

**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: GIÁO SƯ**

**Mã hồ sơ: .....**

Ảnh màu

4x6

(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: Cơ khí; Chuyên ngành: Cơ điện tử

**A. THÔNG TIN CÁ NHÂN**

1. Họ và tên người đăng ký: Chu Anh Mỹ

2. Ngày tháng năm sinh: 10/01/1974; Nam; 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 Thanh Trù, thành phố Vĩnh Yên, tỉnh Vĩnh Phúc

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Học viện Kỹ thuật Quân sự, 236 Hoàng Quốc Việt, Cổ Nhuế 1, Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Viện Công nghệ Mô phỏng, Học viện Kỹ thuật Quân sự, 236 Hoàng Quốc Việt, Hà Nội. Điện thoại nhà riêng: 024 3748 1736; Điện thoại di động: 0912424195; E-mail: [mychuanh@yahoo.com](mailto:mychuanh@yahoo.com) ([myca@lqdtu.edu.vn](mailto:myca@lqdtu.edu.vn))

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

Từ năm 1996 đến năm 2000, giáo viên Bộ môn Cơ học máy, khoa Cơ khí, Học viện KTQS.

Từ năm 2000 đến năm 2005, học ThS và làm NCS tại Học viện Công nghệ châu Á (AIT), Thái Lan.

Từ năm 2005 đến năm 2007, giáo viên Bộ môn cơ điện tử và CTM đặc biệt, khoa Hàng không vũ trụ, Học viện KTQS.

*Ban hành kèm theo Công văn số: 32 /HDGSNN ngày 20/5/2021 của Chủ tịch HDGS nhà nước*

Từ năm 2007 đến năm 2008, Phó CN bộ môn, Bộ môn cơ điện tử và CTM đặc biệt, khoa Hàng không vũ trụ, Học viện KTQS.

Từ năm 2008 đến năm 2012, Chủ nhiệm bộ môn, Bộ môn cơ điện tử và CTM đặc biệt (năm 2009 đổi tên thành Bộ môn Robot đặc biệt và CĐT), khoa Hàng không vũ trụ, Học viện KTQS.

Từ năm 2012 đến năm 2015, Trưởng Trung tâm Công nghệ, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ năm 2015 đến năm 2017, Phó Giám đốc Nhà máy Z117, Tổng cục Công nghiệp Quốc phòng, Bộ Quốc phòng.

Từ năm 2017 đến năm 2018, Phó trưởng phòng, Phòng Kỹ thuật, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ năm 2018 đến năm 2020, Phó chủ nhiệm khoa, Khoa Hàng không vũ trụ, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ năm 2020 đến nay, Viện trưởng, Viện Công nghệ Mô phỏng, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Chức vụ hiện nay: Viện trưởng; Chức vụ cao nhất đã qua: Viện trưởng.

Cơ quan công tác hiện nay: Viện Công nghệ Mô phỏng, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Địa chỉ cơ quan: Viện Công nghệ Mô phỏng, Học viện Kỹ thuật Quân sự, 236 Hoàng Quốc Việt, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 069 515 517.

8. Đã nghỉ hưu từ tháng (chưa) 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 ngày 16 tháng 8 năm 1996, ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Vũ khí

Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS ngày 13 tháng 11 năm 2001, ngành: Kỹ thuật các hệ thống công nghiệp, chuyên ngành: Kỹ thuật các hệ thống sản xuất.

Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Học viện Công nghệ Châu Á (AIT), Thái Lan.

- Được cấp bằng TS ngày 13 tháng 5 năm 2005, ngành: Kỹ thuật các hệ thống công nghiệp, chuyên ngành: Kỹ thuật thiết kế chế tạo.

Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Học viện Công nghệ Châu Á (AIT), Thái Lan.

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS ngày 10 tháng 11 năm 2011, ngành: Cơ khí.

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS cơ sở: Học viện Kỹ thuật Quân sự

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

Ứng viên thực hiện đồng thời cả các  *nghiên cứu ứng dụng* và các  *nghiên cứu cơ bản* theo các hướng nghiên cứu chính sau đây:

a) Máy công cụ điều khiển số (máy CNC), CAD/CAM ( *chế tạo cánh tua bin trên máy CNC 5 trục, xây dựng postprocessor cho Nhà máy Cơ khí Đông Anh; công bố báo ISI, ...*)

b) Thiết kế - chế tạo Robot và máy ( *thiết kế chế tạo robot cấp phôi đạn cho Z183, chế tạo thiết hàn đắp trực tự động, và các sản phẩm ứng dụng khác; công bố báo ISI, ...*)

c) Động lực học và điều khiển Robot ( *công bố báo ISI và nhiều bài báo khác; xuất bản 02 giáo trình, 01 sách chuyên khảo, 02 chương sách Springer, ...*)

d) Mô phỏng các hệ thống kỹ thuật ( *công bố báo ISI, các sản phẩm mô phỏng ứng dụng, ...*)

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

- Đã hướng dẫn 01 NCS bảo vệ thành công luận án TS;

- Đã hướng dẫn 12 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 đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: số lượng 10, cấp CS: 05, cấp bộ: 03, cấp quốc gia (Nafosted): 01, quỹ Newton – Anh Quốc: 01. Đang chỉ trì 01 đề tài Nafosted, 01 đề tài do Quỹ VinGroup tài trợ, 01 đề tài cấp cơ sở.

