Mẫu số 01

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 và tự động hóa

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Ngọc Sơn

2. Ngày tháng năm sinh: 20/07/1987; Nam ☑; Nữ ☐; Quốc tịch: Việt Nam;

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 Đức Phong, Huyện Mộ Đức, Tỉnh Quảng Ngãi

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): KDC 33, Thôn Văn Hà, Xã Đức Phong, Huyện Mộ Đức, Tỉnh Quảng Ngãi

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Khoa Công nghệ Điện tử, tòa nhà X.8, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh, số 12 đường Nguyễn Văn Bảo phường 4, quận Gò Vấp, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0976645726 ;

E-mail: nguyenngocson@iuh.edu.vn

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

Từ tháng, năm 06,2010 đến tháng, năm 05,2016: Giảng viên, Khoa Công Nghệ Điện tử tại Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM

Từ tháng, năm 05,2016 đến tháng, năm 08,2019: Trưởng Bộ môn Điện tử cơ sở, Khoa Công Nghệ Điện tử tại Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM

Từ tháng, năm 07,2018 đến tháng, năm 10,2021: Phó Trưởng Khoa tại Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM

Từ tháng, năm 08,2019 đến tháng, năm 12,2020: Trưởng Bộ môn Điện tử tự động, Khoa Công Nghệ Điện tử tại Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM

Chức vụ: Hiện nay: Phó Trưởng Khoa; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Khoa

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Công nghiệp Thành Phố Hồ Chí Minh

Địa chỉ cơ quan: Số 12 đường Nguyễn Văn Bảo phường 4, quận Gò Vấp, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: 0838940390

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. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 12 tháng 04 năm 2010, số văn bằng: 00430/20KH2/2005, ngành: Điện-Điện tử, chuyên ngành: Tự động hóa; Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Đại học Quốc gia Thành phố Hồ Chí Minh – Trường Đại học Bách Khoa, Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam
- Được cấp bằng ThS [4] ngày 11 tháng 04 năm 2012, số văn bằng: 00596/27KH2/2011, ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa,
chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa; Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Đại học Quốc gia Thành phố Hồ Chí Minh – Trường Đại học Bách Khoa, Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam
- Được cấp bằng TS [5] ngày 31 tháng 01 năm 2018, số văn bằng: QH01201700017, ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa,
chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa; Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Đại học Quốc gia Thành phố Hồ Chí Minh – Trường Đại học Bách Khoa, Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam

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 Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh

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:

- Phát triển các giải thuật tối ưu (Optimization Algorithms - OA) áp dụng ước lượng thông số mô hình;

- Phát triển hệ thống thông minh lai (HIS – Hybrid Intelligent Systems) áp dụng nhận dạng và điều khiển hệ phi tuyến;

- Phát triển các giải thuật điều khiển nâng cao áp dụng nhận dạng và điều khiển Robot;

- Phát triển sản phẩm ứng dụng tích hợp IoT và AI.

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 1 đề tài NCKH cấp Bộ; 2 đề tài NCKH cấp Cơ sở; 2 đề tài NCKH cấp Khác;
- Đã công bố (số lượng) 32 bài báo khoa học, trong đó 21 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 3, trong đó 3 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
1	Danh hiệu chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2016
2	Danh hiệu nhà giáo trẻ tiêu biểu Thành phố Hồ Chí Minh	Ban chấp hành Thành Đoàn Thành phố Hồ Chí Minh	2015
3	Bằng khen cấp Bộ Công Thương	Bộ Công Thương	2016
4	Danh hiệu chiến sĩ thi đua cấp Bộ Công Thương	Bộ Công Thương	2017
5	Giấy khen nhóm nghiên cứu Insys- Hệ thống thông minh (ứng viên là trưởng nhóm) đã có thành tích tham gia hoạt động nghiên cứu giai đoạn 2018-2020	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2021

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:

Ứng viên tự đánh giá đã đáp ứng đầy đủ tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo trong đào tạo và nghiên cứu khoa học. Trong đào tạo, ứng viên tích cực đổi mới hoạt động dạy học, tích cực trong các hoạt động chuyên môn, hoạt động kiểm định và xây dựng các phòng thí nghiệm của đơn vị, tham gia xây dựng và phát triển chương trình đào tạo đại học, thạc sĩ, tiến sĩ, hướng dẫn thành công nhiều sinh viên đại học, cao học. Trong nghiên cứu, ứng viên có các bài báo công bố trên các tạp chí quốc tế uy tín, đã chủ nhiệm đề tài nghiên cứu khoa học các cấp, tích cực tham gia phản biện cho các tạp chí uy tín trong và ngoài nước. Ngoài ra, bản thân luôn phấn đấu,

không ngừng học hỏi, và chấp hành tốt các quy định pháp luật của nhà nước.

