĐH	SDH	
1	2015-2016				2	165		165/333/270
2	2016-2017				17	407		407/1223/270
3	2017-2018				29	443	105	548/1518/230
03 năm học cuối								

4	2018-2019				25	270	30	300/840/230
5	2019-2020			1	18	360	75	435/708/230
6	2020-2021			1	17	300		300/680/230

(*) - 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.

- Từ ngày 11/9/2020 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc của giảng viên cơ sở giáo dục đại học ban hành kèm theo Thông tư số 20/2020/TT-BGDĐT ngày 27/7/2020 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT; định mức giờ chuẩn giảng dạy theo quy định của thủ trưởng cơ sở giáo dục đại học, trong đó định mức của giảng viên thỉnh giảng được tính trên cơ sở định mức của giảng viên cơ hữu.

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: Hoa Kỳ năm 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: Tiếng Anh

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): Trường Đại học Kỹ thuật Công nghiệp Thái Nguyên, Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Vietnam

d) Đối tượng khác ☐; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

4. Hướng dẫn NCS, HVCH/CK2/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	Trần Thanh An		X	X		03/2019 đến 10/2019	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	30/10/2019
2	Tạ Thị Chinh		X	X		04/2019 đến 04/2020	Trường Đại học bách Khoa Hà Nội	28/12/2020

Ghi chú: Ứng viên chức danh GS chỉ kê khai thông tin về hướng dẫn 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 GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Điều khiển mờ và mạng nơ-ron. Tập 1: Cơ sở hệ mờ và mạng nơ-ron.	GT	Nhà xuất bản Bách Khoa Hà Nội, năm 2021	2	CB	(Trang 9 đến 58, trang 67 đến 234.)	Giấy xác nhận ngày 21/7/2021 của Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.
2	Điều khiển học lập.	GT	Nhà xuất bản Bách Khoa Hà Nội, năm 2021	3	VC	(Trang 101 đến 127.)	Giấy xác nhận ngày 21/7/2021 của Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội.

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, mà ứng viên là chủ biên sau PGS/TS: 1 ([1])

Lưu ý:

- Chi 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 và ứng dụng mạng nơ-ron động học hồi qui trong nhận dạng và điều khiển	CN	T2016-PC-094, cấp Cơ sở	1/8/2016 đến 30/7/2017	9/6/2017. Kết quả: Xuất sắc	
2	Nghiên cứu các phương pháp điều khiển hệ thiếu cơ cấu chấp hành có ràng buộc đầu vào và ứng dụng điều khiển xe hai bánh tự cân bằng.	CN	T2017-TT-004, cấp Cơ sở	1/11/2017 đến 30/10/2018	26/10/2018. Kết quả: Xuất sắc.	

- 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, báo cáo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế):

7.1.a. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố:

[illegible]

4	A new training procedure for a class of recurrent neural networks	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Đại học Thái Nguyên.	- ACI		127, 13, 43-46.	08/2014
5	Design and manufacture a robot arm control system for education and training purposes using Arduino UNO	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Đại học Thái Nguyên.	- ACI		139, 9, 163-167	08/2015
6	Design a fuzzy controller for a magnetic levitation sysem in the laboratory	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Đại học Thái Nguyên.	- ACI		139, 9, 201-205	08/2015
7	An Arduino based PID fuzzy controller for a robot arm	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Đại học Thái Nguyên.	- ACI		151, 6, 179-185	06/2016
8	Tổng quan về những ứng dụng của mạng nơ-ron trong điều khiển	1	Có	Tạp chí Nghiên cứu Khoa học và Công nghệ Quân sự			Số đặc san, 07/2016. 3 – 10	07/2016

9	Neural network based temperature predictor for slabs in continuous reheating furnaces	3	Có	Regional Conference on Electrical and Electronics Engineering, Hanoi, November 2016, Vietnam.			120-123	11/2016
10	Settling time assignment with PID	2	Có	Vietnam Journal of Science and Technology, VAST	- ACI	1	55, 3, 357-367	06/2017
11	Advanced control methods for two-wheeled mobile robots.	3	Không	Proceedings of the International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), Ho Chi Minh, Vietnam, July 2017	- Scopus	2	344-348	07/2017
12	Dynamic programming based control for perturbed discrete time nonlinear systems.	3	Không	Proceedings of the International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), Ho Chi Minh, Vietnam, July 2017	- Scopus		319-324	07/2017
13	A supervisory controlled system for beer recovery from surplus yeast process.	4	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Đại học Thái Nguyên.	- ACI		178, 2, 61 – 66.	03/2018

14	PID adaptive tuning with the principle of receding horizon	3	Có	International Conference on Engineering Research and Applications, 1-2/12/2018, Thainguyen, Vietnam (Part of the Lecture Notes in Networks and Systems book series, volume 63)	- Scopus		497 - 503	12/2018
15	Overshoot and settling time assignment with pid for first-order and second-order systems	2	Có	IET Control Theory and Applications.	ISI, Q1 - SCIE IF: 3.343	14	12, 17, 2407 – 2416.	09/2018
16	Adaptive neuro-fuzzy inference system based path planning for excavator arm.	3	Không	Journal of Robotics	ISI, Q2, H-index = 14, SJR = 0.3. CiteScore= 2.4. - ESCI	6	2018 1-7	12/2018
17	Một số phương pháp điều khiển hệ cơ có mô hình Euler-Lagrange bất định.	2	Không	Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về Động lực học và Điều khiển, Đà Nẵng, 19-20/7/2019.			93 – 97	07/2019