- Đã công bố 98 bài báo khoa học, trong đó 16 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín ISI/Scopus, 18 bài trên các kỷ yếu hội thảo quốc tế ISI/Scopus;

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

- Số lượng sách đã xuất bản 07 (05 cuốn sách trong nước và 02 chương sách quốc tế - Springer), trong đó 07 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: .....

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

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): .....

## **B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ**

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

- Ứng viên có đủ phẩm chất, đạo đức, năng lực của nhà giáo. Đã thực hiện nhiệm vụ giảng dạy một số môn học cho sinh viên đại học, cao học từ năm 1997 đến nay (trừ các khoảng thời gian đi học ThS và NCS, đi thực tế đơn vị); hướng dẫn nhiều đề án tốt nghiệp đại học, luận văn ThS và 04 luận án TS (01 đã bảo vệ thành công).

- Ứng viên đã được một số trường Đại học trong nước mời giảng dạy các môn học trong phạm vi chuyên môn của mình: Đại học Công nghệ / ĐHQG Hà Nội (môn Toán ứng dụng trong kỹ thuật Robot, Động học và Động lực học robot), Đại học Công nghiệp Hà Nội (môn Kỹ thuật Robot), Đại học Kinh doanh và Công nghệ (môn Kỹ thuật Robot).

- Khi đảm nhiệm chức vụ Chủ nhiệm bộ môn, Bộ môn Robot đặc biệt và Cơ điện tử / Khoa Hàng không vũ trụ, ứng viên đã chủ trì hoàn thiện chương trình khung, đề cương chi tiết các học phần cho Chương trình Đào tạo đại học hệ chính quy ngành Kỹ thuật Cơ điện tử / Học viện KTQS; xây dựng hồ sơ mở mã ngành Kỹ thuật Cơ điện tử trình Học viện KTQS và trình Bộ Giáo dục – Đào tạo, được Bộ phê duyệt (QĐ của Bộ GD-ĐT số 372/QĐ-BGDĐT ngày 22/01/2010 về việc mở ngành đào tạo trình độ đại học hệ chính quy của học viện KTQS).

- Ứng viên cũng đã chủ trì xây dựng được Chương trình đào tạo Thạc sĩ Chuyên ngành Công nghệ Chế tạo máy (Cơ điện tử), được Giám đốc Học viện phê duyệt tại công văn số 696/HKVT ngày 19/3/2009.

- Thường xuyên hướng dẫn các nhóm sinh viên nghiên cứu khoa học, trong đó có 01 nhóm sinh viên đạt giải Ba Vifotec, 01 nhóm sinh viên đạt giải Ba Robocon Techshow, nhiều nhóm sinh viên được Học viện khen thưởng.

- Đã và đang chủ trì 13 đề tài KHCN các cấp (06 đề tài cấp cơ sở, 03 đề tài cấp Bộ, 02 đề tài Nafosted, 01 đề tài VinGroup, 01 đề tài Newton Fund – Anh Quốc).

- Công bố 98 bài báo khoa học, trong đó có 34 bài báo thuộc danh mục ISI/Scopus (16 bài trên tạp chí ISI/Scopus, 18 bài hội thảo quốc tế ISI/Scopus).

- Chủ biên 02 giáo trình, đồng tác giả 03 giáo trình, tài liệu khác. Được NXB quốc tế Springer xuất bản 02 chương sách (chủ biên 01 chương, đồng tác giả 01 chương).

- Hoàn thành tốt các nhiệm vụ được giao.

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

- Tổng số 18 năm (đã trừ thời gian đi học SĐH và đi thực tế đơn vị).

- 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 đề án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/giờ quy đổi/Số giờ định mức(*)
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2018-2019	02	02	01		30 <i>(tại Học viện KTQS)</i> 36 <i>(tại Đại học QGHN)</i>	25 <i>(Cao học)</i> 45 <i>(Chuyên đề NCS)</i>	136/351/202,5 <i>(Phó trưởng khoa: -25%)*270</i>
2	2019-2020	01	02	01	02	38	67,5	105,5/300,5/67,5

						(tại Đại học QGHN)	(Chuyên đề NCS)	(Viện trưởng tương đương Trưởng phòng: -75%) *270
3	2020-2021	01	02	01		45 (tại Học viện KTQS) 97,5 (tại Đại học QGHN)		142,5/373,75/67,5 (Viện trưởng tương đương Trưởng phòng: -75%) *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-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 trước ngày 11/9/2020, 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  và luận án TS  tại Thái Lan tương ứng vào năm 2001 và 2005.

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): Sirindhorn International Institute of Technology, Thammasat University, Thái Lan. Môn học (Course): Programming Laboratory I. Bậc đại học. Năm 2003. Có minh chứng Hợp đồng giảng dạy kèm theo.

