

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

Liên ngành: Cơ khí-động lực; Ngành: Cơ khí; Chuyên ngành: Cơ-điện tử.

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: PHẠM ĐÌNH BÁ.

2. Ngày tháng năm sinh: 27/04/1984; 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): Xã Phương Chiêu, Thành phố Hưng Yên, Tỉnh Hưng Yên.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Số 24A, Tổ Dân Phố 15, phường Đằng Hải, quận Hải An, thành phố Hải Phòng.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Phòng 703A6, Bộ môn Cơ điện tử, Viện Cơ khí, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, 484 Lạch Tray, Kênh Dương, Lê Chân, TP Hải Phòng.

Điện thoại nhà riêng:; Điện thoại di động: 0868385265; E-mail: bapd.vck@vimaru.edu.vn.

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

a. Quá trình đào tạo và huấn luyện chuyên môn:

Từ tháng 9, năm 2002 đến tháng 5, năm 2007: Sinh viên, ngành Máy tàu thủy, Khoa Cơ khí-đóng tàu, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng;

Từ tháng 3, năm 2009 đến tháng 3, năm 2012: Học viên cao học, ngành Khai thác bảo trì tàu thủy, Khoa Sau Đại học, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng;

Từ tháng 3, năm 2015 đến tháng 8, năm 2018: Nghiên cứu sinh, ngành Kỹ thuật cơ khí, Khoa cơ Khí, Đại học Kyung Hee, Hàn Quốc;

Từ tháng 7, năm 2019 đến tháng 3, năm 2020: Nghiên cứu viên (research fellow), Khoa Cơ khí và Hàng Không, Đại học Sejong, Hàn Quốc.

b. Quá trình làm việc:

Từ tháng 8, năm 2007 đến tháng 8, năm 2008: Giảng viên tập sự, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng;

Từ tháng 8, năm 2008 đến tháng 8, năm 2015: Giảng viên, Bộ môn Nhiệt Kỹ Thuật, Khoa Cơ khí-đóng tàu, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng;

Từ tháng 8, năm 2015 đến tháng 8 năm 2018, Giảng viên, Bộ môn Động lực diesel, Khoa Máy tàu biển, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng;

Từ tháng 8, năm 2018 đến nay: Giảng viên, Bộ môn Cơ Điện tử, Viện Cơ khí, Đại học Hàng hải Việt Nam, Hải Phòng.

Chức vụ hiện nay: Giảng viên; Chức vụ cao nhất đã qua:

Cơ quan công tác hiện nay: Viện Cơ khí, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.

Địa chỉ cơ quan: 484 Lạch Tray, Kênh Dương, Lê Chân, TP Hải Phòng.

Điện thoại cơ quan: 022 5382 9109.

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 07 tháng 05 năm 2007; số văn bằng: A0023143; ngành: Kỹ thuật cơ khí; chuyên ngành: Thiết kế và sửa chữa máy tàu thủy; Nơi cấp bằng ĐH: Đại học Hàng hải Việt Nam, Việt Nam;

- Được cấp bằng ThS ngày 10 tháng 04 năm 2012; số văn bằng: A032380; ngành: Kỹ thuật cơ khí động lực; chuyên ngành: Khai thác, bảo trì tàu thủy; Nơi cấp bằng ThS: Đại học Hàng Hải Việt Nam, Việt Nam;

- Được cấp bằng TS ngày 22 tháng 08 năm 2018; số văn bằng: 08426; ngành: Kỹ thuật cơ khí; chuyên ngành: Cơ điện tử; Nơi cấp bằng TS: Đại học Hyung Hee, Hàn Quốc.

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: Đại học Hàng hải Việt Nam.

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:

- Mô hình toán, xác định các thông số hệ thống và điều khiển hệ thống cơ điện tử;

- Điều khiển phi tuyến các hệ thống cơ điện tử;

- Điều khiển và quản lý hệ thống năng lượng cho xe tự hành.

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

a. Đào tạo đại học:

Từ tháng 8/2008 đến nay, trừ những lúc đi nghiên cứu sinh hoặc huấn luyện chuyên môn ở nước ngoài, tôi giảng dạy các học phần đào tạo sinh viên đại học cho các chuyên ngành gồm:

+ Chuyên ngành Máy tàu thủy gồm các học phần: Kỹ thuật nhiệt (12101), Máy lạnh và điều hòa không khí (12118), Tự động điều khiển máy tàu thủy (12337).

