

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

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: NGUYỄN THÀNH TRUNG

2. Ngày tháng năm sinh: 20/09/1985; 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): Thị trấn Hà Trung, Huyện Hà Trung, Tỉnh Thanh Hóa.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Căn hộ 22, CT11, Khu đô thị Kim Văn Kim Lũ, Phường Đại Kim, Quận Hoàng Mai, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Căn hộ 2322, CT11, Khu đô thị Kim Văn Kim Lũ, Phường Đại Kim, Quận Hoàng Mai, Hà Nội.

Điện thoại nhà riêng:; Điện thoại di động: 0976698195; E-mail: trung.nguyenthanh@hust.edu.vn

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

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

- Từ tháng 9/2008 đến tháng 9/2011: Giảng viên Bộ môn Công nghệ Chế tạo máy, Khoa Cơ khí, ĐHBKHN.
- Từ tháng 9/2011 đến tháng 9/2015: Nghiên cứu sinh tại Học viện Công nghệ Shibaura, Nhật Bản.
- Từ tháng 9/2015 đến nay: Giảng viên tại Nhóm chuyên môn Công nghệ Chế tạo máy, Khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Cơ khí, ĐHBKHN.

Chức vụ: Hiện nay: Phó Trưởng Văn Phòng Trường Cơ khí, Đại học Bách Khoa Hà Nội;
Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Văn Phòng.

Cơ quan công tác hiện nay: Đại Học Bách Khoa Hà Nội.

Địa chỉ cơ quan: Số 1 Đại Cồ Việt, Q. Hai Bà Trưng, TP. Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 0243 869 6165

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có):

8. Đã nghỉ hưu từ thángnăm

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 4 tháng 7 năm 2008; số văn bằng: A0146048 ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Công nghệ Chế tạo máy.
Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Bách khoa Hà Nội, Việt Nam.
- Được cấp bằng ThS ngày 20 tháng 12 năm 2011; số văn bằng: M 000067 ngành: Kỹ thuật Cơ khí, chuyên ngành: Công nghệ Chế tạo máy.
Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường ĐHBK Hà Nội, Việt Nam.
- Được cấp bằng TS ngày 25 tháng 9 năm 2015; ngành: Kỹ thuật Cơ khí, chuyên ngành: Hệ thống điều khiển chức năng (Functional Control System);
Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Học Viện Công nghệ Shibaura, Nhật Bản.

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh **PGS** tại HĐGS cơ sở: **Hội đồng 3**.

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:

- Nghiên cứu, phát triển các thiết bị hỗ trợ phục hồi chức năng vận động con người.
- Nghiên cứu, phát triển và ứng dụng thuật toán tối ưu trong kỹ thuật.

- Công nghệ chế tạo các sản phẩm Cơ khí.

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

Ứng viên đã tham gia đào tạo Đại học từ tháng 9/2008, đào tạo sau Đại học từ năm học 2017-2018, hướng dẫn hơn 80 sinh viên làm đề án tốt nghiệp. Một số kết quả cụ thể như sau:

- Đã hướng dẫn **03** HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đã hoàn thành đề tài NCKH: số lượng **02** đề tài cấp cơ sở;
- Đã công bố **37** bài báo khoa học, trong đó **10** bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín; **02** bài tạp chí trong nước; **14** báo cáo khoa học trong danh mục Scopus.
- Số lượng chương sách tiếng anh đã xuất bản: **01** chương sách thuộc nhà xuất bản có uy tín;

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

- Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở các năm học: 2017-2018; 2019-2020; 2021-2022.
- Đoàn viên công đoàn xuất sắc năm học 2018 - 2019.

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:

Trong suốt thời gian làm cán bộ giảng dạy tại Bộ môn Công nghệ Chế tạo máy, Viện Cơ khí, Trường ĐHBK Hà Nội và nay là Nhóm chuyên môn Công nghệ chế tạo máy, Khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Cơ khí, ĐHBKHN tôi luôn phấn đấu, rèn luyện và thực hiện đúng các nhiệm vụ của người giáo viên, cụ thể như sau:

