

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 SU
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: Kỹ thuật Cơ khí; Chuyên ngành: Chế tạo máy

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: DƯƠNG XUÂN BIÊN

2. Ngày tháng năm sinh: 05/10/1982; Nam ; Nữ ; Quốc tịch: Việt Nam;

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam:

4. Quê quán (xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Phường Xuân Đình, Quận Bắc Từ Liêm, Thành phố Hà Nội.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Số 45, Ngõ 486, Tổ dân phố Cáo Đình 4, Phường Xuân Đình, Quận Bắc Từ Liêm, Thành phố Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Phòng 1907 nhà S1, Phòng Công nghệ, Trung tâm Công nghệ, Học viện Kỹ thuật Quân sự, số 236 Hoàng Quốc Việt, Cổ Nhuế 1, Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

Điện thoại di động: 0969051082; E-mail: duongxuanbien@lqdtu.edu.vn

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

Từ tháng 09/2007 đến tháng 11/2010: Giảng dạy, trợ giảng, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ tháng 11/2010 đến tháng 02/2013: Học cao học, học viên, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

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

Từ tháng 02/2013 đến tháng 11/2013: Giảng dạy, giảng viên, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ tháng 11/2013 đến tháng 11/2017: Nghiên cứu sinh, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ tháng 11/2017 đến tháng 12/2022: Giảng dạy, giảng viên, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Từ tháng 12/2022 đến nay: Giảng dạy, Phó Trưởng Phòng Công nghệ, Trung tâm Công nghệ, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Chức vụ hiện nay: Phó Trưởng Phòng Công nghệ, Trung tâm Công nghệ, HVKTQS; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Phòng.

Cơ quan công tác hiện nay: Phòng Công nghệ, Trung tâm Công nghệ, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Địa chỉ cơ quan: Số 236 Hoàng Quốc Việt, Cổ Nhuế 1, Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 069515344.

8. Đã nghỉ hưu: Chưa nghỉ hưu.

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH ngày 10 tháng 8 năm 2007; số văn bằng: C0010296; ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Chế tạo máy; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS ngày 25 tháng 2 năm 2013; số văn bằng: A043504; ngành: Kỹ thuật Cơ khí; chuyên ngành: Chế tạo máy; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự, Việt Nam.

- Được cấp bằng TS ngày 05 tháng 02 năm 2020; số văn bằng: KQH9-000023; ngành: Kỹ thuật Cơ khí; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự, Việt Nam. Luận án được viết và bảo vệ bằng tiếng Anh.

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS: Chưa được công nhận.

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

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

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

- **Nghiên cứu về CAD/CAE/CAM và công nghệ gia công trên máy CNC** (*thể hiện trong giảng dạy các môn học, các đề tài khoa học, luận văn, hướng dẫn đồ án và luận văn, xuất bản sách, các công bố khoa học*): ứng viên tập trung nghiên cứu lý thuyết và thực nghiệm về phương pháp gia công cao tốc trên các máy tiện CNC, phay CNC với các vật liệu chính như hợp kim nhôm, thép hợp kim sau nhiệt luyện với độ cứng cao. Bài toán tối ưu hóa các thông số công nghệ, tối ưu năng suất, tối ưu năng lượng tiêu hao được quan tâm

nghiên cứu với các phương pháp gia công tiên tiến khác như: gia công tia nước, gia công laser, in 3D kim loại, cùng các thuật toán tối ưu phỏng sinh học, trí tuệ nhân tạo. Các ứng dụng trong công nghệ CAD/CAM/CAE/CNC được khai thác thường xuyên phục vụ quá trình nghiên cứu mô phỏng, lập trình gia công trên máy CNC. Ứng viên cũng nằm trong nhóm nghiên cứu với các đồng nghiệp về động học, động lực học và bài toán năng lượng tiêu hao trên máy CNC. Hướng nghiên cứu công nghệ gia công trên máy CNC, công nghệ CAD/CAE/CAM vẫn luôn giữ vai trò quan trọng và cần phải tiếp tục đẩy mạnh, bởi vấn đề về nâng cao năng suất, nâng cao chất lượng sản phẩm và giảm chi phí giá thành trong sản xuất công nghiệp hiện đại vẫn luôn là những nhu cầu cấp thiết nhất.

- **Nghiên cứu về kỹ thuật robot ứng dụng trong lĩnh vực Cơ khí chế tạo** (thể hiện trong giảng dạy các môn học, các đề tài khoa học, luận án TS, hướng dẫn đồ án, các công bố khoa học): hướng nghiên cứu này tập trung vào các bài toán về kỹ thuật robot ứng dụng trong gia công cơ khí mà trước mắt là các hệ thống robot hàn công nghiệp, tiến tới robot gia công cắt gọt, robot in 3D kim loại. Trước tiên, các bài toán cơ bản về mô hình hóa động học, động lực học, điều khiển robot được quan tâm nghiên cứu. Kết quả nghiên cứu được sử dụng làm nền tảng để giải quyết các bài toán ứng dụng trong gia công hàn, cắt gọt kim loại như: lập trình và tối ưu hóa quỹ đạo đường hàn/đường chạy dao, bài toán độ giật của mỏ hàn/đầu mang dụng cụ cắt với các biên dạng thay đổi đột ngột, bài toán tối ưu năng lượng tiêu hao khi gia công, kỹ thuật điều khiển robot bằng giọng nói, thị giác máy tính ... Hơn nữa, với nền tảng chuyên ngành về công nghệ gia công, bài toán thiết kế tối ưu kết cấu hình học (Topology Optimization) và chế tạo các loại robot ứng dụng trong sản xuất cũng được ứng viên quan tâm nghiên cứu. Trên cơ sở xác định nghiên cứu cơ bản là gốc rễ và là nền tảng quan trọng để giải quyết các bài toán ứng dụng trong thực tiễn, ứng viên đã và đang tiếp tục từng bước nghiên cứu ứng dụng hướng vào các sản phẩm cụ thể phục vụ hỗ trợ, cải tiến quá trình gia công tại các cơ sở, đơn vị sản xuất công nghiệp. Hướng nghiên cứu về kỹ thuật robot ứng dụng trong lĩnh vực Cơ khí này có tiềm năng phát triển to lớn trong hiện tại và tương lai. Ứng viên nhận thấy cần phải nhanh chóng tìm cách làm chủ công nghệ, tiếp cận với sự phát triển và xu hướng nghiên cứu của thế giới về Kỹ thuật robot trong tương lai gần nhằm khai thác hiệu quả các thành tựu của cuộc cách mạng Công nghiệp 4.0, phục vụ sự phát triển của đất nước.

