

**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: PGS**  
Mã hồ sơ: .....



(Nội dung đúng ở ô nào thì đánh dấu vào ô đó: ; Nội dung không đúng thì để trống: )

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ;

**Giảng viên thỉnh giảng**

Ngành: **Cơ khí**

Chuyên ngành: **Cơ - điện tử**

**A. THÔNG TIN CÁ NHÂN**

1. Họ và tên người đăng ký: **Phạm Văn Bạch Ngọc**

2. Ngày tháng năm sinh: **26/06/1977**; 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): **Phó Nguyễn Du, Phường Âu Cơ, thị xã Phú Thọ, tỉnh Phú Thọ**

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): **Nhà 18, ngõ 75, Phú diễn, Quận Bắc Từ Liêm, Hà Nội**

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): **Phòng nghiên cứu Chế tạo thiết bị và hệ tự hành thông minh, Viện Công nghệ vũ trụ, tòa nhà A22, 18 Hoàng Quốc Việt, Cầu Giấy, Hà Nội**

Điện thoại di động: **0963386605**; E-mail: [pbngoc@imech.vast.vn](mailto:pbngoc@imech.vast.vn)

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

**Từ 1/2001 đến 12/2007:** Viện Cơ học, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

**Từ 1/2007 đến 8/2008:** P.Tr Phòng Cơ điện tử, Viện Cơ học, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

**Từ 8/2008 đến 8/2013:** NCS tại Đại học Kyungnam, Hàn Quốc

**Từ 9/2013 đến 12/2014:** P.Tr Phòng Cơ điện tử, Viện Cơ học, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

**Từ 1/2015 đến 12/2016:** Phó trưởng Khoa Cơ học và tự động hóa, Học Viện Khoa học và Công Nghệ, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

NCV tại Viện Cơ học, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

**Từ 1/2017 đến 3/2020:** Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam  
Thành viên HĐKH Viện Cơ học, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

Thư ký hội đồng Khoa Cơ học và tự động hóa, Học Viện Khoa học và Công Nghệ, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

**Từ 4/2020 đến nay:** NCVC, Phó trưởng phòng, Thư ký HĐKH Viện Công nghệ vũ trụ, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

Thư ký hội đồng Khoa Cơ học và tự động hóa- Học Viện Khoa học và Công Nghệ, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam  
Thành viên Hội đồng Khoa học ngành Công nghệ thông tin, Điện tử, Tự động hóa và Công nghệ vũ trụ, Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam

Chức vụ: Hiện nay: **Phó trưởng Phòng;**

Chức vụ cao nhất đã qua: **Phó trưởng Phòng/Phó trưởng Khoa**

Cơ quan công tác hiện nay: **Viện Công nghệ vũ trụ**

Địa chỉ cơ quan: **Tòa nhà A22, 18 Hoàng Quốc Việt, Cầu Giấy, Hà Nội**

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

- **Trường Đại học sư phạm kỹ thuật Hưng Yên**
- **Trường Đại học Khoa học và Công nghệ Hà Nội (USTH), Viện Hàn lâm Khoa học Công nghệ Việt Nam;**
- **Trường Đại học Công nghệ, Đại học Quốc Gia Hà Nội.**
- **Học Viện Khoa học và Công nghệ, Viện Hàn lâm Khoa học Công nghệ Việt Nam;**

8. Đã nghỉ hưu từ tháng .....năm

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ): **Trường Đại học sư phạm kỹ thuật Hưng Yên**

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH ngày **15 tháng 06 năm 2000**; số văn bằng: **B201262**; ngành: **Cơ khí**, chuyên ngành: **Động cơ đốt trong**; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): **Đại Học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam**
- Được cấp bằng ThS ngày **14 tháng 8 năm 2006**; số văn bằng: **QM003909**; ngành: **Cơ học**; chuyên ngành: **Cơ học vật thể rắn**; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): **Đại học Công nghệ, Đại học Quốc Gia Hà Nội, Việt Nam**
- Được cấp bằng TS ngày **23 tháng 08 năm 2013**; số văn bằng: **01059TS**; ngành: **Cơ kỹ thuật**; chuyên ngành: **Cơ học kỹ thuật và tự động hóa**; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): **Đại học Kyungnam, 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 Phó giáo sư tại HĐGS cơ sở: **Đại học Sư phạm kỹ thuật Hưng Yên**

12. **Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành:** Cơ khí-động lực

13. **Các hướng nghiên cứu chủ yếu:**

- Nghiên cứu cấu trúc, mô hình hoá mô phỏng động học và động lực học hệ Cơ điện tử như: Robot chuỗi, robot song song 3-DOF, 4-DOF, 6-DOF, robot di động và hệ tự hành;
- Nghiên cứu, phát triển các thuật toán điều khiển thông minh cho robot chuỗi, robot song song, robot di động, hệ tự hành thông minh.
- Nghiên cứu và chuyển giao công nghệ bộ tập lái xe tăng 6-DOF, bộ tập lái ô tô 4-DOF, trạm trộn bê tông tươi tự động ứng dụng IoT trên nền tảng PLC S7-1200...