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

- Tổng số 11 năm.
- Khai cụ thể ít nhất 06 năm học, trong đó có 03 năm học cuối liên tục tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ (ứng viên GS chỉ khai 3 năm cuối liên tục sau khi được công nhận PGS):

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn	Số đồ án, khóa luận tốt nghiệp 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**	**SĐH**	
1	2015-2016					11.5	151	151/285.5/210
2	2016-2017					14	258.5	258.5/340/134.4
3	2017-2018					270	90	360/423.5/260.4
03 năm học cuối								
4	2018-2019					242		242/303/190.4
5	2019-2020				12	101.5	156.5	258/289/190.4
6	2020-2021			2	14.2	97	208.5	305.5/345/190.4

(*) - 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: năm

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): TOEIC 640 (25/01/2018)

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	Phạm Văn Hữu Thiện		X	X		07/2020 đến 01/2021	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	29/04/2021

2	Trần Xuân Bách		X	X		07/2020 đến 01/2021	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	29/04/2021

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 GDĐH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Lecture Notes in Electrical Engineering book series	TK	Springer (index Scopus), năm 2016	2	VC	(Vol.371, pp.399-409, Chapter)	
2	Lecture Notes in Electrical Engineering book series	TK	Springer (index Scopus), năm 2016	3	VC	(Vol. 371, pp.311-425, Chapter)	
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
3	Advances in Intelligent Systems and Computing	TK	Springer, năm 2021	4	VC	(Vol.1284, Chapter)	

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: 0 ()

Lưu ý:

- 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
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Điều khiển vị trí tay máy bắp thịt nhân tạo dùng mạng nơ rôn và giải thuật tiến hóa vi sai	CN	IUH. KDT18/15, Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM, cấp Cơ sở	25/11/2015 đến 01/01/2017	11/05/2017, theo quyết định số 1867/QĐ-ĐHCN / Tốt
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
2	Nghiên cứu ứng dụng trí tuệ nhân tạo (Artificial intelligence) cho bài toán nhận dạng và áp dụng cho hệ cơ Piezo-Actuator	CN	13/2018/ HĐ-KHCN-VƯ, Cấp tỉnh; Tổ chức chủ trì: Trung tâm phát triển KH&CN trẻ, cấp Bộ	20/07/2018 đến 14/05/2019	14/05/2019 theo quyết định số 22/QĐ-KHCN/ Xuất sắc
3	Nghiên cứu xây dựng mô hình thực hành IoT – đáp ứng công nghiệp 4.0 áp dụng giảng dạy sinh viên hệ Đại học	CN	192.ĐT.03, Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM, cấp Cơ sở	18/01/2019 đến 24/06/2020	16/7/2020, theo quyết định số 761/QĐ-ĐHCN/ Tốt

4	Nhận dạng và điều khiển các hệ cơ phi tuyến đa biến MIMO ứng dụng mô hình nâng cao mờ / nơ-rôn MIMO NARX được tối ưu bằng các thuật toán tính toán mềm.	TK	107.01-2018.10, NAFOSTED, cấp Khác	20/11/2018 đến 15/10/2020	Biên bản nghiệm thu và thanh lý ký ngày 15/10/2020 của Quỹ NAFOSTED/ Đạt	
5	Ước lượng tham số và điều khiển các cơ cấu chấp hành dùng hệ thống thông minh lai	CN	107.01-2018.318, NAFOSTED, cấp Khác	22/04/2019 đến 04/03/2021	Biên bản nghiệm thu và thanh lý số 26/BB-ĐHCN ký ngày 04/03/2021 cấp cơ sở; Biên bản họp đánh giá cấp Nafosted ngày 28/05/2021.	