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

- Ứng viên đã hướng dẫn **04** HVCH bảo vệ thành công luận văn thạc sỹ, trong đó hướng dẫn chính thành công **02** luận văn.

- Ứng viên đã thực hiện các đề tài NCKH: chủ trì **04** đề tài cấp cơ sở, thành viên chính **03** đề tài NCKH cấp Bộ, thành viên chính **04** đề tài NCKH cấp Nhà nước (đang thực hiện **02** đề tài); Đạt **02** giải Khuyến khích Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội. Hướng dẫn thành công **16** nhóm học viên, sinh viên NCKH cấp Học viện (trong đó **04** nhóm đạt Xuất sắc, **06** nhóm đạt Giỏi, có **02** nhóm học viên đạt giải Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội).

- Ứng viên đã công bố **55** bài báo khoa học, trong đó có **10** bài báo khoa học trên các tạp chí quốc tế có uy tín thuộc danh mục ISI/Scopus (tác giả chính **04** bài sau TS), **15/17** bài báo hội nghị quốc tế thuộc danh mục Scopus (tác giả chính **07** bài sau TS), **16** bài báo tạp chí trong nước (tác giả chính **11** bài), **12** bài báo hội nghị khoa học trong nước (tác giả chính **10** bài).

- Số lượng sách đã xuất bản: chủ biên **02** cuốn đã xuất bản tại nhà xuất bản uy tín trong nước (NXB Khoa học và Kỹ thuật).

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2009-2010	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2010
2	Danh hiệu Chiến sĩ tiên tiến năm học 2018-2019	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2019
3	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2020-2021	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2021
4	Danh hiệu Chiến sĩ tiên tiến năm học 2021-2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2022
5	Giấy khen của Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đã có thành tích tốt trong đợt thi đua cao điểm “75 ngày hành động sáng tạo, quyết thắng” Chào mừng kỷ niệm 30 năm Ngày hội QPTĐ và 75 năm Ngày thành lập Quân đội Nhân dân Việt Nam năm 2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2020
6	Giấy khen của Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm học 2009-2010	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2010
7	Giấy khen của Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm học 2019-2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2020
8	Giấy khen của Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm học 2020-2021	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2021
9	Giấy khen của Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm học 2021-2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2022
10	Bảng khen của Chính ủy Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đã có thành tích xuất sắc trong thực hiện Phong trào thi đua “Cán bộ, chiến sĩ Quân đội thi đua thực hiện văn hóa công sở, xứng danh Bộ đội Cụ Hồ” giai đoạn 2019-2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2022
11	Bảng khen của Giám đốc Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đã có thành tích xuất sắc trong hướng dẫn đề tài Nghiên cứu khoa học của học viên, sinh viên năm học 2020-2021	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2021
12	Bảng khen của Giám đốc Học viện Kỹ thuật Quân sự tặng Đã có thành tích xuất sắc trong hướng dẫn đề tài Nghiên cứu khoa học của học viên, sinh viên năm học 2022-2023	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2023

13	Chứng nhận đạt giải Khuyến khích Giải thưởng Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội lần thứ 8 năm 2008	Tổng Cục Chính trị	2008
14	Chứng nhận đạt giải Khuyến khích Giải thưởng Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội lần thứ 23 năm 2023	Tổng Cục Chính trị	2023
15	Danh hiệu Giảng viên dạy giỏi năm học 2019-2020	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2020
16	Danh hiệu Giảng viên dạy giỏi năm học 2020-2021	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2021
17	Danh hiệu Giảng viên dạy giỏi năm học 2021-2022	Học viện Kỹ thuật Quân sự	2022
18	Danh hiệu Giảng viên dạy giỏi cấp Bộ Quốc Phòng năm 2022	Bộ Quốc Phòng	2022

16. Kỷ luật: 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:

Qua gần 16 năm công tác tại Học viện Kỹ thuật Quân sự, ứng viên luôn không ngừng phấn đấu học tập và rèn luyện phẩm chất đạo đức và học tập nâng cao trình độ chuyên môn, nghiệp vụ để đáp ứng đầy đủ các tiêu chuẩn của chức danh nghề nghiệp, tiêu chuẩn của một giảng viên giảng dạy Đại học. Bản thân luôn ý thức rõ vai trò và trách nhiệm của nhà giáo và luôn cố gắng hoàn thành tốt mọi nhiệm vụ. Cụ thể như sau:

Về tư tưởng chính trị, phẩm chất đạo đức và ý thức tổ chức kỷ luật

Là một đảng viên Đảng cộng sản Việt Nam, một giảng viên trong học viện nhà trường trọng điểm của đất nước, một sĩ quan Quân đội Nhân dân Việt Nam, ứng viên có lập trường chính trị, tư tưởng vững vàng, tin tưởng tuyệt đối vào sự lãnh đạo của Đảng và Nhà nước, trung thành với nhân dân.