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) **01 NCS** bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn (số lượng) **02 HVCH** bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đang hướng dẫn: 01 HVCH
- Đang hướng dẫn: 02 NCS
- Đã hoàn thành (số lượng) **06** đề tài NCKH cấp Bộ trong đó chủ nhiệm **02**; thư ký **02**; thành viên chính **02**;
- Đang là thành viên chính thực hiện **02** đề tài NCKH cấp Bộ
- Đang chủ nhiệm **01** đề tài NCKH cấp Nhà nước thuộc chương trình “Hỗ trợ nghiên cứu, phát triển và ứng dụng công nghệ của công nghiệp 4.0”, Mã số: KC-4.0/19-25.
- Đang là thư ký khoa học **01** đề tài NCKH cấp Nhà nước thuộc Chương trình Công nghệ 4.0 cấp Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam, Mã số: CN4000.03/22-24
- Đã công bố: **41** bài báo khoa học, trong đó **10** bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín, **02** bài trên tạp chí quốc tế, **05** công bố trên hội nghị quốc tế uy tín do IEEE tổ chức, **04** bài báo công bố trên tạp chí thuộc danh mục do HĐCDGS nhà nước quy định;
- Đã được cấp (số lượng): **01** giải pháp hữu ích; và **01** Bản quyền tác giả
- Số lượng sách đã xuất bản **02** sách tham khảo, trong đó **02** thuộc nhà xuất bản có uy tín;
- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: ...

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

TT	Danh hiệu	Nơi cấp	Năm
1	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Viện Cơ học	2014
2	Giấy khen	Viện Công nghệ vũ trụ	2020
3	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Viện Công nghệ vũ trụ	2021

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:

So sánh với các quyền và nghĩa vụ của cá nhân hoạt động KHCN tại điều 17 và 18 của Luật Khoa học và Công nghệ; So sánh với tiêu chuẩn nhiệm vụ và quyền của nhà giáo tại Điều 66, 67, 68, 69, 70, 71 của Luật Giáo dục, tôi tự đánh giá:

- Có phẩm chất đạo đức tốt, có tinh thần hợp tác khoa học và giúp đỡ các đồng nghiệp trong công tác và trong cuộc sống, luôn tự rèn luyện, luôn đề cao và thực hiện tính trung thực, khách quan, nhiệt tình trong giảng dạy và nghiên cứu khoa học.
- Ứng viên đạt học vị Tiến sỹ tại Đại học Kyungnam Hàn Quốc. Để phục vụ công tác giảng dạy đại học và sau đại học, ứng viên luôn tự trau dồi, bổ sung và cập nhật những kiến thức mới, các kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ tiên tiến, hiện đại trong và ngoài nước.
- *Ứng viên có sức khoẻ tốt:* đủ sức khỏe tham gia giảng dạy, đào tạo học viên và NCS và thực hiện các công việc khác có liên quan của của nhà giáo theo yêu cầu của nghề nghiệp.
- *Ứng viên có lý lịch rõ ràng:* Ứng viên tự thấy mình có khả năng giảng dạy, truyền đạt những kiến thức chuyên môn của bản thân cho sinh viên, học viên cao học và nghiên cứu sinh. Với tinh thần chủ động, nhiệt huyết và trách nhiệm, công tác giảng dạy, hướng dẫn sinh viên, học viên cao học và nghiên cứu sinh của ứng viên luôn đạt hiệu quả cao.

