

**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: Cơ Khí ; Chuyên ngành: kỹ thuật Cơ điện tử

**A. THÔNG TIN CÁ NHÂN**

1. Họ và tên người đăng ký: Ngô Hà Quang Thịnh

2. Ngày tháng năm sinh: 08/12/1983; 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): phường Bồng Sơn, thị xã Hoài Nhơn, tỉnh Bình Định

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): số 35/78 Xô Viết Nghệ Tĩnh, phường 17, quận Bình Thạnh, thành phố Hồ Chí Minh

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): số 9 đường 28, phường An Phú, thành phố Thủ Đức, thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0961382007; E-mail: nhqthinh@hcmut.edu.vn

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

Từ tháng 9 năm 2006 đến tháng 2 năm 2007: giảng viên tập sự, Học Viện Hàng Không Việt Nam

Từ tháng 2 năm 2007 đến tháng 2 năm 2009: học viên cao học, đại học Dong-Eui, Busan, Hàn quốc

Từ tháng 2 năm 2009 đến tháng 9 năm 2009: nghiên cứu viên, phòng thí nghiệm Robotics Embedded Control System (RECS), đại học Dong-Eui, Busan, Hàn quốc

*Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước*  
Từ tháng 9 năm 2009 đến tháng 2 năm 2015: nghiên cứu sinh, đại học Dong-Eui, Busan, Hàn quốc

Từ tháng 2 năm 2015 đến tháng 11 năm 2015: nghiên cứu viên, phòng thí nghiệm Robotics Embedded Control System (RECS), đại học Dong-Eui, Busan, Hàn quốc

Từ tháng 11 năm 2015 đến nay: giảng viên, trường đại học Bách Khoa Tp HCM- Đại học Quốc Gia TpHCM

Chức vụ: Hiện nay: Giảng viên; Chức vụ cao nhất đã qua: trưởng PTN

Cơ quan công tác hiện nay: trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM

Địa chỉ cơ quan: 268 Lý Thường Kiệt, quận 10, thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: (028) 38 651 670

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 ngày 12 tháng 10 năm 2006; số văn bằng: BB00150/62KH2/2005; ngành: Cơ Khí; chuyên ngành: kỹ thuật Cơ Điện Tử; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): trường đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia Tp HCM

- Được cấp bằng ThS ngày 20 tháng 02 năm 2009; số văn bằng: 동의대2008(석)095; ngành: Cơ Khí; chuyên ngành: kỹ thuật Cơ Điện Tử; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): đại học Dong-Eui, Hàn quốc

- Được cấp bằng TS ngày 23 tháng 02 năm 2015; số văn bằng: 동의대2014(박)018; ngành: Cơ Khí; chuyên ngành: kỹ thuật Cơ Điện Tử; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): đại học Dong-Eui, Hàn quốc

- Được cấp bằng TSKH ngày ... tháng ... năm ....; số văn bằng: .....; ngành: .....; chuyên ngành: .....; Nơi cấp bằng TSKH (trường, nước): .....

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 Bách Khoa, Đại học Quốc Gia Tp HCM**

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó Giáo Sư tại HDGS ngành, liên ngành: **Cơ Khí Động Lực**

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

- Hướng nghiên cứu chính thứ 1: **Thiết kế thuật toán, mô phỏng số và xây dựng mô hình thực nghiệm của hệ thống tự hành**

- Hướng nghiên cứu chính thứ 2: **Phát triển hệ thống cơ điện tử thông minh và ứng dụng**

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

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) **05 HVCH** bảo vệ thành công luận văn ThS (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 **02** cấp cơ sở ; **01** đề tài cấp Đại học Quốc Gia

- Đã công bố (số lượng) **40** bài báo khoa học, trong đó **14** bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

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

- Số lượng sách đã xuất bản ....., trong đó ..... 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):

- Giấy chứng nhận v/v Cá nhân công bố khoa học xuất sắc năm 2020, QĐ số 1699/QĐ-ĐHQG ngày 28 tháng 12 năm 2020, Đại học Quốc Gia TpHCM

- Giấy khen v/v Đóng góp tích cực trong công tác kiểm định chất lượng cấp Chương trình đào tạo theo bộ tiêu chuẩn Quốc tế AQAS năm 2022, QĐ số 1040/QĐ-ĐHKB ngày 05 tháng 04 năm 2022, trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM

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): Không

## **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:

*Đạo đức nghề nghiệp:*

- Với định hướng bản thân tham gia ngành giáo dục, ứng viên luôn rèn luyện đạo đức và tác phong nhà giáo, trung thực và tận tụy trong công tác đào tạo, tham gia và phấn đấu trong các hoạt động khác tại đơn vị.