- Không ngừng hoàn thành các trách nhiệm công dân, tuân thủ những chính sách, pháp luật của Nhà nước, các chủ trương của Đảng và các quy định của nhà Trường.
- Không ngừng nỗ lực giảng dạy dựa trên mục tiêu đào tạo của chương trình đào tạo của Nhà nước và Nhà trường đề ra, với mục đích đạt được chất lượng giảng dạy cao nhất.
- Luôn phấn đấu rèn luyện phẩm chất, sự uy tín và danh dự của người làm nghề giáo, tôn trọng người học, có một thái độ công bằng với người học, luôn sẵn lòng lắng nghe và bảo vệ những quyền lợi đúng đắn của người học.
- Không ngừng tự hoàn thiện thông qua việc học tập và rèn luyện nhằm tiếp tục nâng cao phẩm chất đạo đức, trình độ chính trị, chuyên môn và kỹ năng nghiệp vụ. Đồng thời, luôn cải tiến phương pháp giảng dạy để nâng cao chất lượng dạy và học.

Thực hiện nghiêm túc các qui định của Pháp luật liên quan đến nhà giáo. Tôi tự nhận thấy mình có đầy đủ các tiêu chuẩn của một giảng viên đại học với các lý do sau:

- Về phẩm chất, đạo đức và tư tưởng: Luôn luôn trung thành với Tổ quốc, với nhân dân, với lý tưởng của Đảng, luôn có ý thức phục vụ nhân dân vì sự phát triển của xã hội.
- Về công tác giảng dạy: Bản thân luôn tự ý thức công tác giảng dạy là một công việc quan trọng nhất của người giảng viên, công việc cần phải thường xuyên cải tiến, nâng cấp để đáp ứng được yêu cầu giảng dạy trong điều kiện khoa học công nghệ phát triển mạnh như hiện nay. Vì thế tôi thường xuyên cố gắng học hỏi, cập nhật bài giảng, trau dồi kiến thức chuyên môn và kỹ năng sư phạm. Tôi luôn chấp hành nghiêm chỉnh sự phân công giảng dạy của Viện-Bộ môn/Nhóm chuyên môn - Khoa, thực hiện giảng dạy theo đúng đề cương, luôn cố gắng trau dồi kỹ năng để có thể thực hiện bài giảng tốt nhất, dễ hiểu cho người học và được sinh viên, học viên cao học quý mến, kính trọng và đánh giá cao. Trong thời gian công tác tại Đại học Bách Khoa Hà Nội bản thân đã luôn cố gắng hoàn thành tốt mọi nhiệm vụ được giao về chuyên môn cũng như về mảng công tác trợ lý hợp tác quốc tế, doanh nghiệp (từ 2019 đến 2022) và nay đang đảm nhiệm chức vụ Phó Trưởng Văn phòng Trường Cơ khí được giao, đảm bảo số giờ dạy hàng năm luôn vượt số giờ chuẩn quy định. Từ năm học 2017-2018 đã tham gia giảng dạy, hướng dẫn luận văn cao học.
- Về nghiên cứu khoa học: Bản thân luôn ý thức được rằng, trong môi trường đại học, công tác nghiên cứu khoa học là những điều rất cần thiết và buộc phải có đối với một giảng viên giảng dạy ngành kỹ thuật, các kiến thức có được trong quá trình nghiên cứu, chuyển giao công nghệ sẽ hỗ trợ tốt cho công tác giảng dạy. Do vậy, tôi cũng đã cố gắng triển khai các đề tài nghiên cứu khoa học trong suốt thời gian qua. Những kết quả của quá trình đó đã giúp bản thân có kiến thức chuyên môn sâu rộng hơn góp phần nâng cao chất lượng giảng dạy và đã được các đồng nghiệp đánh giá cao. Nó được thể hiện qua việc đứng chủ trì và tham gia các đề tài nghiên cứu khoa học ở các cấp, các chương trình hợp tác nghiên cứu với các nhà khoa học trong nước và quốc tế, các công trình nghiên cứu đã được công bố trong và ngoài nước.
- Về năng lực quản lý: Ngoài thời gian dành cho công việc chuyên môn, tôi đã từng hỗ trợ lý hợp tác quốc tế, doanh nghiệp. Hiện nay, tôi cũng đang đảm nhiệm vai trò là Phó Trưởng Văn phòng Trường Cơ khí, ĐHBKHN. Bên cạnh đó, tôi cũng thường xuyên tham gia các lớp nâng cao năng lực giảng dạy, giáo dục học đại học, xây dựng đề cương học phần các chương trình đào tạo Kỹ thuật cơ khí và Kỹ thuật cơ điện tử của Trường Cơ khí do nhà trường tổ chức.
- Về sức khỏe: Tôi tự nhận thấy mình có đủ sức khỏe để hoàn thành tốt các nhiệm vụ đào tạo và nghiên cứu khoa học, cũng như công tác quản lý do Nhà trường phân công. Tôi luôn có ý thức rèn luyện thể lực để nâng cao sức khỏe.