Qua một số năm tham gia công tác đào tạo ứng viên luôn thực hiện tốt các nhiệm vụ của Nhà giáo như quy định trong Điều 72 Luật Giáo dục như:

- Thực hiện nhiệm vụ giáo dục, giảng dạy theo mục tiêu, quy định của Bộ Giáo dục và Đào tạo cũng như của các cơ sở đào tạo mà bản thân ứng viên đã tham gia thỉnh giảng.
- Gương mẫu thực hiện nghĩa vụ công dân, các quy định của pháp luật và điều lệ, các quy định của các trường đại học và cơ sở đào tạo.
- Giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự của nhà giáo; tôn trọng nhân cách, đối xử công bằng, bảo vệ các quyền lợi, lợi ích chính đáng của người học và của cơ sở đào tạo.
- Không ngừng học tập, rèn luyện để nâng cao phẩm chất đạo đức, trình độ chính trị, chuyên môn, nghiệp vụ, nêu gương tốt cho người học.
- Có đủ năng lực và trí tuệ để đề xuất và thực hiện các nhiệm vụ nghiên cứu khoa học công nghệ do cơ quan tổ chức có thẩm quyền giao. Đã hoàn thành nghiệm thu 02 cấp Bộ và 03 đề tài cấp cơ sở với tư cách là chủ nhiệm và tham gia thực hiện nhiều đề tài nghiên cứu khoa học khác. Có khả năng chuyển giao các kết quả nghiên cứu vào thực tế sản xuất thuộc các lĩnh vực chuyên môn về khoa học và công nghệ.
- Có đủ trình độ chuyên môn, nghiệp vụ và phẩm chất đạo đức để giảng dạy và hướng dẫn sinh viên đại học, học viên cao học và NCS hoàn thành tốt luận văn, luận án trong lĩnh vực nghiên cứu Cơ điện tử và các lĩnh vực có liên quan.
- Hướng dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học, đạt giải nhất cấp trường Đại học Công nghệ, Đại học Quốc gia Hà Nội, năm 2022, 2023.
- Tổ chức cuộc thi lập trình robot quốc tế, KIBO robot năm 2021, 2022 do Jaxa tổ chức.
- Thường xuyên học tập rèn luyện nâng cao phẩm chất đạo đức, trình độ chuyên môn và nghiệp vụ để thực hiện tốt các nhiệm vụ nghiên cứu khoa học và đào tạo được giao.

*Về nghiên cứu khoa học:* Là một cán bộ nghiên cứu tôi luôn ý thức được rằng, việc kết hợp giữa các đơn vị nghiên cứu với các trường đại học và các doanh nghiệp là yếu tố sống còn cho sự phát triển đất nước. Do vậy, tôi đã cùng với các đồng nghiệp trong và ngoài nước thực hiện các nghiên cứu chung về Cơ điện tử, ứng dụng AI trong hệ thống tự hành thông

minh, Biomechanics, Biosensor để phát triển chuyên môn và học thuật bên cạnh làm giàu vốn kiến thức cho nhân loại còn nhằm mục tiêu đưa ra một sản phẩm ứng dụng cho đời sống.

*Nghiên cứu ứng dụng triể khai:* Cá nhân ứng viên đã thực hiện các hợp đồng chuyển giao công nghệ cho doanh nghiệp và Bộ Quốc phòng. Ngoài ra tôi tham gia là phản biện, thành viên hội đồng đánh giá, hội đồng biên tập nhiều hội nghị và tạp chí chuyên ngành.

*Về ngoại ngữ:* Ứng viên được đào tạo 5 năm tại nước ngoài, hiện nay thường xuyên sử dụng tiếng Anh trong xây dựng đề cương môn học, giảng dạy, tham gia các hội thảo quốc tế, các công bố khoa học trên các tạp chí quốc tế và đang là đầu mối phía Việt Nam của cuộc thi “Kibo Robot Programing Challenge” của Diễn đàn các Cơ quan Vũ trụ Châu Á – Thái Bình Dương (APRSAF)....

Đối chiếu với tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo, tôi nhận thấy bản thân mình có đủ điều kiện để đăng ký xét công nhận đạt tiêu chuẩn **chức danh Phó giáo sư.**

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

- Tổng số: **9 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 (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 đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/giờ quy đổi/Số giờ định mức <sup>(*)</sup>
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
Trước khi làm NCS								
1	2017-2018	1	3			90	45	135/240.9/135
2	2018-2019	1	3		2	90		90/203.4/135
3	2019-2020	1	3		3	90	45	135/285.9/135
3 năm học cuối								
4	2020-2021	1	2			90		90/175/135
5	2021-2022	1	2	1		159		159/255.7/135
6	2022-2023		2	1	2	254		254/315.75/135

