

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:.....



(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 hóa; Chuyên ngành: Điều khiển học kỹ thuật

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Trọng Thắng

2. Ngày tháng năm sinh: 30/06/1982; 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: An Tiên, An Lão, Hải Phòng

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Số 8/75/132 An Đà, Đằng Giang, Ngô Quyền, Hải Phòng

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Số 8/75/132 An Đà, Đằng Giang, Ngô Quyền, Hải Phòng

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0388468555;

E-mail: nguyentrongthang@tlu.edu.vn

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

Từ tháng, năm 02,2006 đến tháng, năm 10,2015: Giảng viên Khoa Điện-Điện tử tại Trường Đại học Dân lập Hải Phòng

Từ tháng, năm 10,2015 đến tháng, năm 08,2018: Chủ nhiệm bộ môn Điện tự động công nghiệp tại Trường Đại học Dân lập Hải Phòng

Từ tháng, năm 08,2018 đến tháng, năm 09,2018: Phó trưởng khoa Điện-Điện tử, Chủ nhiệm BM Điện tự động CN tại Trường Đại học Dân lập Hải Phòng

Từ tháng, năm 09,2018 đến tháng, năm 04,2019: Giảng viên tại Trường Đại học Thủy lợi

Từ tháng, năm 05,2019 đến tháng, năm 09,2019: Giảng viên tại Trường Đại học Hàng Hải Việt Nam

Từ tháng, năm 09,2019 đến tháng, năm 02,2021: Giảng viên tại Trường Đại học Thủy lợi

Từ tháng, năm 03,2021 đến tháng, năm 07,2021: Phó trưởng Bộ môn Kỹ thuật ĐK&TĐH tại Trường Đại học Thủy lợi

Chức vụ: Hiện nay: Phó trưởng Bộ môn; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó trưởng khoa

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Thủy lợi

Địa chỉ cơ quan: 175 Tây Sơn, Đống Đa, Hà Nội

Điện thoại cơ quan:

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): không

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 15 tháng 05 năm 2005, số văn bằng: C618936, ngành: Điện, chuyên ngành: Điều khiển tự động; Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Bách khoa Hà Nội

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 31 tháng 12 năm 2009, số văn bằng: 001232, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Tự động hóa; Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Hàng hải Việt Nam

- Được cấp bằng TS [5] ngày 06 tháng 11 năm 2014, số văn bằng: 003640, ngành: Kỹ thuật Điều khiển và tự động hóa,

chuyên ngành: Tự động hóa; Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Giao thông vận tải

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 HDGS cơ sở: Trường Đại học Thủy lợi

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

1. Điều khiển robot và các hệ thống chuyển động.

2. Điều khiển các hệ thống phát điện và động cơ điện.

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;

- Đã công bố (số lượng) 28 bài báo khoa học, trong đó 25 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 1, trong đó 1 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huân 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. Ký luật (hình thức từ khiếu trách trở lên, cấp ra quyết định, số quyết định và thời hạn hiệu lực của quyết định):

TT	Tên ký 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:

Tôi là một nhà giáo có quá trình giảng dạy đại học liên tục từ năm 2006, giảng dạy sau đại học từ năm 2017 (hướng dẫn, chấm luận văn và luận án học cho viên cao học và nghiên cứu sinh) với khối lượng giảng dạy hàng năm luôn vượt định mức.

Tôi đã tham gia phát triển và quản lý chương trình đào tạo đại học chuyên ngành Điện tự động công nghiệp, Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa. Đã hướng dẫn tốt nghiệp đại học cho nhiều sinh viên đạt kết quả tốt, đã hướng dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học và tham gia cuộc thi Robocon. Trong quá trình công tác, tôi luôn có ý thức phấn đấu nâng cao trình độ chuyên môn, nghiệp vụ sư phạm, trình độ tin học và tìm tòi khai thác những vấn đề mới, hiệu quả và thiết thực. Ngoài kiến thức chuyên môn, tôi cũng thường xuyên tự giáo dục, rèn luyện tư cách đạo đức và năng lực của bản thân.

Tôi đã chủ trì và tham gia thực hiện các đề tài nghiên cứu khoa học các cấp, đóng góp thiết thực cho sự nghiệp phát triển của ngành. Tôi cũng đã tham gia phản biện nhiều tạp chí quốc tế uy tín (SCI, Q1) của chuyên ngành như: IEEE Transactions on Power Systems, IEEE Transactions on Industrial Electronics, IEEE ACCESS, IEEE Transactions on Energy Conversion, IET Renewable Power Generation. Vì vậy, tôi nhận thấy mình đã đáp ứng đủ các điều kiện, tiêu chuẩn của một nhà giáo.