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
- 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 :

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	SDH	
1	2017-2018				13	300		300/748/229.5
2	2018-2019				14	255		255/859.2/229.5
3	2019-2020				13	240		240/814.5/229.5
03 năm học cuối								
4	2020-2021				15	291		291/860.1/204
5	2021-2022				10	270.15		270.15/874.65/204
6	2022-2023			3	7	165		165/554.1/182

(*) - 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 hoặc luận án TS hoặc TSKH; tại nước: Nhật Bản 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:.....

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

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

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

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

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

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/BSNT	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HVCH/CK2/BSNT	Chính	Phụ			
1	Nguyễn Mạnh Tiến		x	x		23/3/2021 đến 30/9/2022	Trường Đại học Bách khoa Hà Nội	26/12/2022
2	Nguyễn Văn Huy		x	x		12/1/2022 đến 31/3/2023	Đại học Bách khoa Hà Nội	15/6/2023
3	Trần Hoàng Minh		x	x		23/3/2022 đến 30/9/2022	Đại học Bách khoa Hà Nội	15/6/2023

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)
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
1							
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1	Use Improved Differential Evolution Algorithms to Handle the Inverse Kinetics Problem for Robots with Residual Degrees of Freedom	Sách tham khảo	IntechOpen	2	x	1-22	ISBN 978-1-83969-292-5 DOI: 10.5772/intechopen.97138

Trong đó: Số lượng 01 chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản, mà ứng viên là chủ biên sau TS: [1].

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	Xây dựng phần mềm hệ cơ sở dữ liệu các chi tiết tiêu chuẩn của đồ gá	CN	T2011-41, Cấp trường	Từ Tháng 4 năm 2011 Đến Tháng 12 năm 2012	15/12/2011 xếp loại: Tốt.
II	Sau khi được công nhận PGS/TS				
1	Nghiên cứu, thiết kế và mô phỏng hệ thống chủ-tớ cánh tay phục vụ trong phẫu thuật từ xa.	CN	T2016-PC-065, Cấp trường	Từ tháng 8 năm 2016 đến tháng 1 năm 2018	18/1/2018 xếp loại: Tốt.

- 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:

STT	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, Q)	Số lần trích dẫn (không tự tính trích dẫn)	Tập, số, trang	Năm xuất bản
I. Trước khi được công nhận TS								
1	The Powered Gait Training System Using Feedback from Own Walking Information	3	x	The 4th IEEE BioScience and BioRobotic Conference (BRC2013)/ Electronic ISBN:978-1-4673-3025-1 Print ISBN:978-1-4673-3024-4 CD: 978-1-4673-3023-7	Index Scopus	2	Pages 239-243	2013 DOI : 10.1109/BRC.2013.6487529
2	A new tool to model physical system: Application to the powered gait orthosis system for hemiplegic patients	4	x	The 24th IASTED International Conference on Modeling and Simulation (MS2013)/ ISBN: 978-0-88986-960-8 ; ISBN (CD): 978-0-88986-956-1 ;	Index Scopus		Papers 56-61	2013 DOI : 10.2316/P.2013.802-074
3	Using Motor Speed Profile and Genetic Algorithm to Optimize the Fuzzy Logic Controller for Controlling DC Servomotor	2	x	Journal of Computer Applications/ ; ISSN 0975 - 8887		3	Vol. 94, No. 14; Pages (1-8)	2014 DOI : 10.5120/16408-6076