(\*) - 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; **(Định mức giờ chuẩn 270 giờ chuẩn; trong đó, giờ chuẩn trực tiếp trên lớp chiếm tối thiểu là 50% mức quy định. Đối với giảng viên thỉnh giảng phải thực hiện ít nhất 50% định mức giờ chuẩn giảng dạy quy định tại khoản 3 điều 4 quy định số 37/2018/QĐ-TTg của Thủ tướng Chính phủ ký ngày 31/8/2018).**

- 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. **(Tại khoản 4 điều 4 Quyết định 2061/QĐ-ĐHSPKTHY ngày 1/12/2020 định mức giờ giảng dạy của giảng viên là 270 giờ chuẩn/năm học. Đối với giảng viên thỉnh giảng phải thực hiện ít nhất 50% định mức giờ chuẩn giảng dạy quy định tại khoản 3 điều 4 quy định số 37/2018/QĐ-TTg của Thủ tướng Chính phủ ký ngày 31/8/2018).**

### 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 án TS** ; tại nước: **Hàn Quốc** năm 2013

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

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

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài:

– Giảng dạy bằng ngoại ngữ: **Tiếng Anh**

– Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): **Đại học Khoa học và Công nghệ Hà Nội (Đại học Việt Pháp) – USTH, Việt Nam**

d) Đối tượng khác ; Diễn giải: .....

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): **B1**

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 Văn Lập		√		√	2014 đến 2015	Trường Đại học Thủy lợi	2015 A107879
2	Hà Thị Kim Duyên	√			√	2016 đến 2020	Học Viện Khoa học và Công nghệ	GUST/TS 369 TS/21/2021/ITT /45
3	Trần Đức Mạnh		√	√		2021 đến 2022	Đại học Công nghệ, Đại học Quốc gia Hà Nội	Quyết định cấp bằng 570/QĐ-ĐHCN ngày 23/6/2023

**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	Phần biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDDH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
1	Sổ tay Cơ điện tử tập 1	<b>TK</b>	Nhà xuất bản Đại học Quốc gia Hà Nội, 2006	16		1-1 đến 15-1	

			728-2006/CXB/6- 137/ĐHQG				
2	Sổ tay Cơ điện tử tập 2	<b>TK</b>	Nhà xuất bản Đại học Quốc gia Hà Nội, 2009 62-2009/CXB/07- 04/ĐHQG, ngày 20/1/2009	16		21-1 đến 27-1	
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1							

- 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 TS: [ ],.....

**Lưu ý:**

- Chỉ kê khai các sách được phép xuất bản (Giấy phép XB/QĐ xuất bản/số xuất bản), nội dung 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/PC N/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)/Xếp loại KQ
<b>I</b>	<b>Trước khi được công nhận PGS/TS</b>				
1	Nghiên cứu thiết kế và chế tạo Robot cơ điện tử cơ cấu song song ứng dụng trong kỹ nghệ	Thành viên thụ ký	Bộ	2003 đến 2004	2005
2	Thiết kế và chế tạo trạm phát điện năng lượng gió/mặt trời phục vụ các vùng xa và hải đảo	Thành viên thụ ký	Bộ	2004 đến 2005	2005
3	Tính toán, mô phỏng động học và động lực học robot cơ cấu lai ứng dụng trong công nghiệp	Chủ nhiệm	Cơ sở	2012	2012 Xuất sắc
<b>II</b>	<b>Sau khi được công nhận PGS/TS</b>				
1	Nghiên cứu, tính toán và mô phỏng cấu trúc Theo Jansen ứng dụng làm chân cho robot di động	Chủ nhiệm	Cơ sở	2014	2014 Xuất sắc
2	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot mẫu cấu trúc lai 3 bậc tự do tịnh tiến ứng dụng trong công nghiệp	Chủ nhiệm	Bộ	2014 đến 2015	2016 Khá