*Hoạt động chuyên môn:*

- Tham gia giảng dạy bậc đại học và sau đại học, hoàn thành khối lượng giảng dạy được đơn vị phân công

- Hướng dẫn nhóm sinh viên, học viên cao học tham gia đề tài nghiên cứu các cấp, thực hiện các báo cáo khoa học tại các hội nghị trong nước và quốc tế

- Đóng góp ý kiến và hỗ trợ xây dựng chương trình đào tạo, trực tiếp thực hiện công tác bảo đảm chất lượng tại đơn vị

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

- Tổng số năm thực hiện nhiệm vụ đào tạo: **06** năm **07** tháng

- 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):



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

| 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 giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp |       | Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*) |
|-----------------|-----------|---------------------------|-----|------------------------------------|-----------------------------------------|------------------------------------|-------|-------------------------------------------------------------------------------------------|
|                 |           | Chính                     | Phụ |                                    |                                         | ĐH                                 | SĐH   |                                                                                           |
| 1               | 2016-2017 |                           |     | 01                                 | 07                                      | 814,5                              |       | 814,5/1405,5/256,5                                                                        |
| 2               | 2017-2018 |                           |     |                                    | 18                                      | 390                                | 120   | 510/1239/256,5                                                                            |
| 3               | 2018-2019 |                           |     |                                    | 12                                      | 795                                |       | 795/1261/256,5                                                                            |
| 03 năm học cuối |           |                           |     |                                    |                                         |                                    |       |                                                                                           |
| 4               | 2019-2020 |                           |     | 04                                 | 16                                      | 703,6                              | 27    | 730,6/1084,75/256,5                                                                       |
| 5               | 2020-2021 |                           |     |                                    | 30                                      | 417,95                             | 106,5 | 524,45/873,22/255                                                                         |
| 6               | 2021-2022 |                           |     |                                    | 38                                      | 344,3                              | 105   | 449,3/734,27/255                                                                          |

(\*) - 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. Tên 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 ☒ ; tại nước: **Hàn quốc năm 2009**

- Bảo vệ luận án TS ☒ ; tại nước: **Hàn quốc năm 2015**

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: giảng dạy bằng tiếng Anh các môn thuộc chương trình đào tạo quốc tế và chất lượng cao (OISP-Office of International Study Program) như Nhập môn về kỹ thuật, Trang bị điện-điện tử trong công nghiệp, Kỹ thuật điều khiển tự động

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): trường đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM, Việt Nam

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

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước

| 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 Huỳnh Phi Long         |           | HVCH          |                       | ✓   | 04/07/2016 đến 04/12/2016          | trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM | 08/11/2017                                            |
| 2  | Lê Tấn Sang                   |           | HVCH          | ✓                     |     | 19/08/2019 đến 08/12/2019          | trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM | 24/07/2020                                            |
| 3  | Huỳnh Văn Ngọc Sơn            |           | HVCH          | ✓                     |     | 19/08/2019 đến 08/12/2019          | trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM | 24/11/2020                                            |
| 4  | Trương Quang Thịnh            |           | HVCH          | ✓                     |     | 19/08/2019 đến 07/06/2020          | trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM | 24/11/2020                                            |
| 5  | Lê Văn Nghĩa                  |           | HVCH          | ✓                     |     | 24/02/2020 đến 21/06/2020          | trường Đại học Bách Khoa-Đại học Quốc Gia TpHCM | 24/11/2020                                            |