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	Dương Xuân Biên	x		x		Từ 2015 đến 2019	Học viện KTQS	Ngày QĐ cấp bằng: 05/2/2020

**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)
I	Trước khi được công nhận PGS						
1	Cơ sở Robot công nghiệp	GT	NXB Giáo dục Việt Nam, 2011	02	Cùng biên soạn <i>(Có xác nhận của đồng tác giả trong hồ sơ)</i>	Chương 1 từ tr.5 – tr.12; Chương 7,8,9 từ tr.145 – tr.254 <i>(Trang Mở đầu của cuốn sách đã ghi rõ trách nhiệm viết các chương sách của các tác giả)</i>	- Xác nhận của Học viện KTQS - Xác nhận của Đại học Công nghệ / Đại học QGHN - Xác nhận của Trường Đại học Kinh doanh và Công nghệ Hà Nội - Xác nhận của Đại học công nghiệp Hà Nội
2	Hệ thống sản xuất linh hoạt và tích hợp máy tính	GT	NXB Quân đội nhân dân, 2011	03	Tham gia	Viết Chương 7, từ tr. 191-205	Xác nhận của Học viện KTQS
II	Sau khi được công nhận PGS						
3	Chuyên khảo về động lực học robot	GT	NXB Quân đội nhân dân, 2020	01	Chủ biên	Viết toàn bộ	Xác nhận của Học viện KTQS
4	Sổ tay Cơ điện tử	TK	NXB Giáo dục Việt Nam, 2019	11	Tham gia	Viết chương 11, từ tr. 387- tr.427	Xác nhận của Trường Đại học Kinh doanh và Công nghệ Hà Nội
5	<i>Chương sách:</i> Effective solution to integrate and control a heavy robot driven by hydraulic actuators	TK	NXB Springer	01	Chủ biên	Viết toàn bộ	Xác nhận của Học viện KTQS
6	<i>Chương sách:</i> Development of a new 6 DoFs welding	TK	NXB Springer	03	Tham gia	Tham gia	Xác nhận của Học viện KTQS

	robotic system for a specialized application						
7	Động học và động lực học robot	GT	NXB Đại học Quốc gia, 2021	02	Chủ biên	Viết các chương 1,2,3,4,6. Tổng số 195/218 trang (Phần Mở đầu của cuốn sách đã ghi rõ trách nhiệm viết các chương sách của các tác giả)	Xác nhận của Đại học Công nghệ / Đại học Quốc gia HN

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: 01 chương sách được NXB Springer xuất bản [5].

**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)/Xếp loại KQ
Trước khi được công nhận PGS					
1	Nghiên cứu gia công cánh tua bin áp lực trên máy CNC 5 trục.	CN	Cấp cơ sở	2006-2007	02/2007 - Khá
2	Thiết kế, chế tạo mẫu Robot tự hành hoạt động trên địa hình không bằng phẳng	CN	Cấp cơ sở	2007-2009	02/2009 - Xuất sắc
3	Thiết kế, chế thử Robot địa hình có kể đến ảnh hưởng của yếu tố động lực	CN	Cấp cơ sở	2008-2009	8/2009 - Khá

4	Thiết kế chế tạo Robot leo cầu thang và quan sát trong nhà	CN	Cấp cơ sở	2010-2011	6/2011 - Xuất sắc
5	Xây dựng các bộ postprocessor cho các máy CNC 5 trục thông dụng trong công nghiệp	CN	Cấp cơ sở	2012-2013	2013 - Khá
Sau khi được công nhận PGS					
6	Thiết kế chế tạo hệ thống cấp phôi cho nguyên công tum đầu đạn pháo chiến dịch tại Nhà máy Z183 / Tổng cục Công nghiệp Quốc phòng	CN	2013.11.30 Cấp Bộ Quốc phòng	2014-2016	01/2017 – Đạt
7	Nghiên cứu chế tạo hệ thống phân loại rác thải sinh hoạt định hướng ứng dụng cho các xã ven đô và dân cư trên đảo	CN	Cấp Bộ Xây dựng	2015-2016	8/2018 – Khá
8	Nghiên cứu thiết kế - chế tạo thiết bị hàn đắp trực tự động trên cơ sở hàn TIG	CN	Cấp Bộ Quốc phòng	2012-2014	2014 - Khá
9	Phát triển robot có cấu trúc lai nối tiếp – song song: Động lực học, điều khiển và tối ưu thiết kế	CN	107.04-2017.09 Nafosted	2017-2019	11/2019 – Đạt
10	Ứng dụng Big Data Analytics và Machine Learning để tối ưu hóa các tham số công nghệ cho trạm sản xuất thông minh có máy CNC và Robot	CN	VinIF.2019.DA08 Tập đoàn VinGroup	2019-2022	Đang thực hiện
11	Mạng lưới xuất sắc và Hi-Tech Hub cho Công nghiệp 4.0 tại	CN	ID: 528085858	2019-2021	4/2021 – Hoàn thành



	Việt Nam thông qua sự hợp tác giữa Anh và Việt Nam trong Sản xuất thông minh (Tên viết tắt: i4SMART)		Quỹ nghiên cứu Newton Fund (Anh Quốc)		
12	Nghiên cứu ứng dụng IoT, AI và Digital Twin để phát triển các hệ thống sản xuất thông minh có rô bốt công nghiệp và máy CNC	CN	107.04-2020.15 Nafosted	2020-2023	Đang thực hiện
13	Cách tiếp cận toán học mới trong mô hình hóa và điều khiển robot công và máy CNC nhiều trục	CN	Cấp cơ sở	2021-2022	Đang thực hiện

- 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:

T	T	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
<b>Trước khi bổ nhiệm PGS</b>								
1	A software for simulating popular mechanisms	5		Proceedings of International Conference on Simulation.Vietnam, Dec. 2000.			Tr. 45-51	2000
2	Multi-criteria optimization approach for 5-axis CNC tool path planning: modeling methodology	3	x	Proceedings of the 3rd Asian Conference on Industrial Automation and Robotics, Thailand. ISBN: 974-229-467-4			Tr. 5-11	2003

3	3D vector field approach for optimization of 5-axis machining.	6	x	Proceedings of the 8th International Conference on Mechatronics Technology.			Tr. 51-62	2004
4	Computer - Aided Manufacturing (CAM) Systems for Freeform Surface CNC Machining: An Overview of future Trends	1	x	Kỷ yếu Hội thảo các nhà khoa học trẻ Việt Nam lần thứ nhất				2005
5	Critical point analysis of 3D vector field for 5-axis tool path optimization	3	x	Proceedings of the 4th Asian Conference on Industrial Automation and Robotics, ACIAR. ISBN: 974-8208-58-3			Tr. 25-36	2005
6	On 5-axis freeform surface machining optimization: vector field clustering approach.	6	x	International Journal of CAD/CAM. ISSN: 1598-1800	(Từ 2014 - tạp chí chuyển tiếp sang Journal of Computational Design and Engineering – Xem minh chứng)		Tập 5 Tr. 1-11	2005
					Scopus			
7	Recognition of optimal patterns of 5-axis freeform surfaces tool path.	3	x	Journal of Sciences and Techniques (Tạp chí KH và KT của Học viện KTQS). ISSN: 1859-0209			Số 112 Tr. 36-47	2006
8	Generalizing the computation of five-axis CNC machining strip width	2	x	Kỷ yếu Hội nghị Cơ học toàn quốc năm 12/2007			Tập 4 Tr. 264-272	2007
9	Machine coordinates computation for constructing postprocessor of 5-axis CNC machine DMU 50e.	3	x	Journal of Sciences and Techniques. (Tạp chí KH và KT của Học viện KTQS). ISSN: 1859-0209			Số 114 Tr. 45-56	2008

10	Chế tạo và ứng dụng thử nghiệm Robot di động thay thế người lao động trong nguyên công phun cát làm sạch bề mặt kim loại	11		Kỷ yếu Hội thảo quốc gia về Chăm sóc và bảo vệ sức khỏe người lao động trong quá trình hội nhập			Tr. 41-48	2009
11	Mechanical Design and Dynamics Modelling of RoPC Robot.	4	x	Proceedings of International Symposium on Robotics and Mechatronics		5	Tr. 92-96	2009
12	Design and Control of a Six Wheels Terrain Robot.	4	x	Proceedings of International Symposium on Robotics and Mechatronics			Tr. 97-103	2009
13	Một giải pháp năng lượng cho Exoskeleton	4		Tạp chí Tự động hóa ngày nay. ISSN: 1859-0551			Số 5 Tr. 51-54	2009
14	Đào tạo CĐT tại Học viện KTQS: một số kết quả bước đầu và định hướng phát triển trong tương lai	2	x	Tuyển Hội nghị về giảng dạy Cơ điện tử, lần thứ 2. ISBN:978-604-911-001-6			Tr. 89-97	2009
15	Integration of CAM systems into Multi – Axes Computerized Numerical Control Machines	1	x	IEEE Proceeding of the second international Conference on Knowledge and System Engineering. ISBN: 978-1-4244-8334-1	Hội thảo quốc tế Scopus	21	Tr. 119-125	2010
16	Thuật toán tính toán quỹ đạo chạy dao CNC 5 trục trên bề mặt phức tạp dạng tham số và dạng lưới STL	2		Tạp chí Khoa học và KT, Học viện KTQS. ISSN: 1859-0209		10	Số 135 Tr. 23-38	2010
<b>Sau khi bổ nhiệm PGS</b>								
17	Singular configuration inverse kinematics for postprocessor development	2	x	Proceedings of international Symposyium on Dynamics & Control			Tr. 131-140	2011

	of 5-axis CNC machine tool.						
18	Sensitive element dynamics of mobile micromechanical gyroscope	2		Proceedings of international Symposium on Dynamics & Control, 2011			Tr. 141-147 2011
19	Xây dựng hệ phương trình động lực cho hệ Robot di động tích hợp tay máy công tác	1	x	Tạp chí Khoa học và KT, Học viện KTQS. ISSN: 1859-0209			Số 141 Tr. 106-118 2011
20	Động lực học ngược Robot dư dẫn động không gian	3		Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			Số T6/2011 Tr. 1 2011
21	Suy biến cấu hình hệ CNC 5 trục DMU 50e	1	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			Số T5/2011 Tr. 21-24 2011
22	Thiết kế Robot leo cầu thang	1	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			Số T5/2011 Tr. 27-29 2011
23	Thiết kế-chế tạo robot quân sự có vũ trang	3	x	Tuyển tập công trình khoa học Hội nghị khoa học toàn quốc về cơ khí (nhân dịp 55 năm thành lập Đại học BK)			Tr. 101-109 2011
24	Inverse dynamic of a N-links manipulator mounted on a wheeled mobile robot	2	x	IEEE Proceedings of International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS - 2013 ). ISBN: 978-1-4799-0572-0	Hội thảo quốc tế Scopus	4	Tr. 164 - 170 2013
25	Generalized Pseudo Inverse Kinematics at Singularities for Developing Five-Axis	2	x	Vietnam Journal of Mechanics, VAST. ISSN: 0866-7136			35(2) 2013