4	Design and Model a Novel Ankle Foot Orthosis	3	x	The 26th European Modeling and Simulation Symposium/ ISBN 978-88-97999-37-9 (Paperback) ISBN 978-88-97999-43-0 (PDF)	Index Scopus	1	Pages 47-52	2014
5	Phase Detection and Foot Drop Prevention for the Novel Powered Ankle Foot Orthosis System	3	x	9th i-CRETe 2015 international Convention on Rehabilitation Engineering & Assistive Technology				2015 DOI : 10.5555/2846712.2846728
6	Development and Validation of a New Interference Cancellation Method for Accelerometers in Orientation Measurement	3		11th France-Japan congress, 9th Europe-Asia congress, and 17th International Conference on Research and Education in Mechatronics/ Electronic ISBN:978-1-5090-1787-4 Print on Demand(PoD) ; ISBN:978-1-5090-1788-1	Index Scopus	1	Pages 152-157	2015 DOI : 10.1109/MECATRONIC.S.2016.7547132
7	Reducing the Influence of Vibration and Movement in Endoscopic Orientation	3		Computer Assisted Radiology and Surgery 29th International Congress and Exhibition/			Pages 117-118;	2015 DOI : 10.1007/s115

	Estimation with Inertial Sensors			Electronic ISSN 1861-6429				48-015-1213-2
II.	Sau khi được công nhận TS							
8	Interference Reduction in Tilt Measurement Based on Changing the Sensor Mounting Method and Calculation Formulas	3		Journal of Automation and Control Engineering/ ISSN: 2301-3702		2	Vol. 4, No. 6, 2016, Pages 454-459;	2016 , DOI : 10.18178/joac.454-459
9	Sử dụng phương pháp đồng mô phỏng giữa matlab/simulink và ADAMS cho robot planar 2 bậc tự do	3	x	Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí- động lực 2016/ ISBN: 978-604-95-0041-1			Pages 247-252;	2016
10	Thiết kế và tính toán hệ thống hỗ trợ chuyển người khuyết tật chân trong hoạt động đời sống	2	x	Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí- động lực 2017/ ISBN: 978-604-95-0041-1			Pages 247-252;	2017
11	Design the Transfer Aid Device for the Lower Limb Disability in Daily Living	2	x	International Symposium on Computational Design and Engineering/ ISBN: 979-11-961976-0-5(95550)			Pages 118-119	2017
12	Optimize Position to Place Joint of a Finger in the	3	x	Journal of Science & Technology/ ISSN 2354-1083			Vol. 127 (2018);	2018

	Slave Hand of a Novel Master-Slave System						Pages 11-15;	
13	Opposition-based learning for self-adaptive control parameters in differential evolution for optimal mechanism design	3		Journal of Advanced Mechanical Design, Systems, and Manufacturing/ Online ISSN : 1881-3054; ISSN-L : 1881-3054	SCIE (Q3, IF 2021=0.29)	4	Vol. 13, No. 4, Pages 1-16;	2018 DOI : 10.1299/jamd.sm.2019jamd.sm0072
14	Using Flex Sensor to Get the Angles from Master Hand to Control Slave Hand	2	x	2nd International Conference on Mechatronics Systems and Control Engineering (ICMSCE 2018)/ ISBN: 978-1-4503-6379-2	Index Scopus	2	Pages 1-4;	2018 DOI : 10.1145/3185066.3185068
15	A New Master-Slave Robot Hand	2	x	The 13th SEATUC Symposium/ ISSN: 2186-7631			Pages 237	2019
16	Design and Manufacture Wire-driven device to Support Upper Limbs Rehabilitation	3	x	2019 KICS Korea-Vietnam International Joint Workshop on Communications and Information Sciences/ ISBN: 978-89-950043-7-1 [93560]			Pages 39-40;	2019
17	Initially Using Dynamical Movement Primitive (DMP) Method to Build	5	x	2019 KICS Korea-Vietnam International Joint Workshop on Communications and Information			Pages 27-28	2019

	Training Trajectories for Rehabilitation Robots			Sciences/ ISBN: 978-89-950043-7-1 [93560]				
18	Improve the Design the Transfer Aid Device for the Lower Limb Disability in Daily Living	3	x	2019 KICS Korea-Vietnam International Joint Workshop on Communications and Information Sciences/ ISBN: 978-89-950043-7-1 [93560]			Pages 21-22	2019
19	Motion Planning for Upper Limb Exoskeleton robot by using Dynamical movement Primitives and Neural Networks methods	2		special Educational Research Ver FY2018 in Shibaura Institute of Technology/ ISSN: 2185-7326			Pages 200-206	2019
20	Design and optimize a novel ergonomic shoulder of upper limb rehabilitation robot	11	x	International Journal of Mechanical and Production Engineering Research and Development/, 2020; ISSN: 2249-6890 (print), 2249-8001 (online)	Scopus (Q3)		Vol. 10, Issue 3, Pages 6451–646	DOI : 10.24247/ijmperdjun2020613
21	Design a human arm model supporting the design process of upper limb rehabilitation robot,	5	x	14th south Asian Technical University Consortium Symposium 2020/ ISSN: 2186-7631			Pages 237,	2020