Luôn chấp hành nghiêm mọi chủ trương của Đảng, chính sách và pháp luật của Nhà nước, chấp hành nghiêm những điều đảng viên không được làm. Luôn nêu cao ý thức, trách nhiệm học tập và làm theo tư tưởng đạo đức, phong cách Hồ Chí Minh, cố gắng rèn luyện đạo đức cách mạng, phẩm chất “Bộ đội Cụ Hồ”, lối sống giản dị, trong sạch, lành mạnh, đoàn kết, tiết kiệm của công và có ý thức xây dựng tập thể vững mạnh toàn diện.

Luôn nêu cao ý thức kỷ luật, tuân thủ nghiêm mọi quy định của Nhà trường, đơn vị. Chấp hành và thực hiện nghiêm túc công tác giảng dạy, nghiên cứu khoa học và các nhiệm vụ khác với tinh thần trách nhiệm cao, đảm bảo giữ vững phẩm chất, uy tín và đạo đức nhà giáo.

Về trình độ chuyên môn, nghiệp vụ được đào tạo dành cho Giảng viên đại học

Ứng viên được đào tạo bài bản, chính quy và được cấp các học vị bao gồm:

- Tốt nghiệp Đại học chính quy hệ tập trung, ngành Kỹ thuật Cơ khí tại Học viện Kỹ thuật Quân sự;

- Tốt nghiệp Thạc sỹ theo chương trình đào tạo Cao học tập trung, ngành Kỹ thuật Cơ khí tại Học viện Kỹ thuật Quân sự;

- Bảo vệ thành công luận án tiến sĩ theo chương trình đào tạo sau đại học tập trung, ngành Kỹ thuật Cơ khí tại Học viện Kỹ thuật Quân sự;

- Hoàn thành đầy đủ và được cấp chứng nhận hoàn thành tốt các khóa học bồi dưỡng nghiệp vụ sư phạm và tin học cơ bản, nâng cao.

Về công tác giảng dạy

Quá trình công tác, ứng viên luôn cố gắng hoàn thành tốt mọi nhiệm vụ đào tạo đại học, sau đại học; hướng dẫn học viên, sinh viên làm đồ án môn học, đồ án tốt nghiệp, luận văn thạc sĩ; hỗ trợ nghiên cứu sinh; Tham gia các hội đồng chấm đồ án tốt nghiệp đại học, luận văn cao học; Tham gia góp ý xây dựng chương trình đào tạo, đề cương chi tiết học phần, biên soạn bài giảng, các ngân hàng đề thi các môn học trong chuyên ngành Chế tạo máy tại Khoa Cơ khí, Học viện Kỹ thuật Quân sự, chuyên ngành Kỹ thuật Robot tại Trường đại học Công nghệ (UET), Đại học Quốc gia Hà Nội. Cụ thể:

- Giảng dạy các học phần cho hệ đào tạo đại học: cơ sở công nghệ chế tạo máy, công nghệ trên máy CNC, lập trình trên máy CNC, công nghệ kim loại, dung sai, thiết kế chế tạo khuôn mẫu, an toàn lao động và bảo vệ môi trường trong sản xuất, thực tập cơ khí, thực tập công nghệ tiên tiến, động học và động lực học, các cơ cấu chấp hành robot, cơ học vật liệu và kết cấu robot, các vấn đề hiện đại trong kỹ thuật robot; hướng dẫn đồ án CAD/CAM/CNC, đồ án thiết kế và xây dựng robot; hướng dẫn đồ án tốt nghiệp đại học chuyên ngành Chế tạo máy (HVKTQS) (39 đồ án), kỹ thuật robot (UET) (06 đồ án).

- Giảng dạy các học phần cho hệ đào tạo sau đại học: Công nghệ chế tạo máy nâng cao, gia công cao tốc.

- Hướng dẫn thành công **04** luận văn cao học (trong đó hướng dẫn chính **02** luận văn).

- Tham gia các hội đồng chấm đồ án tốt nghiệp và luận văn cao học cho các học viên, sinh viên tại HVKTQS và UET.

- Phụ trách và chủ trì mở các khóa đào tạo miễn phí phần mềm CAD/CAE/CAM/CNC, khóa hướng dẫn lập trình, vận hành gia công các hệ máy CNC cho các loại hình đào tạo tại Học viện Kỹ thuật Quân sự; hướng dẫn sinh viên, học viên thiết kế và chế tạo các mô hình robot, các hệ tự động hóa tham gia các cuộc thi robocon, đạt giải Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội.

- Tích cực tham gia vào quá trình đổi mới phương pháp giảng dạy, thường xuyên cập nhật và hoàn thiện hệ thống bài giảng các môn học được phụ trách.

- Chủ biên viết **02** sách tham khảo phục vụ tốt cho quá trình giảng dạy. Viết các tài liệu hướng dẫn sử dụng (lập trình và vận hành) các hệ máy CNC tại cơ sở đào tạo.

Ứng viên được tặng danh hiệu giảng viên giỏi cấp cơ sở trong ba năm học liên tiếp (2019-2020, 2020-2021, 2021-2022), đạt danh hiệu Giảng viên dạy giỏi cấp Bộ Quốc phòng (11/2022).

Về công tác nghiên cứu khoa học

Ứng viên luôn tích cực tham gia nghiên cứu khoa học, hợp tác với các nhà khoa học trong và ngoài nước; chủ trì và tham gia nhiều đề tài nghiên cứu khoa học các cấp (chủ trì **04** đề tài cấp cơ sở, tham gia **03** đề tài cấp Bộ, tham gia **04** cấp Nhà nước); tham dự nhiều hội nghị khoa học trong nước và quốc tế (**11** hội nghị trong nước, **07** hội nghị quốc tế); đảm nhiệm vai trò tổ chức hoặc chủ trì các phiên tiểu ban cho các hội nghị khoa học trong và ngoài nước (**02** hội nghị trong nước, **04** hội nghị quốc tế); tham gia tổ chức **03** hội thảo khoa học trong nước; tham gia phân biện các bài báo, công trình khoa học trong nước, quốc tế. Ứng viên đã công bố **55** bài báo khoa học (trong đó **10** bài tại các tạp chí quốc tế uy tín thuộc danh mục ISI/Scopus, **15** bài hội nghị quốc tế chỉ số Scopus).