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

- Tổng số 15 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					304		304/304/270
2	2016-2017					360		360/360/270
3	2017-2018					270		270/270/270
03 năm học cuối								
4	2018-2019					315		315/378/270
5	2019-2020					495		495/594/270
6	2020-1021					405		405/486/270

(*) - 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-BGDDT ngày 28/11/2008, được sửa đổi bổ sung bởi Thông tư số 36/2010/TT-BGDDT ngày 15/12/2010 và Thông tư số 18/2012/TT-BGDDT 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-BGDDT 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-BGDDT 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: - Đáp ứng theo yêu cầu tại Điều 2, Mục 5.a của quyết định số 37/2018/QĐ-TTg của thủ tướng chính phủ: Đọc hiểu được bài báo và các tài liệu chuyên môn; viết được các bài báo chuyên môn (đã có minh chứng viết độc lập bài báo quốc tế uy tín); trình bày thảo luận (nghe, nói) chuyên môn bằng tiếng Anh (Có minh chứng đã độc lập trình báo cáo khoa học tại hội nghị quốc tế và độc lập làm trưởng tiểu ban điều khiển hội nghị khoa học quốc tế). - Đáp ứng theo yêu cầu tại Điều 2, Mục 5.đ của quyết định số 37/2018/QĐ-TTg của thủ tướng chính phủ: Đạt trình độ B2 (4/6) theo khung năng lực ngoại ngữ 6 bậc dùng cho

Việt Nam.

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): B2

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	Nguyễn Văn Kiên		X	X		10/2018 đến 04/2019	Trường Đại học Hàng hai Việt Nam	01/08/2019
2	Nguyễn Trọng Phú		X	X		09/2019 đến 05/2021	Trường Đại học Hàng hai Việt Nam	Đã BV, chưa cấp bằng

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	Phản 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	Nguyên lý Hoạt động của máy điện	GT	NXB Xây Dựng, năm 2016	2	VC	(Đồng biên soạn toàn bộ sách)	1016/QĐ-HT

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; phản 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	Xây dựng một số mô hình thí nghiệm ngành điện công nghiệp	CN	09/2009/QĐ-HT, cấp Cơ sở	01/02/2009 đến 30/08/2009	30/11/2009	
2	Nghiên cứu, xây dựng hệ thống kết nối BUS điều khiển đa kênh	CN	15/2010/QĐ-HT, cấp Cơ sở	15/03/2010 đến 20/12/2010	14/12/2011	

Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ						
3	Nghiên cứu thiết kế, chế tạo máy cắt CNC 3 trục và thử nghiệm trong chế tác sản phẩm mĩ nghệ	PCN		DT.CN.2014.688, cấp Bộ	01/11/2014 đến 30/05/2016	24/11/2016

- 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, 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	Phân tích các hệ thống phát điện đồng trục trên tàu thủy và đề xuất cấu trúc sử dụng máy điện tử bô nguồn kép	2	Có	Giao thông vận tải (ISSN:0866-7012)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		12 40- 43	10/2012

2	Calculating the angular speed of the doubly-fed induction machine rotor to maximize the energy conversion efficiency in shaft generators on shipboards	2	Có	Hội nghị Cơ điện tử toàn quốc (ISBN:978-604-62-0753-5)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		6 60-66	12/2012
3	Máy phát điện dị bộ nguồn kép không chổi than	3	Có	Khoa học Công nghệ hàng hải (ISSN:1859-316X)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		36 36-39	11/2013
4	The Controller of DFIG Power Fed into the Grid Basing on the Rotor Similar Signal Method	4	Có	Applied Mechanics and Materials (ISSN:1660-9336)	ISI(ISTP) - ISI	2	416 245-249	08/2013

5	Excitation Control System of DFIG Connected to the Grid on the Basis of Similar Signals from Rotor	3	Có	Mechatronics and Automation (ICMA), 2013 IEEE International Conference on (ISBN:978-1-4673-5560-5)	ISI(ISTP) - Scopus	6	10 738-742	08/2013
---	--	---	----	--	--------------------	---	------------	---------

Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ

6	Neural network structures for identification of nonlinear dynamic robotic manipulator	2	Không	Mechatronics and Automation (ICMA), 2014 IEEE International Conference on (ISBN:978-1-4799-3977-0)	ISI(ISTP) - Scopus	5	11 1575-1580	08/2014
7	The quadrotor MAV system using PID control	3	Không	Mechatronics and Automation (ICMA), 2015 IEEE International Conference on (ISBN:978-1-4799-7096-4)	ISI(ISTP) - Scopus	55	12 506-510	08/2015
8	Sliding Surface in Consensus Problem of Multi-Agent Rigid Manipulators with Neural Network Controller	2	Có	Energies (ISSN: 1996-1073)	Q2, CiteScore=4.7 SCIE IF: 3.004	6	10, 12, 1-15	12/2017

9	The Control Structure for DC Motor based on the Flatness Control	1	C6	International Journal of Power Electronics and Drive System (ISSN: 2088-8694)	Q2, CiteScore=3.1 Scopus	11	8, 4, 1814-1821	12/2017
10	The Multitasking System of Swarm Robot based on Null-Space-Behavioral Control Combined with Fuzzy Logic	2	C6	Micromachines (ISSN: 2072-666X)	Q2, CiteScore=3.9 SCIE IF: 2.8	2	11, 3, 1-11	12/2017
11	Adaptive Controller of the Major Functions for Controlling a Drive System with Elastic Couplings	2	C6	Energies (ISSN: 1996-1073)	Q2, CiteScore=4.7 SCIE IF: 3.004	2	11, 3, 1-11	03/2018
12	The Neural Network-Based Control System of Direct Current Motor Driver	1	C6	International Journal of Electrical and Computer Engineering (ISSN: 2088-8708)	Q2, CiteScore=2.7 Scopus	9	9, 2, 1445-1452	12/2018