	CNC Machine Tool Postprocessor.						Tr. 147 - 155	
26	Tính toán mô men hệ robot dư dẫn động có liên kết phi holonom	5	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			T4/2013 Tr. 33 - 37	2013
27	Thuật toán xác định qui luật mô men dẫn động các khớp của robot hàn OTC AX-V6	3		Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			T4/2013 Tr. 122 - 126	2013
28	Nghiên cứu chế tạo thiết bị tự động hàn đắp phục hồi chi tiết dạng trục	6	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			T1+2/2014 Tr. 115 - 121	2014
29	Phát triển bộ hậu xử lý cho cấu hình máy CNC 5 trục dm50e theo hướng khắc phục các điểm kỳ dị động học	3	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			T1+2/2014 Tr. 134 - 139	2014
30	Kinematics Performance and Structural Analysis for the Design of a Serial parallel Manipulator Transferring a Billet for a Hot Extrusion Forging Process	2	x	International Journal of Advanced Robotic System. ISSN: 17298814	ISI (SCIE, IF=1.652, Q2)	1	Vol 12(12), 186	2015
31	Thiết kế và mô phỏng hệ thống robot vận chuyển phôi cho quá trình dập nóng	3	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam. ISSN 0866-7056			T6/2015 Tr. 140 - 146	2015
32	Xây dựng hệ phương trình chuyển vị đàn hồi của tay máy hai khâu phẳng bằng phương pháp phân tử hữu hạn	3		Kỷ yếu Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí, tập 2, NXB Đại học Quốc gia TP. HCM. ISBN: 978-604-73-3691-3			Tập 2 Tr. 140-149	2015

33	New algorithm to minimize kinematic tool path errors around 5 – axis machining singular points	2	x	International Journal of Production Research. ISSN: 1366-588X	ISI (SCI, IF=8.568, Q1)	10	54 (20) Tr. 5965 - 5975	2016
34	Design Analysis for a Special Serial - Parallel Manipulator	2	x	Vietnam Journal of Science and Technology, VAST. ISSN: 2525 - 2518		2	54 (4) Tr. 545 - 556	2016
35	Inverse kinematics of serial – parallel Robot used in hot forging process.	1	x	Vietnam Journal of Mechanics, VAST. ISSN: 0866-7136		4	38(2) Tr. 81 - 88	2016
36	Kinematic and structural analysis for a serial - parallel robot manipulator.	6	x	Journal of Sciences and Techniques. ISSN: 1859-0209			174 Tr. 83 - 94	2016
37	Động lực học và điều khiển hệ tay máy có khâu đàn hồi	3		Kỷ yếu Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí-động lực 2016, tập 2, NXB Bách khoa Hà Nội.			Tr. 199 - 204	2016
38	Applied Torques and non-holonomic constraint forces analysis for a security robot tracking a target	2	x	Tuyển tập công trình Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ 2 về Cơ kỹ thuật và Tự động hóa, NXB Bách khoa Hà Nội. ISBN: 978-604-95-0221-7			Tr. 7 - 17	2016
39	Phương pháp giải tích xác định ảnh hưởng của 21 thành phần sai số động học, hình học máy CNC 3 trục đến độ chính xác gia công	3		Tuyển tập công trình Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ 2 về Cơ kỹ thuật và Tự động hóa, NXB Bách khoa Hà Nội. ISBN: 978-604-95-0221-7			Tr. 426 - 432	2016
40	Customer Driven Mass-Customisation and Innovative Product Development with	6		Proceeding of the 15th International Conference on Manufacturing Research. In Book	Hội thảo quốc tế ISI/Scopus	4	Vol 6 Tr. 415 - 420	2017

	Parametric Design and Generative Modeling			Series: Advances in Transdisciplinary Engineering XXXI. Editor: James Gao, Mohammed El Souri, Simeon Keates. IOS Press. ISBN: 978-1-61499-792-4			
41	Xây dựng hệ phương trình động lực học cho hệ tay máy có khâu đàn hồi	3		Science and Technology Development Journal, VietNam National University-Ho Chi Minh City. ISSN: 1859-0128	1	20(1) Tr. 28 - 34	2017
42	Dynamic analysis of two-link flexible manipulator considering the link length ratio and the payload	3		Vietnam Journal of Mechanics, VAST. ISSN: 0866-7136	1	39( 4) Tr. 303 - 313	2017
43	Inverse dynamic analyzing of flexible link manipulators with translational and rotational joints	3		Science and Technology Development Journal, VietNam National University-Ho Chi Minh City. ISSN: 1859-0128	1	20(2) Tr. 42 - 50	2017
44	Dynamic modeling and control in joint space of a single flexible link manipulator using particle swarm optimization algorithm	4		Journal of Science and Technology, the University of Da Nang. ISSN: 1859-1531		6(115) Tr. 04 - 09	2017
45	Dynamic behaviors of a single flexible link manipulator under different driving rules	3		Journal of Science and Technology, the University of Da Nang. ISSN: 1859-1531		12(121) Tr. 06 - 10	2017
46	Analysis of dynamic of flexible robot arm with translational and rotational	4		Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X,		Tập 2 Tr. 36 - 44	2017