Ứng viên thường xuyên tham gia các hội đồng nghiệm thu đề tài NCKH cấp cơ sở, định hướng; hội đồng thẩm định các tài liệu thiết kế với các vai trò thư ký hội đồng, phản biện và ủy viên.

Tích cực, chủ động, có trách nhiệm trong việc xây dựng và phát triển Nhóm nghiên cứu mạnh. Ứng viên hiện là thành viên chủ chốt của Nhóm nghiên cứu mạnh “*Nghiên cứu thiết kế chế tạo sản phẩm cơ khí và trang thiết bị khí tài quân sự*” tại Trung tâm Công nghệ, thành viên của Nhóm nghiên cứu mạnh “*Nghiên cứu và phát triển Robot*” tại Khoa Hàng không và Vũ trụ, Học viện Kỹ thuật Quân sự.

Hàng năm, ứng viên trực tiếp hướng dẫn các nhóm sinh viên nghiên cứu khoa học với chất lượng cao và có nhiều thành tích nổi bật. Ứng viên đã hướng dẫn **16** nhóm học viên, sinh viên ứng với **16** đề tài NCKH, trong đó có **04** nhóm đạt Xuất sắc với **04** bằng khen về thành tích NCKH, **06** nhóm đạt Giỏi, **02** nhóm đề tài đạt giải Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội. Bản thân ứng viên được đơn vị đào tạo tặng **02** bằng khen có thành tích xuất sắc trong hướng dẫn NCKH, đạt **02** giải Tuổi trẻ sáng tạo trong Quân đội.

Về hoạt động hợp tác, liên kết NCKH ứng dụng với các cơ sở đào tạo, doanh nghiệp trong nước và quốc tế

Ứng viên thường xuyên tham gia các hội thảo khoa học, cập nhật công nghệ được tổ chức bởi các trường đại học, các doanh nghiệp, hiệp hội trong nước và quốc tế như trường đại học Công nghệ (UET)-Đại học Quốc gia Hà Nội, Đại học Greenwich (Anh), Hiệp hội các Doanh nghiệp Cơ khí Việt Nam (VAMI), Viện Nghiên cứu Dữ liệu lớn (Bigdata), công ty giải pháp phần mềm và sản xuất thông minh VIETBAY, công ty sản xuất thiết bị phụ trợ công nghiệp FUMEE, công ty phần mềm mô phỏng thiết kế, gia công và tối ưu hóa UPVIET, hãng sản xuất thiết bị DMG. Các hoạt động liên kết, hợp tác được cụ thể hóa bằng việc tham gia các dự án NCKH thuộc Quỹ Newton Vương quốc Anh, Quỹ đổi mới sáng tạo (VINIF), Quỹ NAFOSTED; tham gia đồng tổ chức 03 hội thảo khoa học với các doanh nghiệp về lĩnh vực thiết kế, chế tạo Robot và Sản xuất thông minh; tham gia dự án viết sổ tay Cơ khí cùng Hiệp hội VAMI.

Về ngoại ngữ

Mặc dù quá trình học tập, giảng dạy và nghiên cứu của ứng viên hoàn toàn trong nước nhưng ứng viên luôn ý thức rõ về tầm quan trọng của ngoại ngữ trong mọi mặt của công tác chuyên môn. Do đó, ứng viên tích cực học tập và định kỳ thi chứng chỉ ngoại ngữ quốc tế đáp ứng đầy đủ tiêu chuẩn chức danh; thường xuyên sử dụng tiếng Anh trong mọi hoạt động giảng dạy, nghiên cứu; Luận án Tiến sĩ của ứng viên được viết và bảo vệ bằng tiếng Anh; Hầu hết các công bố khoa học của ứng viên được viết bằng tiếng Anh; thường xuyên tham gia các hội nghị khoa học quốc tế; tích cực trao đổi chuyên môn, học thuật với các nhà nghiên cứu, chuyên gia trên thế giới thông qua việc tham gia trực tiếp và thường xuyên các Hội nghị khoa học quốc tế được tổ chức trong nước và quốc tế (Singapore, Hàn Quốc, Nhật Bản, Anh).

Về tự bồi dưỡng trình độ chuyên môn

Ứng viên luôn có ý thức học tập nâng cao kiến thức chuyên môn, năng lực công tác để hoàn thành tốt mọi nhiệm vụ giảng dạy và nghiên cứu được giao. Cụ thể:

- Ứng viên đã tham gia và hoàn thành các khóa học lập trình và vận hành các loại máy CNC với nhiều hệ điều khiển với các ngôn ngữ khác nhau của các hãng như: DMG, SIEMENS, ANILAM.

- Tham gia và hoàn thành **02** khóa học lập trình ngôn ngữ PYTHON về trí tuệ nhân tạo tại Công ty cổ phần MCI Việt Nam.

- Tham gia và hoàn thành tốt **01** khóa học lập trình trí tuệ nhân tạo (Machine Learning, Deep Learning) tại Viện Công nghệ Thông tin và Truyền thông, Đại học Bách khoa Hà Nội.

Về sức khỏe

Ứng viên tự nhận thấy mình có đủ sức khỏe để hoàn thành tốt mọi nhiệm vụ đào tạo, nghiên cứu khoa học và các công tác khác do Nhà trường, đơn vị công tác phân công.

Đối chiếu với các tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo, ứng viên tự nhận thấy bản thân có đủ điều kiện đề nghị xét công nhận chức danh PGS năm 2023.