13	New binary particle swarm optimization on dummy sequence insertion method for nonlinear reduction in optical direct-detection orthogonal frequency division multiplexing system	2	Không	Journal of Optics (ISSN:0972-8821)	SCOPUS, Q4, CiteScore=1.3 ESCI	1	48, 1, 36-42	01/2019
14	The Multilevel Inverter with Clamped-Diode	1	Có	Indonesian Journal of Electrical Engineering and Computer Science (ISSN: 2502-4752)	Q3, CiteScore=2.0 Scopus	2	14, 3, 1189-1195	02/2019
15	The Neural Network-Combined Optimal Control System of Induction Motor	1	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (ISSN: 2088-8708)	Q2, CiteScore=2.7 Scopus	2	9, 4, 2513-2522	03/2019

16	The linear quadratic regular algorithm-based control system of the direct current motor	1	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (ISSN: 2088-8694)	Q2, CiteScore=3.1 Scopus		10, 2, 768-776	03/2019
17	Sliding Mode Control-Based System for the Two-Link Robot Arm	1	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (ISSN: 2088-8708)	Q2, CiteScore=2.7 Scopus	3	9, 4, 2771- 2778	04/2019
18	A Rotor-Sync Signal-Based Control System of a Doubly-Fed Induction Generator in the Shaft Generation of a Ship	1	Có	Processes (ISSN: 2227-9717)	SCOPUS, Q2 - SCIE IF: 2.8	3	7, 4, 1- 16	04/2019

19	Graph-SLAM Based Hardware-in-the-loop-simulation for Unmanned Aerial Vehicles Using Gazebo and PX4 open source	3	Không	Lecture Notes in Computer Science - Springer (ISSN:0302-9743)	Q3, CiteScore=1.8 Scopus	1	11644 1-13	06/2019
20	Vision-Based software-in-the-loop-simulation for Unmanned Aerial Vehicles Using Gazebo and PX4 open source	2	Không	IEEE International Conference on System Science and Engineering (ISBN: 978-1-7281-0525-3)	SCOPUS	1	2019 435-438	07/2019
21	The Sensorless Control System for Controlling the Speed of Direct Current Motor	2	Có	Indonesian Journal of Electrical Engineering and Computer Science (ISSN: 2502-4752)	Q3, CiteScore=2.0 Scopus	1	16, 3, 1171-1178	07/2019

22	The Bilinear Model Predictive Method-Based Motion Control System of an Underactuated Ship with an Uncertain Model in the Disturbance	3	C6	Processes (ISSN: 2227-9717)	SCOPUS, Q2 - SCIE IF: 2.8	4	7, 7, 1-14	07/2019
23	The fuzzy-PID based-pitch angle controller for small-scale wind turbine	3	C6	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (ISSN: 2088-8694)	Q2, CiteScore=3.1 Scopus	3	11, 1, 135-142	03/2020
24	The maximum power point tracking based-control system for small-scale wind turbine using fuzzy logic	3	C6	International Journal of Electrical and Computer Engineering (ISSN: 2088-8708)	Q2, CiteScore=2.7 Scopus	5	10, 6, 5601-5608	08/2020
25	Fractional-Order Sliding Mode Controller for the Two-Link Robot Arm	1	C6	International Journal of Electrical and Computer Engineering (ISSN: 2088-8708)	Q2, CiteScore=2.7 Scopus		10, 6, 5601-5608	12/2020

26	A neural network combined with sliding mode controller for the two-wheel self-balancing robot	3	Có	IAES International Journal of Artificial Intelligence (ISSN: 2252-8938)	Q2, CiteScore=1.6 Scopus		10, 3, 592-601	05/2021
27	The MPPT Algorithm Combined with Pitch Angle Control for the Small-Scale Wind Turbine in a Wide Speed Range	2	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (ISSN: 2088-8694)	Q2, CiteScore=3.1 Scopus		12, 3, 1482-1493	07/2021
28	The power-sharing system of DFIG-based shaft generator connected to a grid of the ship	3	Có	IEEE ACCESS	Q1, CiteScore=4.8 SCIE IF: 3.367		9 109785-109792	08/2021

- 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: 18 ([8] [9] [10] [11] [12] [14] [15] [16] [17] [18] [21] [22] [23] [24] [25] [26] [27] [28])

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 kỹ 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): Đủ

- Giờ giảng dạy

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

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

- 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: Bài báo số 26 (SCOPUS, Q2, tác giả chính): "A neural network combined with sliding mode controller for the two-wheel self-balancing robot"

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 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:

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.

Hải Phòng, ngày 27 tháng 10 năm 2021

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)