	joins under varying length of links			12/2017. ISBN: 978-604-913-719-8				
47	Động lực học robot công nghiệp có cấu trúc lai nối tiếp-song song	4		Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X, 12/2017. ISBN: 978-604-913-719-8			Tập 2 Tr. 134 - 146	2017
48	Xây dựng mô hình hệ truyền động pháo phòng không 37mm-2N cải tiến bằng thực nghiệm	3		Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X, 12/2017. ISBN: 978-604-913-719-8			Tr. 369 - 377	2017
49	Novel robot arm design and implementation for hot forging press automation	4	x	International Journal of Production Research. ISSN: 1366-588X	ISI (SCI, IF=8.568, Q1)	3	57(14) Tr. 4579 - 4593	2018
50	Transformation of CAM Data for 5-Axis CNC Machine Spinner U5-620	3	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149	Scopus (IF=0.19, Q3)		9(2) Tr. 233 - 237	2018
51	Dynamic modeling and control of a flexible links manipulators with translational and rotational joints	3		VNU Journal of Science: Mathematics-physics, VietNam National University, Ha Noi. ISSN: 2588-1124		1	34(1) Tr. 52 - 66	2018
52	Dynamic model of flexible link manipulators with translational and rotational joints	3		Journal of Science and Technology Technical universities. ISSN 0868-3980			127 Tr. 22 - 28	2018
53	Controller design for enhancement position accuracy of a rigid-flexible links robot by using Particle Warm Optimization algorithm	2		Hội nghị Khoa học và Công nghệ toàn quốc lần thứ V-VCME 2018. ISBN: 978-604-67-1103-2			Tr. 1289 - 1298	2018
54	Extended assembly algorithm in finite element method in building	2		Hội nghị Khoa học và Công nghệ toàn quốc lần thứ V-VCME 2018.			Tr. 1299 - 1308	2018



	dynamic equations process of flexible robot			ISBN: 978-604-67-1103-2				
55	Modeling and control of general planar two links flexible robot	3		Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X, 12/2017. ISBN: 978-604-913-719-8			Tập 2 Tr. 27 - 35	2018
56	Calculate the length of driving cables in a spatial multi-section continuum robot	5		The 8th international conference on biomedical engineering and biotechnology, Oct 22-25, Seoul, Korea			Đã có chứng nhận báo cáo, đang đợi ra proceedings	2019
57	An efficient finite element formulation of dynamics for a flexible robot with different type of joints	4	x	Mechanism and Machine Theory. ISSN: 0094-114X	ISI (SCI, IF=3.866, Q1)	1	134 Tr. 267 - 288	2019
58	Novel differential kinematics model to compare the kinematic performances of 5-axis CNC machines	2	x	International Journal of Mechanical Sciences. ISSN: 0020-7403	ISI (SCI, IF=5.329, Q1)	5	163 Tr. 105117	2019
59	Modelling and computation of real-time applied torques and non-holonomic constraint forces/moment, and optimal design of wheels for an autonomous robot tracking a moving target	4	x	Mathematics and computers in simulation. ISSN: 0378-4754	ISI (SCI, IF=2.463, Q1)		170 Tr. 300 - 315	2019
60	Inverse kinematic control algorithm for a welding robot – positioner system to trace a 3D complex curve	6	x	IEEE Proceedings of International Conference on Control, Automation and Information Sciences. ISSN 2162-1039. ISBN 978-1-7281-2392-9	Hội thảo quốc tế Scopus	1	Tr. 319 - 323	2019

61	New Feed Rate Optimization Formulation in a Parametric Domain for 5-Axis Milling Robots	5	x	Proceedings of the 6th International Conference on Computer Science, Applied Mathematics and Applications, ICCSAMA 2019. In Book: Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham. ISBN: 978-3-030-38364-0	Hội thảo quốc tế ISI/Scopus	Tập 1121	2019
62	Prediction of Ship Motions on Waves using Marine Systems Simulator	4		Journal of Engineering and Applied Sciences. ISSN: 1818-7803	Scopus (IF=0.18, Q3)	14(24) Tr. 9711 - 9716	2019
63	Differential Kinematics Behavior of 5-axis CNC Machines In A Parametric Domain	2	x	IEEE Proceedings of International Conference on Control, Automation and Information Sciences. ISSN 2162-1039. ISBN 978-1-7281-2392-9		Tr. 342 - 347	2019
64	Inverse Dynamics Analysis and Experiment Study for Flexible Robot Consisting Rotational and Translational Joints	2		IEEE Proceedings of International Conference on Control, Automation and Information Sciences. ISSN 2162-1039. ISBN 978-1-7281-2392-9		Tr. 366 - 370	2019
65	Thiết kế, chế tạo robot nhằm tự động hóa trạm công nghệ gia công nóng	4	x	The 5th Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2019. ISBN: 978-604-95-0875-2		USB	2019
66	On a generalization of the kinematic modelling for the two rotary axes of 5-axis CNC machines	1	x	The 5th Vietnam International Conference and Exhibition on Control		USB	2019