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: 15 năm 9 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):

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	2017-2018				04 ĐA= 100	300		300/375/270
2	2018-2019				04 ĐA= 100	240		240/340/270
3	2019-2020				05 ĐA= 125	270		270/445/270
03 năm học cuối								
Học viện Kỹ thuật Quân sự (HVKTQS); Đại học Công nghệ - Đại học Quốc gia Hà Nội (UET)								
4	2020-2021 (HVKTQS)			0.5 LV = 30	04 ĐA= 100	330	45	330/550/270
	2020-2021 (UET)					37.5		37.5/52/270
5	2021-2022 (HVKTQS)			(1+0.5) LV = 100		195	45	195/467.5/270
	2021-2022 (UET)				04 ĐATN	152.5		152.5/244.2/270
6	2022-2023 (HVKTQS)			01 LV = 70		240	45	240/407.5/270
	2022-2023 (UET)				02 ĐATN	141		141/211.7/270

(*) - 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.

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

- 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:

- Bảo vệ luận án TS tại nước:

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: số bằng:; năm cấp:.....

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài:

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ:

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước):

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Chứng chỉ tiếng Anh IELTS 5.5 (B2, 10/2019), APTIS B2 (02/2022).

4. Hướng dẫn NCS, HVCH/CK2/BSNT đã được cấp bằng/có quyết định cấp bằng

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH	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	Chính	Phụ			
1	Trần Mạnh Linh		X		X	2020 - 2021	Học viện KTQS	09/07/2021
2	Lê Công Đoàn		X	X		2021 - 2022	Học viện KTQS	03/06/2022
3	Ngô Tấn Lộc		X		X	2021 - 2022	Học viện KTQS	03/06/2022
4	Phạm Đức Phong		X	X		2022 - 2023	Học viện KTQS	02/06/2023

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên:

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phần biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDĐH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						

1							
Sau khi được công nhận PGS/TS							
1	Lập trình và vận hành máy điều khiển số CNC	TK	NXB Khoa học và Kỹ thuật; QĐ xuất bản số 29/QĐXB-NXBKHKT ngày 18/03/2022; ISBN: 978-604-67-2203-8	02	Chủ biên	Biên soạn 212/312 trang. Cụ thể: Chương 1; Chương 2; Chương 3; Chương 5;	Giấy chứng nhận Số 2810/GXN-HV ngày 08/06/2023 của Giám đốc Học viện Kỹ thuật Quân sự
2	Thực hành CAD/CAE/CAM trên phần mềm INVENTOR – Tập 1 Thiết kế mô phỏng CAD	TK	NXB Khoa học và Kỹ thuật; QĐ xuất bản số 102/QĐXB-NXBKHKT ngày 31/05/2022; ISBN: 978-604-67-2305-9	01	Chủ biên	Toàn bộ (600 trang)	

Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) sách chuyên khảo do nhà xuất bản có uy tín xuất bản và chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản, mà ứng viên là chủ biên sau PGS/TS: [],

Lưu ý:

- Chỉ kê khai các sách được phép xuất bản (Giấy phép XB/Quyết định xuất bản/số xuất bản), nộp lưu chiểu, ISBN (nếu có).
- Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; HD: sách hướng dẫn; phần ứng viên biên soạn cần ghi rõ từ trang.... đến trang..... (ví dụ: 17-56; 145-329).

6. Thực hiện nhiệm vụ khoa học và công nghệ đã nghiệm thu:

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)/Xếp loại KQ
I Trước khi được công nhận PGS/TS					
1	Đề tài “Nghiên cứu tổng quan công nghệ gia công bằng tia nước áp lực cao trong sản xuất cơ khí hiện đại/ HVKTQS”	CN	Học viện KTQS	Từ 01/2010 đến 12/2010	BBNT ngày 08/07/2011, Khá
2	Đề tài “Nghiên cứu gia công các chi tiết nhôm dạng thành mỏng bằng phương pháp phay cao tốc”	CN	13.0.A.14, Học viện KTQS	Từ 12/2013 đến 12/2014	BBNT ngày 01/09/2015, Khá
II Sau khi được công nhận PGS/TS (nhận bằng TS vào tháng 2 năm 2020)					
3	ĐT “Nghiên cứu thiết kế tối ưu kết cấu và xây dựng hệ điều khiển mô	CN	21.TXM.07, Học viện KTQS	Từ 12/2021 đến 12/2022	BBNT ngày 17/6/2022, Xuất sắc

	hình robot công nghiệp 6DOF sử dụng kỹ thuật nhận dạng giọng nói và thị giác máy tính”				
4	ĐT “Nghiên cứu động lực học và điều khiển cánh tay robot công nghiệp dựa trên kỹ thuật tối ưu hóa kết cấu hình học và trí tuệ nhân tạo”	CN	22.TXM.10, Học viện KTQS	Từ 02/2023 đến 02/2024	Chờ nghiệm thu, QĐ nghiệm thu số 2971/QĐ-HV ngày 15/06/2023 của GD Học viện KTQS
5	Đề tài “Thiết kế, chế tạo hệ thống cấp phối cho nguyên công tum đầu đạn pháo chiến dịch tại nhà máy Z183/ Tổng cục CNQP (Cấp BQP)”	Thành viên chính	2013.11.30, Cấp Bộ Quốc phòng	2014 đến 2016	01/2017, Đạt
6	Đề tài “Nghiên cứu chế tạo hệ thống thiết bị phân loại rác thải sinh hoạt định hướng ứng dụng cho các xã ven đô và dân cư trên các đảo.”	Thành viên chính	Cấp Bộ Xây dựng	Từ 09/2015 đến 12/2017	29/12/2017, Đạt
7	Đề tài “Nghiên cứu thiết kế, chuẩn bị công nghệ và chế tạo thử nghiệm cầu xe chủ động ô tô vận tải có tải trọng từ 2 tấn đến 2.5 tấn”	Tham gia	BCT.001, Bộ Công thương	03/2020 đến 12/2020	30/12/2020, Đạt
8	Đề tài “Network of Excellence and Hi-Tech Hub for Vietnam’s Industry 4.0 via the UK-VN collaborations in Smart Manufacturing”	Thành viên chính	ID: 528085858, Quỹ Newton UK, Cấp Nhà nước	2019 đến 2021	4/2021, Đạt
9	Đề tài “Bigdata and Machine Learning for process parameters optimization of smart manufacturing shop floor consisting of CNC machine and robot”	Thành viên chính	VinIF.2019. DA08, Quỹ VINIF Cấp Nhà nước	2019 đến 2023	Chờ nghiệm thu
10	Đề tài “Using IoT, AI and Digital Twin for development of smart manufacturing systems consisting of industrial	TK	107.04-2020.15, Quỹ NAFOSTED Cấp Nhà nước	Từ 2020 đến 2023	Đang thực hiện