<b>TT</b>	<b>Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)</b>	<b>CN/PC N/TK</b>	<b>Mã số và cấp quản lý</b>	<b>Thời gian thực hiện</b>	<b>Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)/Xếp loại KQ</b>
3	Xây dựng bài toán động học cho mô hình tập lái ô tô 4 DOF sử dụng cấu trúc song song	Chủ nhiệm	Cơ sở	2017	2017 Xuất sắc
4	Nghiên cứu, mô phỏng chuyển động của cấu trúc kẹp kiểu song song phục vụ chuyển động của robot di động trong không gian	Chủ nhiệm	Cơ sở	2018	2018 Xuất sắc
5	Ứng dụng cấu trúc song song để thiết kế và chế tạo mô hình bộ tập lái oto 4 bậc tự do	Chủ nhiệm	Bộ	2019 đến 2020	2021 Khá
6	Thiết kế, chế tạo mẫu thiết bị tự hành phát hiện và cảnh báo sớm nguồn cháy trong tầng hầm nhà cao tầng	Thành viên chính	Bộ	1/2021 đến 12/2023	Đang thực hiện
7	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo bộ cách ly dao động kiểu tự lựa 6 bậc tự do ứng dụng cho payload quang học độ chính xác cao	Thành viên chính	Bộ	1/2021 đến 12/2023	Đang thực hiện
8	Nghiên cứu ứng dụng thiết bị cảm biến dựa trên ống nano cacbon bán dẫn để đánh giá sự hoạt động của các kênh ion trên màng tế bào sống	Thành viên chính	Bộ (đề tài nghiên cứu sau Tiến sỹ)	09/2020 đến 09/2022	Hoàn thành Khá
9	Nghiên cứu thiết kế, chế tạo hệ tự hành thông minh trên mặt nước tích hợp bộ công cụ đo chất lượng nước, kết hợp ảnh viễn thám phục vụ quản lý tài nguyên, môi trường nước mặt	Chủ nhiệm	Nhà nước	2022 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)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
<b>I</b>	<b>Trước khi được công nhận TS</b>							
<b>Tạp chí quốc tế</b>								
1.	Dynamics Analysis of a 2-DOF Planar Translational Parallel Manipulator	2	Chính	Journal of The Korean Society of Manufacturing Technology Engineers pISSN: 2508-5093 eISSN: 2508-5107 <a href="http://koreascience.or.kr/article/JAKO201312855333297.page">http://koreascience.or.kr/article/JAKO201312855333297.page</a>		7	Volume 22 Issue 2 Page 185-191	2013
<b>Hội nghị quốc tế uy tín</b>								
2.	Dynamics Analysis of a Delta-type Parallel Robot	3	Chính	11 <sup>th</sup> International Conference on Control, Automation and Systems-ICCAS 2011 ISBN: 978-1-4577-0835-0	IEEE Xplore Scopus indexed		Page 855-857	2011
3.	Dynamic Simulation of a 2-DOF Planar Translational Parallel Robot	2	Chính	Proceedings of KSME 2010 Autumn Annual Meeting			Page 52-57	2010

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
4.	Calibration and Cutting Experiments of a Gough-Stewart Platform-type Machine Tool with Redundant Actuators	2	Chính	Proceedings of KSME 2009 Autumn Annual Meeting			Page 21 – 26	2009
5.	Development of a New 6-DOF Parallel-kinematic Motion Simulator	3	Chính	Proceedings of the International Conference of the Control Robot System Society ICCAS 2008 ISBN: 978-89-950038-9-3 DOI: <a href="https://10.1109/ICCAS.2008.4694202">https://10.1109/ICCAS.2008.4694202</a>	IEEE Xplore Scopus indexed	2	Page 2370 - 2373	2008
<b>Hội nghị trong nước</b>								
6.	Tính toán, mô phỏng động học và động lực học robot cấu trúc lai 3 bậc tự do	3	Chính	Hội nghị Cơ học toàn Quốc lần thứ IX, Hà Nội ISBN: 978-604-911-435-9			Vol.1 Page 406-416	2012
7.	Chế tạo tổ hợp phát điện năng lượng gió/mặt trời phục vụ vùng xa hải đảo	2	Chính	Tuyển tập công trình Hội nghị Khoa học Cơ học toàn quốc lần thứ 8, Hà Nội 6-7/12/2007			Tập 4. Cơ học máy Page 459 - 469	2008

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
8.	Mô phỏng và thiết kế Hexapod cho gia công cơ khí chính xác	4	Chính	Hội nghị toàn quốc lần II về Cơ điện tử, TP.HCM				2004
9.	Thiết kế robot cơ cấu song song (Hexapod) ứng dụng trong gia công cơ khí chính xác	4	Chính	Tuyển tập báo cáo Hội nghị Cơ học toàn quốc, kỷ niệm 25 năm thành lập Viện Cơ học,			Tập 1: Động lực học kỹ thuật Page 322 - 331	2004
10.	Mô phỏng động lực học robot với các cấu trúc khác nhau	4	Chính	Tuyển tập công trình Hội nghị Cơ học Toàn quốc lần thứ VII			Tập 1: Động lực học và điều khiển Page 410 - 417	2002
11.	Một số kết quả trong nghiên cứu và phát triển năng lượng gió tại Việt Nam	5	Chính	Tuyển tập báo cáo Hội nghị toàn quốc lần thứ nhất về Cơ điện tử			Page 335 - 346	2002
12.	Mô phỏng động lực học robot cơ cấu song song	4		Tuyển tập báo cáo Hội nghị toàn quốc lần thứ nhất về Cơ điện tử			Page 171 - 177	2002