18	Điều khiển xe hai bánh tự cân bằng mô hình bất định dựa trên phương pháp quy hoạch động thích nghi.	5	Có	Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về Động lực học và Điều khiển, Đà Nẵng, 19-20/7/2019.			140 – 146.	07/2019
19	Nâng cao chất lượng hệ thống nhận dạng cử chỉ tay sử dụng mạng tích chập với học chuyển đổi	3	Có	Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về Động lực học và Điều khiển, Đà Nẵng, 19-20/7/2019.			147 – 151.	07/2019
20	Nhận dạng hệ thống tuyến tính sử dụng mạng nơ ron.	2	Có	Tuyển tập hội nghị về điều khiển và tự động hóa (VCCA-2019), 6-7/9/2019, Hà Nội, Việt Nam.			1 – 5	09/2019
21	PID adaptive tuning with sliding mode control	3	Có	Tạp chí Nghiên cứu Khoa học và Công nghệ Quân sự.			Đặc san, 10-2019, 68 – 73.	10/2019

22	Neural network based model reference control for electric heating furnace with input saturation.	2	Có	2019 First International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics, Bangkok, Thailand. 16-18/1/2019.	- Scopus	3	111 - 114	01/2019
23	Design a temperature control system using Halogen lamp.	5	Có	International Conference on Engineering Research and Applications, 1-2/12/2019, Thainguayen, Vietnam (Part of the Lecture Notes in Networks and Systems book series, volume 104)	- Scopus		215 – 219	12/2019
24	Adaptive hierarchical sliding mode control using neural network for uncertain 2D overhead crane.	6	Không	International Journal of Dynamics and Control.	Q2, H-index = 20, SJR = 0.39 - Scopus	3	7, 996–1004	03/2019

25	Control of two-wheeled inverted pendulum robot using robust PI and LQR controllers.	6	Có	Tạp chí Nghiên cứu Khoa học và Công nghệ Quân sự.			66A, 1 – 15	05/2020
26	Một số giải pháp cài đặt đơn giản cho thuật toán điều khiển tối ưu thích nghi.	3	Không	Tạp chí Nghiên cứu Khoa học và Công nghệ Quân sự.			10, 19 – 29	10/2020
27	Overshoot and settling time assignment for second-order systems with time delay	2	Có	International Conference on Engineering Research and Applications, 1-2/12/2020, Thainguyen, Vietnam (Part of the Lecture Notes in Networks and Systems book series, volume 178)	- Scopus		658 - 664	12/2020
28	Fixed-time network localization based on bearing measurements.	4	Có	Proceeding of American Control Conference, 1-3/7/2020, Denver, CO, USA.			903 – 908	07/2020

29	Comments on Design of controllers with arbitrary convergence time.	3	Có	Automatica	ISI, Q1, CiteScore= 11.8, H-index = 277. SJR = 3.13 - SCIE IF: 5.944	2	122 1	12/2020
30	Observer based controllers for two-wheeled inverted robots with unknown input disturbance and model uncertainty	3	Có	Journal of Control Science and Engineering	ISI, Q3, SJR=0.21, H-index = 18, CiteScore= 1.9 - ESCI	1	2020, 1 – 12	07/2020
31	Control of TWIR using LQR controller and compound disturbance observer.	9	Có	2021 Second International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics, Bangkok, Thailand, 20-22/1/2021			1 – 4	01/2021
32	Coordination of multi-agent systems with arbitrary convergence time	5	Không	IET Control Theory & Applications	ISI, Q1 - SCIE IF: 3.343		15, 6, 7088-7093	02/2021

33	Recurrent neural network-based path planning for an excavator arm under varying environment.	3	Không	Engineering, Technology and Applied Science Research	ISI - ESCI		11, 3, 7088-7093	06/2021
34	An intelligent parameter determination approach in iterative learning control	2	Có	European Journal of Control	ISI, Q1 - SCIE IF: 2.395		61, 91-100	09/2021
35	Adaptive control for nonlinear non-autonomous systems with unknown input disturbance.	2	Có	International Journal of Control	ISI, Q2 - SCIE IF: 2.888		1-11	09/2021

- Trong đó, số lượng và thứ tự 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: 5 ([15] [29] [30] [34] [35])

7.1.b. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố (*Dành cho các chuyên ngành thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự được quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg*)

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	Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố

--

Không có

- Trong đó, số lượng và thứ tự bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà UV là tác giả chính sau PGS/TS:

7.2. Bằng 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, số bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

7.3. 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 huấn luyện, thi đấu TDTT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
Không có					

- Trong đó, số tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình/dự án/đề tài 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, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò UV (Chủ trì/ Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi Chú
Không có						

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 (UV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng): Không

- Giờ giảng dạy

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

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

- 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: Không

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

- Không đủ số CTKH là tác giả chính sau khi được bổ nhiệm PGS hoặc được cấp bằng TS:

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

Đề xuất sách CKUT/chương sách của NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính 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 CKUT/chương sách NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc UV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định: Không

Chú ý: Đối với các chuyên ngành bí mật nhà nước thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự, các tiêu chuẩn không đủ về hướng dẫn, đề tài khoa học và công trình khoa học sẽ được bù bằng điểm từ các bài báo khoa học theo quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg.

d) Biên soạn sách phục vụ đào tạo (đối với ứng viên GS)

- Không đủ điểm biên soạn sách phục vụ đào tạo:

- Không đủ điểm biên soạn giáo trình và sách chuyên khảo:

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 29 tháng 10 năm 2021

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)