	robots and CNC machines”				
11	Đề tài “Nghiên cứu, thiết kế chế tạo ống kính tiêu cự thay đổi liên tục dải rộng dùng cho khí tài ảnh nhiệt vùng hồng ngoại sóng trung”	Thành viên chính	Cấp Nhà nước	Từ 2021 đến 2024	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:

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)	Tạp, số, trang	Tháng, năm công bố
I	TRƯỚC KHI ĐƯỢC CÔNG NHẬN TS							
Các công bố khoa học đăng trên các tạp chí trong nước								
1	Nghiên cứu ảnh hưởng của các thông số cắt đến độ nhám bề mặt khi phay cao tốc hợp kim nhôm Al6061	2		Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 0856-7056			11, 42-46	11, 2012
2	Tính toán mô men hệ robot dư dẫn động có liên kết phi Holonom	5		Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 0856-7056			4, 33-37	4, 2013
3	Nghiên cứu ảnh hưởng của thông số bề rộng cắt và chiều sâu cắt tới độ nhám bề mặt khi phay thường và phay cao tốc	1	Có	Tạp chí Khoa học và kỹ thuật HVKTQS, ISSN 1859-0209			158, 78-84	12, 2313
4	Nghiên cứu chế tạo thiết bị tự động hàn đắp phục hồi chi tiết dạng trục	6		Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 0856-7056			1, 115-121	1, 2014
5	Nghiên cứu ảnh hưởng của các chiến lược chạy dao tới chất lượng gia công chi tiết dạng thành	6	Có	Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 0856-7056			4, 33-39	4, 2015

	mỏng khi phay cao tốc hợp kim nhôm All6061							
6	Xây dựng hệ phương trình chuyển vị đàn hồi của tay máy hai khâu phẳng bằng phương pháp phần tử hữu hạn	1	Có	Tạp chí Cơ khí Việt Nam/ ISSN 0856-7056			1, 103-109	1, 2016
7	Phân tích động học và cấu trúc tay máy rô bốt nối tiếp – song song	6		Tạp chí Khoa học và kỹ thuật HVKTQS, ISSN 1859-0209			174, 83-94	2, 2016
8	Inverse dynamic analyzing of flexible link manipulators with translational and rotational joints	3	Có	Science and Technology Deverlopment Journal, VietNam National University-Ho Chi Minh City, ISSN 1859-0129			20, pp. 42-50	12, 2016
9	Dynamic modeling and control in joint space of a single flexible link manipulator using particle swarm optimization algorithm	4	Có	Journal of Science and Technology, the University of DaNang, ISSN 1859-1532			6 (115), pp. 4-8	2, 2017
10	Xây dựng hệ phương trình động lực học hệ tay máy có khâu đàn hồi	3	Có	Science and Technology Deverlopment Journal, VietNam National University-Ho Chi Minh City, ISSN 1859-0129			20, 28-34	2, 2017
11	Dynamic behaviors of a single flexible link manipulator under different driving rules	3	Có	Journal of Science and Technology, the University of DaNang, ISSN 1859-1532			12 (121), pp. 6-10	6, 2017
12	Dynamic analysis of two-link flexible manipulator considering the link length ratio and the payload	3	Có	Vietnam Journal of Mechanics, VAST, p-ISSN 0866-7136, e-ISSN 2815-5882		2	39 (4), pp. 315-325	12, 2017
https://doi.org/10.15625/0866-7136/9234								
13	Dynamics model of flexible link robots with	3	Có	Journal of Science and Technology - Technical			127, pp. 022-028	6, 2018

	translational and rotational joints			universities, ISSN 2354-1083				
14	Dynamic Modeling and Control of a Flexible Link Manipulators with Translational and Rotational Joints	3	Có	VNU Journal of Science: Mathematics – Physics, ISSN 2588-1124	7	1, pp. 52-66	1, 2018	
https://doi.org/10.25073/2588-1124/vnumap.4240								
Các công bố khoa học đăng trên các hội nghị khoa học trong nước								
15	Động lực học và điều khiển hệ tay máy có khâu đàn hồi	3	Có	Kỷ yếu Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí-động lực 2016, ISBN 978-604-95-0041-1		2, pp. 199-204	10, 2016	
16	Applied Torques and non-holonomic constraint forces analysis for a security robot tracking a target	2		Tuyển tập công trình Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ 2 về Cơ kỹ thuật và Tự động hóa, ISBN 978-604-95-0221-7		1, pp. 7-17	10, 2016	
17	Modeling and control of general planar two links flexible robot	3	Có	Tuyển tập công trình khoa học Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X, ISBN 978-604-913-719-8		2, pp. 27-35	12, 2017	
18	Analysis of dynamic of flexible robot arm with translational and rotational joints under varying length of links	4	Có	Tuyển tập công trình khoa học Hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ X, ISBN 978-604-913-719-8		2, pp. 36-44	12, 2017	
19	Controller design for enhancement position accuracy of a rigid-flexible links robot by using Particle Warm Optimization algorithm	2	Có	The 5th national conference on mechanical science and technology - VCME2018, ISBN 978-604-67-1103-2		1, pp. 1289-1298	10, 2018	
20	Extended assembly algorithm in finite element method in building dynamics equations process of flexible robot	2	Có	The 5th national conference on mechanical science and technology - VCME2018, ISBN 978-604-67-1103-2		1, pp. 1299-1308	10, 2018	