				and Automation VCCA-2019. ISBN: 978-604-95-0875-3			
67	Inverse kinematics analyzing for the spatial multi-section continuum robots by using closed- loop algorithm	2		The 5th Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation VCCA-2019. ISBN: 978-604-95-0875-4		USB	2019
68	Dynamic analysis of serial robot with local closed mechanisms	2	x	Vietnam Journal of Mechanics, VAST. ISSN: 0866-7136		41(2) Tr. 141 - 155	2019
69	Tổng quan về các mô hình sóng được sử dụng trong nghiên cứu dao động của tàu trên sông	3		Tạp chí KHCN Hàng hải. ISSN: 1859-316X		59 (8) Tr. 37 - 41	2019
70	Inverse dynamics of flexible robot with translational joints: theory and experiement	6		Tuyển tập Hội nghị Cơ học toàn quốc kỷ niệm 40 năm thành lập Viện Cơ học. ISBN: 978- 604-913-937-6		Tập 2 Tr. 19 - 27	2019
71	Properties of the Kinematics Model of 5- Axis CNC Machines (Milling Robots	2	x	Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển. ISBN: 978-604-913- 966-6		Tr. 201 - 205	2019
72	On the Dynamic Modelling of a Novel Serialparallel Robot	2	x	Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển. ISBN: 978-604-913- 966-6		Tr. 206 - 214	2019
73	Kinematics Analyzing of The Spatial MultiSection Continuum Robots	5		Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển.		Tr. 215 - 221	2019

			ISBN: 978-604-913-966-6				
74	On the lengths of driving cables in a spatial multi-section continuum robot	4	Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển. ISBN: 978-604-913-966-6			Tr. 222 - 229	2019
75	Khảo sát động học theo thời gian thực cho cơ hệ máy phay CNC 5 trục DMU50e	2	Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển. ISBN: 978-604-913-966-6			Tr. 380 - 388	2019
76	Giải pháp nâng cao chất lượng hệ dẫn động cơ khí tầm và hướng pháp phòng không 37mm-2N tự động tác chiến ngày và đêm	3	Tạp chí Nghiên cứu Kh & CN Quân sự. Viện Khoa học & Công nghệ QS				4/2019
77	Mô men truyền động ngắ của pháo phòng không 37mm hai nòng khi bắn liên thanh	3	Tạp chí Nghiên cứu Kh & CN Quân sự. Viện Khoa học & Công nghệ QS				10/2020
78	Thuật toán giải bài toán động lực học ngược cơ hệ pháo phòng không 37mm-2N	3	Tạp chí Nghiên cứu Kh & CN Quân sự. Viện Khoa học & Công nghệ QS				10/2020
79	Kinematic and Dynamic Modelling for a Class of Hybrid Robots Composed of m Local Closed-Loop Linkages Appended to an n-Link Serial Manipulator	6	x Applied Sciences. ISSN 2076-3417	ISI (SCIE, IF=2.679, Q2)		Vol 10(7) Tr. 2567	2020
80	Forward and Inverse Kinematics Analysis of a Spatial Three-Segment Continuum Robot	3	x The 5th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering RICE2020, Proceedings published in Book Series:	Hội thảo quốc tế Scopus (IF=0.18, Q3)			2020

				Advances in Intelligent Systems and Computing. Springer. ISSN: 2194-5358			
81	Optimize the Feed Rate of 6-DOFs Robot in Parametric Domain Based on Kinematics Modeling	3	x	The 5th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering RICE2020, Proceedings published in Book Series: Advances in Intelligent Systems and Computing. Springer. ISSN: 2194-5358	Hội thảo quốc tế Scopus (IF=0.18, Q3)		2020
82	Inverse Kinematics Analysis of Welding Robot IRB 1520ID Using Algorithm for Adjusting the Increments of Generalized Vector	3	x	The 5th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering RICE2020, Proceedings published in Book Series: Advances in Intelligent Systems and Computing. Springer. ISSN: 2194-5358	Hội thảo quốc tế Scopus (IF=0.18, Q3)		2020
83	The Role of Big Data Analytics and AI in Smart Manufacturing: An Overview	1	x	The 5th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering RICE2020, Proceedings published in Book Series: Advances in Intelligent Systems and Computing. Springer. ISSN: 2194-5358	Hội thảo quốc tế Scopus (IF=0.18, Q3)		2020
84	New development of the dynamic modelling and the inverse dynamic analysis for flexible robot	2	x	International Journal of Advanced Robotic Systems	ISI (SCIE, IF=1.652, Q2)		2020

85	A novel mathematical approach for finite element formulation of flexible robot dynamics	7	x	Mechanics Based Design of Structures and Machines	ISI (SCI, IF=2.286, Q1)			9/2020
86	Toward socially aware trajectory planning system for autonomous mobile robots in complex environments	5		In 2020 7th NAFOSTED Conference on Information and Computer Science (NICS), pp. 90-95. IEEE, 2020. ISBN:978-1-6654-0518-8	Hội thảo quốc tế Scopus			02/2021
87	Challenges and conceptual framework to develop heavy-load manipulators for smart factories	13		International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics. ISSN: 2559-6497	Scopus (IF=0.11, Q4)			11/2020
88	Robust $PH_{\infty}$ Integrated Controller for Flexible Link Manipulator System in the Presence of Disturbance	4		Journal of Applied and Computational Mechanics. ISSN: 2383-4536	ISI (ESCI, Q1)			12/2020
89	Simulation of liquid fuel combustion start-up dynamical behavior	7	x	Case Studies in Thermal Engineering. ISSN: 2214-157X	ISI (SCIE, IF=4.724, Q1)			5/2021
90	A novel mathematical modelling for simulating the spread of heavy metals in solid waste landfills	4		Environmental Engineering Research. eISSN: 2005-968X	ISI (SCIE, IF=2.507, Q2)	27(3)		4/2021
91	A conceptual digital twin for cost-effective development of a welding robotic system for smart manufacturing	8	x	Proceedings of the 2nd Annual International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS2020)	Hội thảo quốc tế Scopus			3/2021