**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 | Phản biên soạn (từ trang ... đến trang) | Xác nhận của cơ sở GDĐH (số văn bản xác nhận sử dụng sách) |
|-----|---------------------------------|----------------------------|------------------------------|------------|----------|-----------------------------------------|------------------------------------------------------------|
| 1   | Trước khi được công nhận PGS/TS |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| 1   |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| 2   |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| ... |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| II  | Sau khi được công nhận PGS/TS   |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| 1   |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| 2   |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |
| ... |                                 |                            |                              |            |          |                                         |                                                            |



| 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 |
|----|---------------------------------|------------|------------------|-------------------------------------------------|---------------------------------------------------|--------------------------------------------|----------------|--------------------|
| I  | Trước khi được công nhận PGS/TS |            |                  |                                                 |                                                   |                                            |                |                    |

| Tập Chí Khoa Học Quốc Tế         |                                                                                                                                                                               |    |   |                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                 |    |                 |         |
|----------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|-----------------|---------|
| 1                                | A study on sliding mode tracking control for a robot manipulator                                                                                                              | 03 |   | The Journal of Korean Institute of Information Technology, ISSN: 1598-8619, eISSN: 2093-7571                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                 |    | 5(4), 1-9       | 12/2007 |
| 2                                | Fuzzy sliding mode control for a robot manipulator                                                                                                                            | 03 | X | Artificial Life and Robotics, ISSN: 1433-5298, eISSN: 1614-7456<br><a href="https://doi.org/10.1007/s10015-008-0531-7">https://doi.org/10.1007/s10015-008-0531-7</a>                                              | Scopus, Q3<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=144653&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=144653&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>                           | 19 | 13, 124-128     | 12/2008 |
| 3                                | Implementation of fuzzy self-tuning PID and feed-forward design for high-performance motion control system                                                                    | 02 | X | International Journal of Fuzzy Logic and Intelligent Systems (IJFIS), ISSN: 1598-2645, eISSN: 2093-744X<br><a href="https://doi.org/10.5391/IJFIS.2014.14.2.136">https://doi.org/10.5391/IJFIS.2014.14.2.136</a>  |                                                                                                                                                                                                                 | 01 | 14(2), 136-144  | 06/2014 |
| Hội Nghị Khoa Học Trong Nước     |                                                                                                                                                                               |    |   |                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                 |    |                 |         |
| 4                                | Thiết kế chế tạo và điều khiển hệ thống lai điện-thủy lực                                                                                                                     | 04 | X | Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về Cơ điện tử (VCM2006), số xuất bản 728-2006/CXB/39-137/DHQBHN                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                 |    | 173-177         | 10/2006 |
| II Sau khi được công nhận PGS/TS |                                                                                                                                                                               |    |   |                                                                                                                                                                                                                   |                                                                                                                                                                                                                 |    |                 |         |
| 5                                | Design of an Open Platform for Multi-Disciplinary Approach in Project-Based Learning of an EPICS Class                                                                        | 02 | X | Electronics, ISSN: 2079-9292<br><a href="https://doi.org/10.3390/electronics8020200">https://doi.org/10.3390/electronics8020200</a>                                                                               | ISI, Scopus, Q2, IF: 2,397<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100829272&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100829272&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> | 7  | 8(2):200, 1-27  | 02/2019 |
| 6                                | A Novel Infrastructure Design of Industrial Autonomous System                                                                                                                 | 05 | X | International Journal of Fuzzy Logic and Intelligent Systems (IJFIS), pISSN: 1598-2645, eISSN: 2093-744X<br><a href="https://doi.org/10.5391/IJFIS.2019.19.2.103">https://doi.org/10.5391/IJFIS.2019.19.2.103</a> | Scopus, Q3<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100832761&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100832761&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>                 | 2  | 19(2), 103-111  | 06/2019 |
| 7                                | Research on a Low-Cost, Open-Source, and Remote Monitoring Data Collector to Predict Livestock's Habits Based on Location and Auditory Information: A Case Study from Vietnam | 03 | X | Agriculture, ISSN: 2077-0472<br><a href="https://doi.org/10.3390/agriculture10050180">https://doi.org/10.3390/agriculture10050180</a>                                                                             | ISI, Scopus, Q2, IF: 2,925<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100781511&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100781511&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> | 6  | 10(5):180, 1-26 | 05/2020 |
| 8                                | A Multidisciplinary Mechatronics Program: From Project-Based                                                                                                                  | 02 | X | Electronics, ISSN: 2079-9292                                                                                                                                                                                      | ISI, Scopus, Q2, IF: 2,397<br><a href="https://www.scimagojr.com/journal">https://www.scimagojr.com/journal</a>                                                                                                 | 10 | 9(6):954, 1-44  | 06/2020 |