22	Reliability Analysis Using Artificial Neural Network Based Adaptive Parameter Differential Evolution Algorithm.	6		4th International Conference on Robot Systems and Applications (ICRSA 2020)/ ACM ISBN: 978-4503-8764-4	Index Scopus		Pages 88-93;	2020 DOI : 10.1145/3402597.3402614
23	Apply PSO Algorithm with Searching Space Improvements on a 5 Degrees of Freedom Robot,	6	x	3rd International Conference on Intelligent Robotic and Control Engineering (IRCE)/ ISBN: 978-1-7281-8971-0	Index Scopus		Pages 75-80;	2020 DOI : 10.1109/IRCIE50905.2020.9199236
24	Comparing the Results of Applying DE, PSO and Proposed Pro DE, Pro PSO Algorithms for Inverse Kinematics Problem of a 5-DOF Scara Robot	3	x	2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems (ICAMechS)/ Electronic ISBN:978-1-7281-6530-1 USB ISBN:978-1-7281-6529-5 Print on Demand(PoD) ISBN:978-1-7281-6531-8	Index Scopus	3	Pages 45-49;	2020 DOI : 10.1109/ICAMechS49982.2020.9310157
25	Apply Some Optimization Algorithms to Solve Inverse Kinematic Problems of a 7-DoFs	5	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ 2021,	Scopus (Q3)	2	Vol. 10, No. 9, Pages: 498-504,	2021 DOI : 10.18178/ijm

	Manipulator Robot			ISSN: 2278-0149 (Online)				err.1 0.9.4 98- 504
26	Using proposed optimization algorithm for solving inverse kinematics of human upper limb applying in rehabilitation robotic	3	x	Artificial Intelligence Review/ 2021; Electronic ISSN 1573-7462; Print ISSN 0269-2821	SCIE (Q1, IF2021 =8,13)	3	Vol. 55, Pages 679-705;	2021 DOI : 10.1007/s10462-021-10041-z
27	Adaptive Plan Using Sigmoid Function for Nonlinear Topology Optimization	5		International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	Scopus (Q3)	1	Vol. 10, No. 12, Pages 710-716;	2021 DOI : 10.18178/ijmerr
28	Simulation and Experiment in Solving Inverse Kinematic for Human Upper Limb by Using Optimization Algorithm	6	x	13th Asian Conference, ACIIDS 2021/, 2021; Online ISBN 978-3-030-73280-6; Print ISBN 978-3-030-73279-0	Index Scopus; WoS, Rank B	3	Pages 556-568	2021 DOI : 10.1007/978-3-030-73280-6_44
29	Design and Manufacture a Cheap Equipment to Measure Human Arm Motion in Developing Countries	3	x	the 5th International Conference on Robotics, Control and Automation/ 2021; ACM ISBN: 978-1-4503-8748-4	Index Scopus		Pages 48-53,	2021 DOI : 10.1145/3471985.3472372

30	2D Lidar Data Matching Using Simulated Annealing on Point-Based Method	5		Advances in Asian Mechanism and Machine Science. ASIAN MMS 2021. Mechanisms and Machine Science/ ISSN (Print)2211-0984; ISSN (Electronic)2211-0992	Index Scopus		Pages 944-949;	2021 DOI : 10.1007/978-3-030-91892-7_90
31	Study of bipedal locomotion considering property of toe mechanism,	4		Journal of Physics: Conference Series, Volume 2235, The 12th Asia Conference on Mechanical and Aerospace Engineering/ ISSN (Print)2211-0984; ISSN (Electronic)2211-0992	Index Scopus	1	Pages 944-949;	2021 DOI : 10.1088/1742-6596/223/5/1/012068
32	Improved Exoskeleton Human Motion Capture System.	4	x	Advances in Asian Mechanism and Machine Science. ASIAN MMS 2021/ ISSN (Print) 2211-0984; ISSN (Electronic)2211-0992	Index Scopus		Vol 113. Springer, Cham Pages 669-679,	2021 DOI : 10.1007/978-3-030-91892-7_64
33	Proposing a Method to Solve Inverse Kinematics and Dynamics of a Human Upper Limb	3	x	Vietnam Journal of Computer Science / 2022, ISSN (print): 2196-8888 ISSN (online): 2196-8896	ESCI, Q3, IF 1.5	1	Vol. 9, No. 4, Pages 455-473,	2022 DOI : 10.1142/S2196888