- 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:

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	Tháng, năm công bố
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	Inverse kinematics solution for robot manipulator based on adaptive MIMO neural network model optimized by hybrid differential evolution algorithm	3	Có	2014 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics		13	15075556	12/2014
2	Adaptive backstepping self-balancing control of a two-wheel electric scooter	2	Có	International Journal of Advanced Robotic Systems	Q2 - SCIE ***IF: 1.652***	25	11.10 (2014)	10/2014

3	Swing up and balancing implementation for the Pendubot using advanced sliding mode control	3	Không	2015 International Conference on Electrical, Automation and Mechanical Engineering		5	389-392	06/2015
4	Implementation supervisory controller for hybrid wind microgrid system using adaptive neural MIMO model	3	Không	Science and Technology Development Journal			18.3 65-75	08/2015
5	Adaptive displacement online control of shape memory alloys actuator based on neural networks and hybrid differential evolution algorithm	2	Có	Neurocomputing	Q1 - SCIE ***IF: 5.719***	16	166 464-474	10/2015

6	Parameter Estimation of Dynamic Chaotic System Using Advanced Differential Evolution Algorithm	2	Có	Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về Điều khiển và Tự động hoá			10.15625/vap.2015.0 664-670	12/2015
7	Robot manipulator identification based on adaptive multiple-input and multiple-output neural model optimized by advanced differential evolution algorithm	3	Có	International Journal of Advanced Robotic Systems	Q2 - SCIE ***IF: 1.652***	13	14.1	12/2016
8	Identification of 2-DOF pneumatic artificial muscle system with multilayer fuzzy logic and differential evolution algorithm	3	Không	IEEE Conference on Industrial Electronics and Applications, ISBN:978-1-5090-6161-7		3	1261-1266	06/2017

9	A novel adaptive feed-forward-PID controller of a SCARA parallel robot using pneumatic artificial muscle actuator based on neural network and modified differential evolution algorithm.	3	Có	Robotics and Autonomous Systems	Q1 - SCIE ***IF: 3.12***	41	96 65-80	10/2017
10	Adaptive evolutionary neural control of perturbed nonlinear serial PAM robot	3	Không	Neurocomputing	Q1 - SCIE ***IF: 5.719***	4	267 525-544	12/2017
11	A neural differential evolution identification approach to nonlinear systems and modelling of shape memory alloy actuator	3	Có	Asian Journal of Control	Q2 - SCIE ***IF: 3.452***	6	20.1 57-70	01/2018

12	Adaptive neural model optimized by modified differential evolution for identifying 5-DOF robot manipulator dynamic system	3	Có	Soft Computing	Q2 - SCIE ***IF: 3.643***	8	22.3 979-988	02/2018
13	Adaptive neural compliant force-position control of serial PAM robot	3	Không	Journal of Intelligent & Robotic Systems	Q1 - SCIE ***IF: 2.646***	14	89.3 351-369	03/2018
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
14	New approach of sliding mode control for nonlinear uncertain pneumatic artificial muscle manipulator enhanced with adaptive fuzzy estimator	3	Không	International Journal of Advanced Robotic Systems	Q2 - SCIE ***IF: 1.652***	7	15.3	05/2018

15	Parameter identification using adaptive differential evolution algorithm applied to robust control of uncertain nonlinear systems	4	Không	Applied Soft Computing	Q1 - SCIE ***IF: 6.725***	18	71 672-684	10/2018
16	Adaptive fuzzy sliding mode control for nonlinear uncertain SISO system optimized by differential evolution algorithm	3	Không	International Journal of Fuzzy Systems	Q1 - SCIE ***IF: 4.673***	2	21.3 755-768.	04/2019
17	Black-box modeling of nonlinear system using evolutionary neural NARX model	3	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering	Q2 - Scopus	1	9.3: 1861	06/2019

18	Uncertain nonlinear system control using hybrid fuzzy LQR-sliding mode technique optimized with evolutionary algorithm	3	Có	Engineering Computations	Q2 - SCIE ***IF: 1.593***	1	36.6 1893-1912	08/2019
19	Hysteresis Identification of Piezoelectric Actuator Using Neural Network Trained By Jaya Algorithm	4	Có	In 2019 International Symposium on Electrical and Electronics Engineering		1	172-176	10/2019
20	Parameters identification of Bouc–Wen hysteresis model for piezoelectric actuators using hybrid adaptive differential evolution and Jaya algorithm	3	Có	Engineering Applications of Artificial Intelligence	Q1 - SCIE ***IF: 6.212***	16	87, 103317	01/2020