+ Chuyên ngành Cơ điện tử có học phần: Vi điều khiển (22727), Kỹ thuật điều khiển tự động (22702), Công cụ phần mềm (22711), Cơ điện tử Lab2 (22729), PLC (22708).

b. Đào tạo sau đại học:

- Đã hướng dẫn thành công 0 nghiên cứu sinh đã được cấp bằng tiến sĩ.
- Đã hướng dẫn thành công 02 học viên cao học đã được cấp bằng thạc sĩ.

c. Nghiên cứu khoa học:

- Đã hoàn thành 02 đề tài nghiên cứu khoa học (NCKH) cấp cơ sở (Trường Đại học Hàng hải Việt Nam).

- Đã hoàn thành 01 đề tài nghiên cứu ứng dụng do Quỹ đổi mới sáng tạo VINIF thuộc tập đoàn VINGROUP tài trợ.

- Đã công bố 19 bài báo khoa học ở ngoài nước gồm 13 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế uy tín và 06 bài báo hội thảo quốc tế.

- Đã công bố 07 bài báo khoa học trong nước.

e. Các hoạt động học khoa học khác:

(i) Hướng dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học

- Hướng dẫn sinh viên K56-ngành Cơ điện tử nghiên cứu khoa học – đạt giải nhất sinh viên nghiên cứu khoa học cấp Trường năm học 2018-2019

- Hướng dẫn sinh viên K59-ngành Cơ điện tử nghiên cứu khoa học – đạt giải khuyến khích sinh viên nghiên cứu khoa học cấp Trường năm học 2021-2022.

(ii) Phân biện cho các tạp chí khoa học:

- Symmetry; Sensors; International Journal of Precision Engineering and Manufacturing; IEEE transactions on Intelligent Transportation Systems; Measurement and Control; IEEE Transactions on Vehicular Technology; Tạp chí khoa học và công nghệ Hàng Hải.

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

16. Kỷ luật (hình thức từ khiển trách trở lên, cấp ra quyết định, số quyết định và thời hạn hiệu lực của quyết định): 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:

Tôi bắt đầu công tác tại trường Đại học Hàng hải Việt Nam từ tháng 8 năm 2008. Đến nay đã hơn 14 năm thâm niên. Tôi nhận thấy mình có nhiều nỗ lực trong công tác giảng dạy và nghiên cứu khoa học. Cho đến nay, về định lượng, tôi có 19 bài báo quốc tế trong đó có 13 bài trong danh mục ISI và 06 bài hội thảo quốc tế. Tôi có 07 bài báo đăng trên các tạp chí khoa học và hội thảo trong nước. Như đã khai trong mục 14e, tôi còn tham gia hướng

dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học, phản biện cho các tạp chí khoa học. Những hoạt động học thuật này cho tôi nhiều cơ hội tiếp xúc với các đồng nghiệp trong và ngoài nước. Những điều tôi vừa kể trên cho thấy sự đóng góp tích cực của tôi về mặt học thuật, nỗ lực cố gắng của bản thân trong việc củng cố và hội nhập với các đồng nghiệp trong nghiên cứu khoa học. Là giảng viên (2008-nay) tôi tham gia giảng dạy các học phần, xây dựng đề cương chi tiết cho các môn học phục vụ đào tạo chuyên ngành Cơ điện tử. Trong suốt thời gian công tác, bản thân nhận thấy là người yêu nghề và ham mê nghiên cứu khoa học. Tôi luôn hoàn thành nhiệm vụ do nhà Trường đề ra. Tích cực tham gia hướng dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học làm cơ sở để các em đào sâu và tìm tòi khám phá khoa học.

Từ những điều vừa kể trên, tôi tự nhận thấy mình hoàn thành tốt các nhiệm vụ, có đủ các tiêu chuẩn của một nhà giáo.

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

- Tổng số năm thực hiện nhiệm vụ đào tạo: 14 năm 09 tháng, từ 08/2008 đến 06/2023.

- 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	SDH	
1	2011-2012					280		280/280/280
2	2012-2013					285		285/285/280
3	2018-2019					285		285/285/240
03 năm học cuối								
4	2020-2021			1		330		330/330/240
5	2021-2022			1	2	330		330/380/240
6	2022-2023				1	270		270/295/240

(*) - 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: Việt nam; Từ năm 2002 đến năm 2007

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc SKH ; tại nước: Hàn Quốc năm 2018.

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): TOEFL ITP 517.