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

|    |                                                                                                                                                                     |    |   |                                                                                                                                                                                                                                      |                                                                                                                                                                                                                 |   |                     |         |
|----|---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|---|---------------------|---------|
|    | Learning to a Community-Based Approach on an Open Platform                                                                                                          |    |   | <a href="https://doi.org/10.3390/electronics9060954">https://doi.org/10.3390/electronics9060954</a>                                                                                                                                  | <a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=21100829272&amp;tip=sid&amp;clean=0">search.php?q=21100829272&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>                                                                |   |                     |         |
| 9  | High Performance of an Adaptive Sliding Mode Controller under Varying Loads for Lifting-Type Autonomous Grounded Robot                                              | 04 | X | Applied Sciences, ISSN: 2076-3417<br><a href="https://doi.org/10.3390/app10175858">https://doi.org/10.3390/app10175858</a>                                                                                                           | ISI, Scopus, Q2, IF: 2,679<br><a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=21100829268&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=21100829268&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> | 3 | 10(17):5858, 1-22   | 08/2020 |
| 10 | Redesigning Finished Product Warehouse Layout-A Case Study                                                                                                          | 04 | X | Applied Mechanics and Materials, ISSN: 1662-7482<br><a href="https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.902.103">https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AMM.902.103</a>                                                      |                                                                                                                                                                                                                 | 1 | Vol. 902, 103-113   | 09/2020 |
| 11 | Develop the Socially Human-Aware Navigation System Using Dynamic Window Approach and Optimize Cost Function for Autonomous Medical Robot                            | 05 | X | Advances in Mechanical Engineering, ISSN: 1687-8132, Online ISSN: 1687-8140<br><a href="https://doi.org/10.1177/1687814020979430">https://doi.org/10.1177/1687814020979430</a>                                                       | ISI, Scopus, Q3, IF: 1,316<br><a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=19700182334&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=19700182334&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> | 6 | 12(12), 1-17        | 10/2020 |
| 12 | Modeling and practical implementation of motion controller for stable movement in a robotic solar panel dust-removal system                                         | 04 | X | Energy Sources, Part A: Recovery, Utilization, and Environmental Effects, Print ISSN: 1556-7036, Online ISSN: 1556-7230<br><a href="https://doi.org/10.1080/15567036.2021.1934194">https://doi.org/10.1080/15567036.2021.1934194</a> | ISI, Scopus, Q2, IF: 3,447<br><a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=4500151514&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=4500151514&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>   | 1 | 2021, 1-22          | 05/2021 |
| 13 | Developing an Assisting Device to Reduce the Vibration on the Hands of Elders                                                                                       | 02 | X | Applied Sciences, ISSN: 2076-3417<br><a href="https://doi.org/10.3390/app11115026">https://doi.org/10.3390/app11115026</a>                                                                                                           | ISI, Scopus, Q2, IF: 2,679<br><a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=21100829268&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=21100829268&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> | 1 | 11(11):5026, 1-18   | 05/2021 |
| 14 | Improving the Tracking Performance under Nonlinear Time-Varying Constraints in Motion Control Applications: From Theoretical Servo Model to Experimental Validation | 03 | X | Mathematical Problems in Engineering, Print ISSN: 1024-123X, Online ISSN: 1563-5147<br><a href="https://doi.org/10.1155/2021/9950098">https://doi.org/10.1155/2021/9950098</a>                                                       | ISI, Scopus, Q2, IF: 1,305<br><a href="https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagoir.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>             | 1 | 2021, 9950098, 1-15 | 06/2021 |
| 15 | Design, Control, Modeling, and Simulation of Mechanical                                                                                                             | 04 | X | Mathematical Problems in Engineering, Print ISSN: 1024-123X, Online ISSN: 1563-5147                                                                                                                                                  | ISI, Scopus, Q2, IF: 1,305                                                                                                                                                                                      | 1 | 2021, 24998         | 11/2021 |