21	Inverse dynamics of a planar two-link flexible robot with translational joint: theory and experiment	6	Có	Tuyển tập công trình khoa học Hội nghị Cơ học Kỹ thuật toàn quốc 2019, ISBN: 978-604-913-937-6			2, pp. 19-27	4, 2019
22	On the lengths of driving cables in a spatial multisection continuum robot	4	Có	Tuyển tập hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ nhất về động lực học và điều khiển, ISBN: 978-604-913-966-6			1, pp. 222-229	7, 2019
23	Inverse kinematics analysis for a spatial multi-section continuum robot by using a closed-loop algorithm	2	Có	The 5th Vietnam International Conference and Exhibition on Control and Automation (VCCA2019), ISBN 978-604-95-0875-2			2, pp. 1-8	9, 2019
Các công bố khoa học đăng trên các hội nghị khoa học quốc tế								
24	Inverse kinematic control algorithm for a welding robot - positioner system to trace a 3D complex curve	6		International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC2019), ISBN 978-1-7281-2392-9	Scopus	9	1, pp. 319-323	9, 2019
25	Inverse Dynamics Analysis and Experiment Study for Flexible Robot Consisting Rotational and Translational Joints	5	Có	International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC2019), ISBN 978-1-7281-2392-9			1, pp. 366-370	9, 2019
26	New Feed Rate Optimization Formulation in a Parametric Domain for 5-Axis Milling Robots	5		6th International Conference on Computer Science, Applied Mathematical and Applications (ICCSAMA 2019), ISBN 978-3-030-38363-3	Scopus	2	1121, pp. 403-411	12, 2019
Công bố khoa học trên tạp chí quốc tế								

27	An efficient finite element formulation of dynamics for a flexible robot with different type of joints	4		Mechanism and Machine Theory, P-ISSN 0094-114X, E-ISSN 1873-3999	ISI (IF=4.93, Q1)	25	134, pp. 267-288	4, 2019
https://doi.org/10.1016/j.mechmachtheory.2018.12.026								
II SAU KHI ĐƯỢC CÔNG NHẬN TS								
Các công bố khoa học đăng trên các tạp chí trong nước								
28	Dynamics and control analysis of a single flexible link robot with translational joints.	1	Có	Science and Technology Deverlopment Journal, VietNam National University-Ho Chi Minh City, ISSN 1859-0129			3, pp. 588-595	12, 2020
https://doi.org/10.32508/stdjet.v3i4.801								
29	Design Digital Twin for Automatic Feeding Model	3		Science - Technology, Hanoi Industrial University, P-ISSN 1859-3585, E-ISSN 2615-961			57, pp. 109-113	11, 2021
Các công bố khoa học đăng trên các hội nghị khoa học trong nước								
30	Điều khiển chuyển động của cánh tay Robot 6DOF bằng giọng nói dựa trên phương pháp học sâu	1	Có	Hội nghị Quốc gia lần thứ 24 về Điện tử, Truyền thông và Công nghệ thông tin (REV-ECIT 2021), ISBN 978-604-80-5958-3			1, pp. 299-305	12, 2021
31	Modeling and analyzing the kinematics behavior of the rack system for the P60KM Rocket	7	Có	Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ hai về Động lực học và Điều khiển, ISBN 978-604-316-796-2			1, pp. 77-84	3, 2022
32	Inverse dynamics analysis for 6DOF industrial robots with programmed trajectories in the workspace	3		Hội nghị khoa học toàn quốc lần thứ hai về Động lực học và Điều khiển, ISBN 978-604-316-796-2			1, pp. 1-7	3, 2022
Các công bố khoa học đăng trên các hội nghị khoa học quốc tế								

33	Inverse Kinematics Analysis of Welding Robot IRB 1520ID Using Algorithm for Adjusting the Increments of Generalized Vector	3		The 5th International Conference on Research in Intelligent and Computing in Engineering (RICE 2020), ISBN 978-981-15-7527-3	Scopus, (IF=0.18, Q3)		1, pp. 859–872	12, 2020
	https://doi.org/10.1007/978-981-15-7527-3_82							
34	Forward and Inverse Kinematics Analysis of a Spatial Three-Segment Continuum Robot	3		The 5th International Conference on Research in Intelligent and Computing in Engineering (RICE 2020), ISBN 978-981-15-7527-3	Scopus, (IF=0.18, Q3)	1	1, pp. 407–417	12, 2020
	https://doi.org/10.1007/978-981-15-7527-3_40							
35	Optimize the Feed Rate of 6-DOFs Robot in Parametric Domain Based on Kinematics Modeling	3		The 5th International Conference on Research in Intelligent and Computing in Engineering (RICE 2020), ISBN 978-981-15-7527-3	Scopus, (IF=0.18, Q3)		1, pp. 883–892	12, 2020
	https://doi.org/10.1007/978-981-15-7527-3_84							
36	Comparison of the efficiency of numerical algorithms for solving the inverse kinematics problem of redundant serial-link robots	6	Có	International Conference on the Material, Machines and Methods for Sustainable Development 2020 (MMMS2020), ISBN 978-3-030-69609-2	Scopus		1, pp. 1000–1008	3, 2021
	https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_132							
37	Kinematics and Dynamics Analysis of Geostationary Satellite Antenna System	7	Có	International Conference on the Material, Machines and Methods for Sustainable Development 2020 (MMMS2020),	Scopus		1, pp. 1009–1017	3, 2021
	https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_132							