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 Ngọc Hoàng		HVCH	X		04/2020 đến 10/2020	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	08/01/2021
2	Mai Hùng Tuấn		HVCH	X		10/2020 đến 04/2021	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	30/12/2021

Ghi chú: Ứng viên chức danh GS chỉ kê khai thông tin về hướng dẫn NCS.

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

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phản biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDDH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
I	Sau khi bảo vệ luận án tiến sĩ						
..

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	Sau khi được công nhận TS				
1	Mô hình hóa và điều khiển robot dây song song (CDPR)	CN	DT20-21.34 Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	12/2020-06/2021	01/07/2021 Xuất sắc
2	Mô hình hóa và điều khiển robot di động với cơ cấu lái sử dụng ba bánh xe đa hướng	CN	DT21-22.37 Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	11/2021-04/2022	26/05/2022 Xuất sắc

3	Phát triển một ball robot (ballbot) hỗ trợ bệnh nhân và bác sĩ trong bệnh viện	CN	DA05_07052019 Quỹ đổi mới sáng tạo Vingroup	10/2019- 10/2021	24/06/2022 Đạt
---	--	----	---	---------------------	-------------------

- 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. 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 kỹ 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 TS							
Ia	Bài báo quốc tế							
1	Balancing and translation control of a ball segway that a human can ride 10.1109/ICCAS.2016.7832362	5	X	16th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỹ yếu hội thảo quốc tế	10	477–480	10, 2016
2	Double-loop control with proportional-integral and partial feedback linearization for a 3D gantry crane 10.23919/ICCAS.2017.8204411	3		17th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỹ yếu hội thảo quốc tế	7	1206–1211	10, 2017
3	Design of an energy-based controller for a 2D ball segway 10.23919/ICCAS.2017.8204480	3		17th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỹ yếu hội thảo quốc tế	5	442–446	10, 2017
4	Balancing and transferring control of a ball segway using a double-loop approach 10.1109/MCS.2017.2786444	4	X	IEEE Control Systems Magazine ISSN: 1066–033x	ISI 3.661 Q1	30	Vol. 38 15–37	3, 2018

5	Hierarchical sliding mode control for a two-dimensional ball segway that is a class of a second-order underactuated system https://doi.org/10.1177/1077546318770	2	X	Journal of Vibration and Control ISSN: 1077-5463	ISI 2.632 Q2	23	Vol 25 72-78	4, 2018
Ib	Bài báo trong nước: không							
II	Sau khi được công nhận TS							
IIa	Bài báo quốc tế							
6	Aggregated Hierarchical Sliding Mode Control for a Spatial Ridable Ballbot https://doi.org/10.1007/s12541-018-0153-5	2	X	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 1229-8557	ISI 1.789 Q2	19	Vol. 19 1291-1302	9, 2018
7	Combined control with sliding mode and Partial feedback linearization for a spatial ridable ballbot https://doi.org/10.1016/j.ymsp.2019.04.008	3	X	Mechanical Systems and Signal Processing ISSN: 0888-3270	ISI 7.883 Q1	13	Vol. 128 531-550	8, 2019
8	Double-loop control with hierarchical sliding mode and proportional integral loop for 2D ridable ballbot https://doi.org/10.1007/s12541-019-00139-4	4	X	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 1229-8557	ISI 1.789 Q2	6	Vol. 20 1519-1532	9, 2019
9	Hierarchical Sliding Mode Control for a 3D Ballbot that is a Class of Second-order Under-actuated System 10.23919/ICCAS47443.2019.8971547	4	X	19th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế	0	641-645	10, 2019
10	Kinematic Model-based Integral Sliding Mode Control for a Spherical Robot 10.23919/ICCAS47443.2019.8971719	8		19th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế	0	635-640	10, 2019
11	Partial Feedback Linearization Double-loop Control for a Pseudo-2D Ridable Ballbot https://doi.org/10.1007/s12555-018-0854-7	3	X	International Journal of Control, Automation and Systems ISSN: 2005-4092	ISI 2.817 Q2	10	Vol.18 1310-1323	1, 2020