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước

|                                  |                                                                                                                                               |    |   |                                                                                                                                                                                                              |                                                                                                                                                                                                     |    |                     |         |
|----------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---------------------|---------|
|                                  | Ventilator for Respiratory Support                                                                                                            |    |   | <a href="https://doi.org/10.1155/2021/2499804">https://doi.org/10.1155/2021/2499804</a>                                                                                                                      | <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>                               |    | 04, 1-15            |         |
| 16                               | Control and Implementation of Positioning System with Symmetrical Topology for Precision Manufacturing                                        | 02 | X | Mathematical Problems in Engineering, Print ISSN: 1024-123X<br>Online ISSN: 1563-5147<br><a href="https://doi.org/10.1155/2022/2678195">https://doi.org/10.1155/2022/2678195</a>                             | ISI, Scopus, Q2, IF: 1,305<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=13082&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> |    | 2022, 2678195, 1-11 | 02/2022 |
| 17                               | Using an intelligent control scheme in the open-source design on non-invasive rehabilitation platform of physical therapy for patient         | 01 | X | MethodsX, ISSN: 2215-0161<br><a href="https://doi.org/10.1016/j.mex.2022.101659">https://doi.org/10.1016/j.mex.2022.101659</a>                                                                               | Scopus, Q2<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100317906&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100317906&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>     |    | 9, 101659, 1-14     | 03/2022 |
| 18                               | Planning the Emergency Collision Avoidance Strategy Based on Personal Zones for Safe Human-Machine Interaction in Smart Cyber-Physical System | 03 | X | Complexity, Print ISSN: 1076-2787, Online ISSN: 1099-0526<br><a href="https://doi.org/10.1155/2022/2992379">https://doi.org/10.1155/2022/2992379</a>                                                         | ISI, Scopus, Q1, IF: 2,833<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=25823&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=25823&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> |    | 2022, 2992379, 1-21 | 03/2022 |
| 19                               | Friction-free approach for a servo system: Design of a robust sliding-mode control based on a recurrent fuzzy neural network                  | 03 | X | Transactions of the Institute of Measurement and Control, Print ISSN: 0142-3312, Online ISSN: 1477-0369<br><a href="https://doi.org/10.1177/01423312221097738">https://doi.org/10.1177/01423312221097738</a> | ISI, Scopus, Q2, IF: 1,796<br><a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=15449&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=15449&amp;tip=sid&amp;clean=0</a> |    | 2022, 1-14          | 05/2022 |
| <b>Hội Nghị Khoa Học Quốc Tế</b> |                                                                                                                                               |    |   |                                                                                                                                                                                                              |                                                                                                                                                                                                     |    |                     |         |
| 20                               | Nonlinear adaptive control of a 3D overhead crane                                                                                             | 03 |   | 15th International Conference on Control, Automation and Systems, ISBN: 978-8-9932-1508-3<br><a href="https://doi.org/10.1109/ICCAS.2015.7364876">https://doi.org/10.1109/ICCAS.2015.7364876</a>             |                                                                                                                                                                                                     | 9  | 41-47               | 10/2015 |
| 21                               | Implementation of input shaping control to reduce residual vibration in industrial network motion system                                      | 03 | X | 15th International Conference on Control, Automation and Systems, ISBN: 978-8-9932-1508-3<br><a href="https://doi.org/10.1109/ICCAS.2015.7364629">https://doi.org/10.1109/ICCAS.2015.7364629</a>             |                                                                                                                                                                                                     | 11 | 1693-1698           | 10/2015 |
| 22                               | Design and implementation of high-performance motion controller for 2-D delta robot                                                           | 03 | X | Seventh International Conference on Information Science and Technology, ISBN: 978-1-5090-5401-5<br><a href="https://doi.org/10.1109/ICIST.2017.7926505">https://doi.org/10.1109/ICIST.2017.7926505</a>       |                                                                                                                                                                                                     | 2  | 129-134             | 04/2017 |