<b>II</b>		<b>Sau khi được công nhận TS</b>						
<b>Tạp chí quốc tế uy tín</b>								
13.	Kinematics Design and Statics Analysis of Novel 6-DOF Passive Vibration Isolator with S-shaped Legs Based on Stewart Platform	2	Chính	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal ISSN: 2415-6698	Scopus Q3 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>			2023
14.	Monitoring of histamine-induced calcium channel activity of a single cell using semiconducting carbon nanotube transistors	3		Vietnam Journal of Science and Technology ISSN: 2525-2518 <a href="https://doi.org/10.15625/2525-2518/17429">https://doi.org/10.15625/2525-2518/17429</a>	Scopus Q4 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21101101853&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21101101853&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>			4/2023
15.	Dynamic Analysis and Design of an SMCNN of a 6-DOF Parallel Mechanisms using Translation Driver Motor	3	Chính	International Journal of Emerging Technology and Advanced Engineering <a href="https://doi.org/10.46338/ijetae012309">https://doi.org/10.46338/ijetae012309</a>	Scopus Q4 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21101041557&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21101041557&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>	Số 13, tập 1		1/2023
16.	Damage detection of cables in cable-stayed bridges using vibration data measured	3		Advances in Structural Engineering <a href="https://doi.org/10.1177/13694332221105700">https://doi.org/10.1177/13694332221105700</a>	SCIE IF: 2.438 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch">https://www.scimagojr.com/journalsearch</a>			7/2022

	from climbing robot				<a href="#">.php?q=14469&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>			
17.	Semiconducting Carbon Nanotube-Based Nanodevices for Monitoring the Effects of Chlorphenamine on the Activities of Intracellular Ca <sup>2+</sup> Stores	4	Chính	Journal of Analytical Methods in Chemistry, Article ISSN: 2090-8873 <a href="https://doi.org/10.1155/2022/9019262">https://doi.org/10.1155/2022/9019262</a>	SCIE IF: 2.594 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100204120&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100204120&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>		8 pages	3/2022
18.	Dynamic Analysis of 6DOF Compliance Device for Passive Vibration Isolation	4	Chính	Lecture Notes in Mechanical Engineering ISBN 978-3-030-99666-6 <a href="https://doi.org/10.1007/978-3-030-99666-6_51">https://doi.org/10.1007/978-3-030-99666-6_51</a>	Scopus Q4 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100431311&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100431311&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>		page 341–348	5/2022
19.	Optimization of Trajectory Tracking Control of 3-DOF translational robot Use PSO-based on Inverse Dynamics Control	3	Chính	Journal of vibroengineering ISSN 1392-8716 <a href="https://doi.org/10.21595/jve.2021.21997">https://doi.org/10.21595/jve.2021.21997</a>	E-SCI IF: 0.83 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=12200154705&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=12200154705&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>	1		8/2021
20.	A Novel Approach for Pivot-based Sensor Fusion of Small Satellites	5	Chính	Physical Communication <a href="https://doi.org/10.1016/j.phycom.2020.101261">https://doi.org/10.1016/j.phycom.2020.101261</a>	SCIE IF: 2.379 <a href="https://www.scimagojr.com/jou">https://www.scimagojr.com/jou</a>	5	Volume 45, April 2021, 101261	4/2021