21	Parameters extraction of solar cells using modified JAYA algorithm	2	Có	Optik	Q2 - SCIE ***IF: 2.443***	17	203, 164034	02/2020
22	Inverse–adaptive multilayer T–S fuzzy controller for uncertain nonlinear system optimized by differential evolution algorithm	3	Không	Soft Computing	Q2 - SCIE ***IF: 3.643***	1	24 14073–14089	02/2020
23	Thiết kế mô hình thí nghiệm IoT ứng dụng giảng dạy bậc Đại học	3	Có	Tạp chí khoa học và công nghệ IUH			45, 03	12/2020
24	Modified Feedback Error Learning Control of Shape Memory Alloys Actuator using Evolutionary Neural Network	4	Có	Chuyên san kỹ thuật điều khiển và tự động hóa			1, 1	10/2020

25	Level Control of Quadruple Tank System Based on Adaptive Inverse Evolutionary Neural Controller	1	Có	International Journal of Control, Automation and Systems	Q2 - SCIE ***IF: 3.314***	2	18, 9, 2386-2397.	09/2020
26	Uncertain nonlinear system identification using Jaya-based adaptive neural network	3	Có	Soft Computing	Q2 - SCIE ***IF: 3.643***	3	24 17123-17132	11/2020
27	Parallel Multi-Population Technique for Meta-Heuristic Algorithms on Multi Core Processor	4	Không	2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, IEEE			489-494	12/2020

28	Adaptive MIMO Fuzzy Controller for Double Coupled Tank System optimizing by Jaya Algorithm	3	Không	In 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development IEEE			495-499	12/2020
29	Adaptive inverse multilayer fuzzy control for uncertain nonlinear system optimizing with differential evolution algorithm	3	Không	Applied Intelligence	Q2 - SCIE ***IF: 5.086***	2	51, 1, 527-548	01/2021
30	Multi-View Digital Mam-mography Mass Classification: A Convolutional Neural Network Model Approach	4	Không	International Symposium on Electrical and Electronics Engineering IEEE			133-138	05/2021

31	Adaptive neural sliding mode control for two wheel self balancing robot	4	Không	International Journal of Dynamics and Control	Q2 - Scopus		10.1007/s40435-021-0	06/2021
32	Hysteresis compensation and adaptive control based evolutionary neural networks for piezoelectric actuator	3	Có	International Journal of Intelligent Systems	Q1 - SCIE ***IF: 8.709***		36, 10, 5472-5492	06/2021

- Trong đó, số lượng và thứ tự bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế uy tín mà ƯV là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS: 7 ([17] [18] [20] [21] [25] [26] [32])

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 ƯV 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
1	Tổ soạn thảo chương trình đào tạo bậc đại học ngành IoT và Trí tuệ nhân tạo ứng dụng	Tham gia	1623/QĐ-ĐHCN ngày 09/09/2019	Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM	1025/QĐ-ĐHCN ngày 26/08/2020	Không
2	Tổ soạn thảo chương trình đào tạo bậc đại học ngành Công nghệ kỹ thuật máy tính hệ CLC	Tham gia	200/QĐ-ĐHCN ngày 05/02/2021	Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM	592/QĐ-ĐHCN ngày 27/04/2021	Không
3	Tổ soạn thảo chương trình trình đào tạo thạc sĩ ngành Kỹ thuật điện tử	Tham gia	2476/QĐ-ĐHCN ngày 07/11/2018	Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM	1067/QĐ-ĐHCN ngày 03/06/2019	Không

4	Tổ soạn thảo chương trình đào tạo bậc tiến sĩ ngành kỹ thuật điện tử	Tham gia	975/QĐ-ĐHCN ngày 12/08/2020	Trường Đại học Công nghiệp Tp.HCM	1543/QĐ-ĐHCN ngày 11/11/2020	Đang chờ Bộ Giáo dục và Đào tạo ban hành

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 (ƯV PGS), còn 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 (ƯV 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 (ƯV 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 (ƯV 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 (ƯV 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 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 ƯV 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 ƯV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định:

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.

Tỉnh Quảng Ngãi , ngày 28 tháng 10 năm 2021

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)