92	Real time inverse kinematics of a general 5-axis CNC machine	9	x	Proceedings of the 2nd Annual International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS2020)	Hội thảo quốc tế Scopus			3/2021
93	Comparison of the Efficiency of Numerical Algorithms for Solving the Inverse Kinematics Problem of Redundant Serial-Link Robots	6		Proceedings of the 2nd Annual International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS2020)	Hội thảo quốc tế Scopus			3/2021
94	A Generalization Approach for the Kinematic Modelling of the Rotational Axes of Five-Axis CNC Centers	8	x	Proceedings of the 2nd Annual International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS2020)	Hội thảo quốc tế Scopus			3/2021
95	New algorithm for constructing optimal multiple packings of equal circles in a bounded set	6		Proceedings of the 6th International conference on Research in Intelligent Computing in Engineering (RICE2021) published in the Lecture Notes in Electrical Engineering (LNEE) series by Springer.	Hội thảo quốc tế Scopus/ISI			6/2021
96	Motion Control of a 6-DOF Robot Using Voice-based on Deep Learning Method	4		Proceedings of the 6th International conference on Research in Intelligent Computing in Engineering (RICE2021) published in the Lecture Notes in Electrical Engineering (LNEE) series by Springer.	Hội thảo quốc tế Scopus/ISI			6/2021

97	A review of mathematical methods for flexible robot dynamics modeling and simulation	6	x	Proceedings of the 6th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering (RICE2021) published in the Lecture Notes in Electrical Engineering (LNEE) series by Springer.	Hội thảo quốc tế Scopus/ISI			6/2021
98	Dynamic modelling and control of a specialized manipulator with an external force pulse imposing on the end effector	3	x	Proceedings of the 6th International conference on Research in Intelligetn Computing in Engineering (RICE2021) published in the Lecture Notes in Electrical Engineering (LNEE) series by Springer.	Hội thảo quốc tế Scopus/ISI			6/2021

- 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: 11 bài, bao gồm: [30],[33],[49],[50],[57],[58],[59],[79],[84],[85],[89].

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
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						

- 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
1					

- 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
1					

- 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	Chương trình đào tạo kỹ sư ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì biên soạn chương trình khung, xây dựng hồ sơ mở mã ngành theo chương trình khung của Bộ Giáo dục – Đào tạo	- Thực hiện theo nhiệm vụ năm học (Thời điểm đó, UV là Chủ nhiệm bộ môn chủ quản chuyên ngành đào tạo Cơ điện tử)	Bộ Giáo dục – Đào tạo phê duyệt tại Quyết định số 372/QĐ-BGDĐT, ngày 22/01/2010	Quyết định số 372/QĐ-BGDĐT, ngày 22/01/2010	
2	Chương trình đào tạo thạc sỹ chuyên ngành Công nghệ Chế tạo máy (Cơ điện tử)	Chủ trì biên soạn chương trình khung, hoàn thiện đề cương chi tiết các học phần	- Thực hiện theo nhiệm vụ năm học (Thời điểm đó, UV là Chủ nhiệm bộ môn chủ quản chuyên ngành đào tạo Cơ điện tử)	Giám đốc Học viện KTQS phê duyệt tại công văn số 696/HKVT ngày 19/3/2009	Công văn số 696/HKVT ngày 19/3/2009	

9. Các tiêu chuẩn không đủ so với quy định, đề xuất công trình khoa học (CTKH) thay thế\*:

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

Được bổ nhiệm PGS chưa đủ 3 năm, còn 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): .....

- Giờ giảng dạy

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

+ Giờ chuẩn giảng dạy không đủ, còn 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:

50 <sup>1</sup>	Transformation of CAM Data for 5-Axis CNC Machine Spinner U5-620	3	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research. ISSN: 2278-0149	Scopus (IF=0.18, Q3)	9(2) Tr. 233 -237	2018
59	Modelling and computation of real-time applied torques and non-holonomic constraint forces/moment, and optimal design of wheels for an autonomous robot tracking a moving target	4	x	Mathematics and computers in simulation. ISSN: 0378-4754	ISI (SCI, IF=2.463, Q1)	170 Tr. 300 - 315	2019
79	Kinematic and Dynamic Modelling for a Class of Hybrid Robots Composed of m Local Closed-Loop Linkages Appended to an n-Link Serial Manipulator	6	x	Applied Sciences. ISSN 2076-3417	ISI (SCIE, IF=2.679, Q2)	Vol 10(7) Tr. 2567	2020

+ 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 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS)

(<sup>1</sup>) Số thứ tự của bài báo được trích từ Bảng thuộc mục “7.1. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố”

*Ban hành kèm theo Công văn số: 32 /HĐGSNN ngày 20/5/2021 của Chủ tịch HĐGS nhà nước*

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.

*Hà Nội, ngày 26 tháng 7 năm 2021*

**NGƯỜI ĐĂNG KÝ**

(Ký và ghi rõ họ tên)

**Chu Anh Mỹ**