				ISSN: 1874-4907	<a href="http://www.rnalsearch.com/rnalsearch.php?q=11300153720&amp;tip=sid&amp;clean=0">rnalsearch .php?q=11 30015372 0&amp;tip=sid &amp;clean=0</a>			
21.	Dynamics Model and Design of SMC-type-PID control for 4DOF Car Motion Simulator	2	Chính	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal ISSN: 2415-6698 <a href="http://10.25046/aj050369">http://10.25046/aj050369</a>	Scopus Q3 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>	1	Volume 5, Issue 3 Page 557-562	6/2020
22.	Modelling and Simulation of 3-DOF Lower Limb Rehabilitation Robot using Force Feed Forward Control	5	Chính	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal ISSN: 2415-6698 <a href="http://10.25046/aj050369">http://10.25046/aj050369</a>	Scopus Q3 <a href="https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0">https://www.scimagojr.com/journalsearch.php?q=21100898760&amp;tip=sid&amp;clean=0</a>		Page 626-632	8/2020
<b>Tạp chí quốc tế</b>								
23.	Advanced Method for Motion Control of a 3 DOFs Lower Limb Rehabilitation Robot	4		International Journal of Innovative Technology and Interdisciplinary Science ISSN: 2613-7305 <a href="https://doi.org/10.1515/IJITIS.2019.2.4.316-325">https://doi.org/10.1515/IJITIS.2019.2.4.316-325</a>			Vol. 2 No. 4 Page 316-325	2019
<b>Tạp chí uy tín trong nước</b>								

24.	Thiết kế và chế tạo phần cơ khí robot leo cáp phục vụ chẩn đoán sớm hư hỏng cáp neo cầu treo	1	Chính	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Utehy Journal of Science and Technology ISSN 2354-0575		Số 35	Trang 25-31	9/2022
25.	Optimization and 3D Design of a 3-DOF Translational Parallel Robot in Surgery Application	4	Chính	Vienam Mechanical engineering journal ISSN: 215 -9910			Số 7 năm 2021 Page 109-114	2021
26.	Study and Design the Leg of a Column-limber Robot with Pillar Diameter Changes	3	Chính	Vienam Mechanical engineering journal ISSN: 0866 -7056			Page 350-356	2019
27.	Mathematical modeling and simulation Of a 3 dofs lower limb rehabilitation robot For post-stroke patient	4		UTEHY Journal of Science and Technology ISSN 2354-0575			Vol. 21 Page 8-14	2019
<b>Hội nghị khoa học quốc tế uy tín</b>								
28.	Study on Control Algorithm for Unmanned Surface Vehicle – USV based on Dynamics Equation	6	Chính	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2021 ISBN: 978-604-95-0875-2				12/2021
29.	Dynamics Model and Design of SMCNN Controller for	4	Chính	International Conference on Control,	IEEE Xplore Scopus		Volume 5, Issue 4	6/2020

	4DOF Car Motion Simulator			Automation and Robotics ISSN: 2251-2446 <a href="http://10.1109/ICC-AR49639.2020.9107999">http://10.1109/ICC-AR49639.2020.9107999</a>			Page 409-414	
30.	Adaptive Dynamic Surface Control for Car Driving Simulator Based on Artificial Neural Network	6		International Conference on Mechatronics, Robotics and Systems Engineering ISBN: 978-1-7281-3985-2 DOI: <a href="http://10.1109/MoRSE48060.2019.8998749">http://10.1109/MoRSE48060.2019.8998749</a>	IEEE Xplore Scopus indexed		Page 192-197	2019
31.	Dynamics Equation and Design of Fuzzy Controller for a 4-DOF Car Motion Simulator	3	Chính	The 5th International Conference on Engineering Mechanics and Automation ISBN: 978-604-9955-18-1			Page 350-356	2019
32.	Trajectory Tracking Control for Omnidirectional Mobile Robots Using Direct Adaptive Neural Network Dynamic Surface Controller	4		First International Symposium on Instrumentation, Control, Artificial Intelligence, and Robotics ISBN:978-1-5386-7775-9 <a href="https://10.1109/IC-A-SYMP.2019.8646146">https://10.1109/IC-A-SYMP.2019.8646146</a>	IEEE Xplore Scopus indexed		Page 127-130	2019



33.	Automatic PD Controller Tuning Based on Genetic Algorithm for 3RRR Planar Parallel Robots	4		4th international conference on engineering mechanics and automation (ICEMA-4) ISBN: 978-604-62-8730-8			Page 105-110	2016
<b>Hội nghị khoa học quốc gia uy tín</b>								
34.	Design model and Kinematics of Vibration Isolation Using 6DOF compliance device	3	Chính	Hội nghị khoa học 45 năm Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam ISBN: 978-604-9986-06-5			Page 269-276	2020
35.	Optimization of 3-DOF translational robot workspace base on Particle Swarm Optimization method	4	Chính	Hội nghị khoa học 45 năm Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam ISBN: 978-604-9986-06-5			Page 304-312	2020
36.	Damage detection of cables in cable stayed bridges using vibration data measured from the climbing robot	3		Hội nghị khoa học 45 năm Viện Hàn lâm Khoa học và Công nghệ Việt Nam ISBN: 978-604-9986-06-5			Page 219-228	2020
37.	Mô hình tập lái oto 4 bậc tự do dựa trên cấu trúc song song	3	Chính	Hội nghị Cơ học kỹ thuật toàn quốc lần X, Hà Nội, ISBN: 978-604-913-719-8			Vol.1 Page 1071-1077	2017
38.	Ứng dụng cấu trúc song song 6 bậc tự do làm mô	4	Chính	Hội nghị Cơ học kỹ thuật toàn quốc lần X, Hà Nội,			Vol.1 Page 968-975	2017