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

|    |                                                                                                            |    |   |                                                                                                                                                                                                                                                            |    |         |         |
|----|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---------|---------|
| 23 | Experimental comparison of Complementary filter and Kalman filter design for low-cost sensor in quadcopter | 05 | X | International Conference on System Science and Engineering, ISBN: 978-1-5386-3421-9<br><a href="https://doi.org/10.1109/ICSSE.2017.8030922">https://doi.org/10.1109/ICSSE.2017.8030922</a>                                                                 | 10 | 488-493 | 07/2017 |
| 24 | Implementation of vision-based autonomous mobile platform to control by A* algorithm                       | 04 | X | 2nd International Conference on Recent Advances in Signal Processing, Telecommunications & Computing (SigTelCom), ISBN: 978-1-5386-2975-8<br><a href="https://doi.org/10.1109/SIGTEL.COM.2018.8325802">https://doi.org/10.1109/SIGTEL.COM.2018.8325802</a> | 5  | 39-44   | 01/2018 |
| 25 | Investigation on Barbot to Serve Human in Public Space                                                     | 03 | X | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), ISBN: 978-1-5386-5126-1<br><a href="https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595543">https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595543</a>                                     | 3  | 300-305 | 11/2018 |
| 26 | Design of Green Agriculture System Using Internet of Things and Image Processing Techniques                | 04 | X | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), ISBN: 978-1-5386-5126-1<br><a href="https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595663">https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595663</a>                                     | 10 | 28-32   | 11/2018 |
| 27 | Research on Aerial Vehicle for Robust Navigation System Under Natural Disaster                             | 04 | X | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), ISBN: 978-1-5386-5126-1<br><a href="https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595612">https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595612</a>                                     | 1  | 306-311 | 11/2018 |
| 28 | Hardware Design for Intelligent IoT Approach to Optimize Parking Slots                                     | 03 | X | International Conference on Advanced Computing and Applications (ACOMP), ISBN: 978-1-7281-4723-9<br><a href="https://doi.org/10.1109/ACOMP.2019.00034">https://doi.org/10.1109/ACOMP.2019.00034</a>                                                        | 3  | 171-175 | 11/2019 |
| 29 | A design of PID controller using FPGA-realization for motion control systems                               | 03 | X | International Conference on Advanced Computing and Applications (ACOMP), ISBN: 978-1-7281-8167-7<br><a href="https://doi.org/10.1109/ACOMP50827.2020.00030">https://doi.org/10.1109/ACOMP50827.2020.00030</a>                                              | 3  | 150-154 | 11/2020 |
| 30 | An investigation on indoor navigation for robotics system                                                  | 03 | X | The second international conference on material, machines and methods for sustainable development (MMMS), ISBN: 978-604-9985-72-0                                                                                                                          |    | 151-157 | 11/2020 |
| 31 | Path-planning for multiple-AGVs in industrial warehouse by using improved A-star algorithm                 | 03 | X | The second international conference on material, machines and methods for sustainable development (MMMS), ISBN: 978-604-9985-72-0                                                                                                                          |    | 158-165 | 11/2020 |
| 32 | Recent Researches on Human-Aware Navigation for Autonomous System                                          | 01 | X | International Conference on Context-Aware Systems and Applications, ISBN: 978-3-030-93178-0                                                                                                                                                                |    | 267-282 | 10/2021 |