	Rehabilitation Robot							8822 5002 33
34	An Adaptive Differential Evolution Algorithm with a Point-Based Approach for 3D Point Cloud Registration	5		Journal of Image and Graphics/ 2022, ISSN: 2301-3699 (Print); 2972-3973 (Online)	Scopus, Q2, IF 0.5 năm 2022	11	Vol. 10, No. 1, Pages 1-9,	2022 DOI : 10.18178/joig
35	Study of convergence speed enhancement for topology optimization	4		Journal of Physics: Conference Series/ Online ISSN: 1742-6596; Print ISSN: 1742-6588	Index Scopus		Pages 1-4,	2022 DOI : 10.1088/1742-6596/223/5/1/012102
36	Proposing a Graphic Simulator for an Upper Limb Exoskeleton Robot	4	x	Applied Bionics and Biomechanics/ ISSN: 1176-2322 (Print); ISSN: 1754-2103 (Online)	ISI, Q3, IF 1.66		Vol. 2023, Pages 1-16,	2023 DOI : 10.1155/2023/4202
37	Nghiên cứu về phương pháp lọc Magdwick trong việc xử lý tín hiệu bộ đo lường quán tính IMU	3	x	Tạp chí Khoa học và công nghệ; ISSN: 1859-3585			Vol.5 8, No.3, Pages 77-80. ISSN : 1859-3585	2023 DOI : 10.57001/hu-ih5804.2

								023.
								113

- 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 UV là tác giả chính sau PGS/TS: 5

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						
1							
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1							

- 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					

- 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					

- 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:

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KH&CN	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*:

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

Được bổ nhiệm PGS chưa đủ 3 năm, còn thiếu (số lượng năm, tháng):

b) Hoạt động đào tạo

- Thâm niên đào tạo chưa đủ 6 năm (UV PGS), còn thiếu (số lượng năm, tháng):

- Giờ giảng dạy

+ Giờ 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 (UV chức danh GS)

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 NCS được cấp bằng TS bị thiếu:

.....

+ Đã hướng dẫn chính 01 HVCH/CK2/BSNT đã có Quyết định cấp bằng ThS/CK2/BSNT (UV chức danh PGS)

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 HVCH/CK2/BSNT được cấp bằng

ThS/CK2/BSNT bị thiếu:

c) Nghiên cứu khoa học

- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ (UV chức danh GS)

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp Bộ bị thiếu:

.....

- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS)

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở bị thiếu:

.....

- Không đủ số CTKH là tác giả chính sau khi được bổ nhiệm PGS hoặc được cấp bằng TS:

+ Đối với ứng viên chức danh GS, đã công bố được: 03 CTKH ; 04 CTKH

Đề xuất sách CKUT/chương sách của NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc UV không đủ 05 CTKH là tác giả chính theo quy định:

+ Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: 02 CTKH

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

Đề xuất sách CKUT/chương sách NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc UV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định:

Chú ý: Đối với các chuyên ngành bí mật nhà nước thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự, các tiêu chuẩn không đủ về hướng dẫn, đề tài khoa học và công trình khoa học sẽ được bù bằng điểm từ các bài báo khoa học theo quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg.

d) Biên soạn sách phục vụ đào tạo (đối với ứng viên GS)

- Không đủ điểm biên soạn sách phục vụ đào tạo:

- Không đủ điểm biên soạn giáo trình và sách chuyên khảo:

C. CAM ĐOAN CỦA NGƯỜI ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN CHỨC DANH:

Tôi cam đoan những điều khai trên là đúng, nếu sai tôi xin chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Hà Nội, ngày 26 tháng 6 năm 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Nguyễn Thành Trung