				ISBN 978-3-030-69609-2				
https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_133								
38	A Generalization Approach for the Kinematic Modelling of the Rotational Axes of Five-Axis CNC Centers	8		International Conference on the Material, Machines and Methods for Sustainable Development 2020 (MMMS2020), ISBN 978-3-030-69609-2	Scopus		1, pp. 983–990	3, 2021
https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_130								
39	Real Time Inverse Kinematics of Five-Axis CNC Centers	9		International Conference on the Material, Machines and Methods for Sustainable Development 2020 (MMMS2020), ISBN 978-3-030-69609-2	Scopus		1, pp. 991–999	3, 2021
https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_131								
40	A Conceptual Digital Twin for Cost-Effective Development of a Welding Robotic System for Smart Manufacturing	9		International Conference on the Material, Machines and Methods for Sustainable Development 2020 (MMMS2020), ISBN 978-3-030-69609-2	Scopus		1, pp. 1018–1025	3, 2021
https://doi.org/10.1007/978-3-030-69610-8_134								
41	A Fuzzy – Based Solution of Obstacle Avoidance For 3D of SCARA Robot	4	Có	25th International Scientific and Practical Conference (INNOVATION-2021)			1, 52-57	10, 2021
42	General Approach for Parameterization of the Inverse Dynamic Equation for Industrial Robot and 5-axis CNC Machine	9		ASIAN MMS 2021, ISBN 978-3-030-91891-0	Scopus		113, pp. 433–442	1, 2022
https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_41								

43	Multi Objective Optimization of Dimension Accuracy and Surface Roughness in High-Speed Finishing Milling for the Hard Steel Alloy After Heat-Treatment	6	Có	ASIAN MMS 2021, ISBN 978-3-030-91891-0	Scopus	113, pp. 899–909	1, 2022
	https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_86						
44	Investigation the Influence of the Welding Seams Trajectory on Driving Energy for Industrial Robots	1	Có	ASIAN MMS 2021, ISBN 978-3-030-91891-0	Scopus	113, pp. 910–920	1, 2022
	https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_87						
45	Research on the Control of the Mechanical System of Satellite Monitoring Antenna in Different Environmental Conditions	6	Có	ASIAN MMS 2021, ISBN 978-3-030-91891-0	Scopus	113, pp. 391-400	1, 2022
	https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_37						
46	Statics and Dynamics Simulation Analysis of the Industrial Robot Arm Structure Based on the Generative Design	8	Có	8th International Conference on Control and Robotics Engineering (ICCRE2023), ISBN 979-8-3503-4564-3	Scopus	1, 238-243	4, 2023
	http://www.iccre.org/?utm_source=BenchmarkEmail&utm_campaign=3-ICCRE-20221028-1&utm_medium=email						
Công bố khoa học trên tạp chí quốc tế							
47	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		Applied Sciences, EISSN 2076-3417	ISI (SCIE, IF = 2.68, Q2)	10(7), pp. 2567	4, 2020
	https://doi.org/10.3390/app10072567						

48	Challenges and Conceptual Framework to Develop Heavy-Load Manipulators for Smart Factories	13		International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics, E-ISSN 2559-6497	Scopus (SJR=0.3, Q4)		11 (8), pp. 209-216	8, 2020
	https://dx.doi.org/10.17683/ijomam							
49	A novel mathematical approach for finite element formulation of flexible robot dynamics	7		Mechanics Based Design of Structures and Machines, ISSN: 1539-7734	ISI (SCIE, IF=4.3, Q1)		50(11), pp. 3747-3767	9, 2020
	https://doi.org/10.1080/15397734.2020.1820874							
50	New development of the dynamic modelling and the inverse dynamic analysis for flexible robot	2		International Journal of Advanced Robotic systems, ISSN: 1729-8814	ISI (SCIE, IF=1.7, Q2)	13	17(4), pp. 1-12	8, 2020
	https://doi.org/10.1177/1729881420943341							
51	Optimize the Feed Rate and Determine the Joints Torque for Industrial Welding Robot TA 1400 Based on Kinematics and Dynamics Modeling	6	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, ISSN: 2278-0149	Scopus (SJR =0.25, Citescore =1.5, Q3)	4	9(9), 1335-1340	9, 2020
	https://doi.org/10.18178/ijmerr.9.9.1335-1340							
52	Voice Recognition and Inverse Kinematics Control for a Redundant Manipulator Based on a Multilayer Artificial Intelligence Network	2		Journal of Robotics, ISSN: 1687-9619	Scopus (SJR=0.45, Q2)	10	2021, ID: 5805232, 1-10	6, 2021
	https://doi.org/10.1155/2021/5805232							
53	On the Effect of the End-Effector Point Trajectory on the Joint Jerk of the Redundant Manipulators	1	Có	Journal of Applied and Computational Mechanics, E-ISSN: 2383-4536	ESCI (Q1, JCI=1.1) (WoS)		7(3), 1575-1582	7, 2021
	https://doi.org/10.22055/JACM.2021.35350.2635							
54	Investigation of Driving Torques at the Joints of Industrial Robot Arms based on the Topology Optimization Technique	1	Có	Journal of Applied and Computational Mechanics, E-ISSN: 2383-4536	ESCI (Q1, JCI=1.1) (WoS)		9(3), 820-833	3, 2023

https://doi.org/10.22055/JACM.2023.42381.3920							
55	Predictive modeling of surface roughness in hard turning with rotary cutting tool based on multiple regression analysis, artificial neural network, and genetic programming methods	1	Có	Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers, Part B: Journal of Engineering Manufacture, ISSN 2041-2975	ISI (IF=2.76, Q2) (WoS)	ID: 09544054 23115711, 1-14	3, 2023
https://doi.org/10.1177/09544054231157112							

- Trong đó: Số lượng bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà UV là tác giả chính sau TS là 04 bài, bao gồm: [51], [53], [54], [55].

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*).

7.2. Bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích: Không

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): Không.

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						

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

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 28 tháng 6 năm 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Dương Xuân Biên