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước

|                                     |                                                                                                             |    |   |                                                                                                                                                                                                        |  |   |                                   |            |
|-------------------------------------|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------|----|---|--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|---|-----------------------------------|------------|
|                                     | in the Dynamic Environment: An International Survey                                                         |    |   | <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-93179-7_21">https://doi.org/10.1007/978-3-030-93179-7_21</a>                                                                                                |  |   |                                   |            |
| 33                                  | Implementation of the Motion Controller for an Omni Mobile Robot Using the Trajectory Linearization Control | 10 | X | International Conference on Nature of Computation and Communication, ISBN: 978-3-030-92941-1<br><a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-92942-8_5">https://doi.org/10.1007/978-3-030-92942-8_5</a>  |  |   | 51-66                             | 10/2021    |
| 34                                  | An International Overview and Meta-analysis for Using the Mechanical Ventilation in the Medical Treatment   | 01 | X | International Conference on Context-Aware Systems and Applications, ISBN: 978-3-030-93178-0<br><a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-93179-7_18">https://doi.org/10.1007/978-3-030-93179-7_18</a> |  |   | 226-235                           | 10/2021    |
| 35                                  | Implementation of the Mathematical Model for Service Robot to Avoid Obstacles and Human                     | 04 | X | Proceedings of the Future Technologies Conference, ISBN: 978-3-030-89879-3<br><a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-89880-9_38">https://doi.org/10.1007/978-3-030-89880-9_38</a>                  |  | 1 | 513-525                           | 11/2021    |
| <b>Tạp Chí Khoa Học Trong Nước</b>  |                                                                                                             |    |   |                                                                                                                                                                                                        |  |   |                                   |            |
| 36                                  | Thiết kế bộ điều khiển thời gian thực dành cho công nghiệp                                                  | 01 | X | Tạp chí Cơ Khí Việt Nam, ISSN: 2615-9910                                                                                                                                                               |  |   | 6, 199-203                        | 06/2021    |
| 37                                  | Phát triển thuật toán nâng cao điều khiển vị trí trong hệ thống chính xác                                   | 03 | X | Tạp chí Cơ Khí Việt Nam, ISSN: 2615-9910                                                                                                                                                               |  |   | 10, 101-113                       | 10/2021    |
| 38                                  | Nghiên cứu kỹ thuật điều khiển sử dụng trong tương tác với cánh tay robot                                   | 02 | X | Tạp chí Cơ Khí Việt Nam, ISSN: 2615-9910                                                                                                                                                               |  |   | 1+2, 120-125                      | 01-02/2022 |
| <b>Hội Nghị Khoa Học Trong Nước</b> |                                                                                                             |    |   |                                                                                                                                                                                                        |  |   |                                   |            |
| 39                                  | Research, Manufacture and Control Wafer Robot in the Industrial Semiconductor                               | 03 | X | Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 4 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2017, ISBN: 978-604-73-5569-3                                                                                                 |  |   | Tiểu ban 10, mã bài 106           | 12/2017    |
| 40                                  | Nghiên cứu chế tạo máy tạo khuôn trong y tế                                                                 | 02 | X | Hội nghị toàn quốc về Kỹ thuật Cơ khí và chế tạo, ISBN: 798-604-73-7275-1                                                                                                                              |  |   | Mã bài NCM ME_410/2019 3, 144-150 | 10/2019    |

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà U.V là tác giả chính sau PGS/TS: 14 bài báo (thứ tự là 5, 6, 7, 8, 9, 11, 12, 13, 14, 15, 16, 17, 18, 19).

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước

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 |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
|    | Tạp Chí Khoa Học Quốc Tế        |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
| 1  |                                 |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
| 2  |                                 |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
| II | Sau khi được công nhận PGS/TS   |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
| 1  |                                 |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |
| 2  |                                 |            |                  |                                                 |                                         |                |                    |

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) 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   |                                                |                 |                    |                            |            |
| 2   |                                                |                 |                    |                            |            |
| ... |                                                |                 |                    |                            |            |

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau PGS/TS: .....

7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế (đối với ngành Văn hóa, nghệ thuật, thể dục thể thao)

| 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   |                                                              |                           |                                          |                                  |            |
| 2   |                                                              |                           |                                          |                                  |            |
| ... |                                                              |                           |                                          |                                  |            |

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau PGS/TS: .....

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:



Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước

| TT  | Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN | Vai trò U/V (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   |                                                             |                                 |                                              |                                    |                                 |         |
| 2   |                                                             |                                 |                                              |                                    |                                 |         |
| ... |                                                             |                                 |                                              |                                    |                                 |         |

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 (U/V PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng): .....

- Giờ giảng dạy

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

+ Giờ chuẩn giảng dạy quy đổi 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 (U/V 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 (U/V 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 (U/V 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 (U/V 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 U/V 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 U/V 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.*

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HDGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HDGS nhà nước  
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.

TpHCM, ngày 29 tháng 06 năm 2022

**NGƯỜI ĐĂNG KÝ**

(Ký và ghi rõ họ tên)



Ngô Hà Quang Thịnh