12	Neuro-Fuzzy System for Energy Management of Conventional Autonomous Vehicles https://doi.org/10.3390/en13071745	8		Energies (MDPI) ISSN: 1996–1073	ISI 3.085 Q2	6	Vol. 13 1–16	4, 2020
13	Kinematic Modeling of Spherical Rolling Robots with a Three-Omnidirectional-Wheel Drive Mechanism 10.23919/ICCAS50221.2020.9268200	6	X	20th International Conference on Control, Automation and Systems Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế	2	463–466	10, 2020
14	Cascade Adaptive MPC with Type 2 Fuzzy System for Safety and Energy Management in Autonomous Vehicles: A Sustainable Approach for Future of Transportation https://doi.org/10.3390/su131810113	9		Sustainability (MDPI) ISSN: 2071–1050	ISI 3.473 Q2	1	Vol. 13 1–17	9, 2021
15	Balancing and Tracking Control of Ballbot Mobile Robots using a Novel Synchronization Controller along with Online System Identification 10.1109/TIE.2022.3146642	7	X	IEEE Transactions on Industrial Electronics ISSN: 0278–0046	ISI 8.236 Q1	0	Vol. 70 657–668	2, 2022
16	Synthesized Landing Strategy for Quadcopter to Land Precisely on a Vertically Moving Apron https://doi.org/10.3390/math10081328	5		Mathematics (MDPI) ISSN: 2227–7390	ISI 2.165 Q2	0	Vol. 10 1–14	4, 2022
17	Intelligent Driver Assistance and Energy Management Systems of Hybrid Electric Autonomous Vehicles https://doi.org/10.3390/su14159378	8		Sustainability (MDPI) ISSN: 2071–1050	ISI 3.889 Q2	3	Vol. 14 1–20	7, 2022
18	Quadcopter Precision Landing on Moving Targets via Disturbance Observer-based Controller and Autonomous Landing Planner 10.1109/ACCESS.2022.3197181	7		IEEE Access ISSN: 2169–3536	ISI 3.476 Q1	5	Vol. 10 83580–83590	8, 2022
19	Dynamic modeling and nonlinear feedback control of a full 3D rideable ballbot https://doi.org/10.1007/s40430-022-03768-5	4	X	Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering ISSN: 1806–3691	ISI 2.361 Q2	0	Vol. 44 1–21	9, 2022

IIb	Bài báo trong nước							
20	Thiết kế bộ điều khiển lực/vị trí của robot dây song song sử dụng hai vòng lặp	3	X	Tạp chí cơ khí Việt Nam ISSN: 2615-9910			Số đặc biệt tháng 10 138-143	10, 2020
21	Phương pháp điều khiển thích nghi không có mô hình cho rô bốt dây song song http://www.khcn.vimaru.edu.vn/noi-dung/so-66-042021	2	X	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316x			Vol. 66 31-34	4, 2021
22	Sử dụng thuật toán tối ưu hóa bầy đàn PSO để tối ưu hóa các thông số của bộ điều khiển PID sử dụng cho robot dây song song http://www.khcn.vimaru.edu.vn/noi-dung/so-66-042021	3	X	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316x			Vol. 66 36-40	4, 2021
23	Bài toán động học thuận của robot dây song song http://www.khcn.vimaru.edu.vn/noi-dung/so-dac-biet-102021	3	X	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316x			Số đặc biệt tháng 10 58-61	10, 2021
24	Mô hình toán học và thiết kế bộ điều khiển bám quỹ đạo cho robot di động sử dụng cơ cấu lái với 3 bánh xe đa hướng http://www.khcn.vimaru.edu.vn/noi-dung/so-69-012022	2	X	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316x			Vol.69 45-51	01, 2022
25	Điều khiển chuyên động cho robot dây song song dựa trên cách tiếp cận kiểm soát năng lượng	3	X	Tạp chí cơ khí Việt Nam ISSN: 2615-9910			Vol. 292 295-310	11, 2022
26	Thiết kế bộ điều khiển trượt thích nghi cho robot dây song song ứng dụng cho việc sơn vỏ tàu biển http://www.khcn.vimaru.edu.vn/noi-dung/so-72-112022	3	X	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316x			Vol. 72 27-31	11, 2022

(**) - 2023 Impact factor. (***) - Phân hạng theo Scimagojr. (****) - Số trích dẫn của bài báo lấy từ cơ sở dữ liệu Google Scholar truy cập ngày 21 tháng 03 năm 2023.

- 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 TS: **6** [6-8,11,15,19]

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 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	Xây dựng và chỉnh sửa đề cương học phần cho chuyên ngành đào tạo Cơ điện tử áp dụng từ khóa 61(2021) đến khóa 63 (2023) - Viện Cơ khí	Tham gia				Có xác nhận của Đại học Hàng Hải Việt Nam

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

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

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

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

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

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

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

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

Hải Phòng, ngày 23 tháng 6 năm 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ

(Ký và ghi rõ họ tên)



Phạm Đình Bá