	hình mô phỏng chuyên động của máy bay không người lái			ISBN: 978-604-913-719-8				
39.	Thuật toán điều khiển động lực học ngược thích nghi cho robot song song 3 bậc tự do tịnh tiến kiểu Delta robot	3	Chính	Hội nghị Cơ học kỹ thuật toàn quốc, Đà Nẵng ISBN: 978-604-84-1273-9			Vol.2 Page 434-441	2015
40.	Tính toán, mô phỏng cơ cấu Theo Jansen ứng dụng làm chân cho robot di động	2	Chính	Hội nghị Cơ học kỹ thuật toàn quốc. ISBN: 978-604-913-233-9			Vol.1 Page 167-172	2014
41.	Tính toán, thiết kế mẫu robot song song 3 bậc tự do tịnh tiến	2	Chính	Hội nghị Cơ học kỹ thuật toàn quốc. ISBN: 978-604-913-233-9			Vol.1 Page 173-178	2014

- 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: **10** bài trong đó **03** (trong tổng số **04**) bài báo thuộc danh mục SCIE: [17]; [18]; [20] và **05** (trong tổng số **06**) bài báo thuộc danh mục Scopus: [13]; [15]; [18]; [21]; [22];

**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	<b>Trước khi được công nhận PGS/TS</b>						
1							
II	<b>Sau khi được công nhận PGS/TS</b>						
1							

- Trong đó: số lượng và thứ tự bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà UV là tác giả chính sau PGS/TS:

## 7.2. Bảng 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	Bản quyền tác giả robot song song 6 chân (Hexapod) PR6-01	Cục Bản quyền tác giả - Văn học nghệ thuật Số:1181/2005/QTG	2005	đồng tác giả	4
2	Phương pháp điều khiển bộ Hexapod định hướng anten bám theo vệ tinh nhỏ quan sát trái đất trên quỹ đạo cực.	Cục Sở hữu trí tuệ Số: 2789	2021	đồng tác giả	5

- Trong đó: số bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

## 7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế

TT	Tên tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu TDTT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
1					

- Trong đó: số tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau khi được công nhận PGS hoặc được cấp bằng TS (ghi rõ số thứ tự):

## 8. Chủ trì hoặc tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo hoặc chương trình/dự án/đề tài nghiên cứu, ứng dụng khoa học công nghệ của cơ sở giáo dục đại học đã được đưa vào áp dụng thực tế:

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò UV (Chủ trì/ Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi chú
1	Xây dựng Chương trình “Đào tạo cán bộ sau Tiến sĩ tạo nguồn nhân lực khoa học công nghệ cho Viện Hàn lâm Khoa	Tham gia	Quyết định 455/QĐ-HVKHCN	Học viện KHCN	Quyết định 234/QĐ-VHL	Thư ký

	học và Công nghệ Việt Nam”					
2	Khung chương trình đào tạo trình độ Tiến Sĩ, chuyên ngành Cơ kỹ thuật	Tham gia	Biên bản họp Hội đồng khoa Cơ học và tự động hóa, Học viện KHCN	Học viện KHCN	Biên bản	Biên soạn đề cương chi tiết 02 môn học thuộc chương trình khung đào tạo TS
3	Biên soạn chương trình đào tạo ngành Công nghệ Kỹ thuật Cơ điện tử (chương trình đào tạo bằng tiếng Anh)	Tham gia	Quyết định 14/QĐ-ĐHKHCN	Đại học Khoa học và Công nghệ (USTH)	Đang giảng dạy	Biên soạn đề cương chi tiết 02 môn học Chế tạo máy 1, 2
4	Biên soạn chương trình đào tạo Kỹ thuật Ô tô (chương trình đào tạo bằng tiếng Anh)	Tham gia	Quyết định 226/QĐ-ĐHKHCN	Đại học Khoa học và Công nghệ (USTH)	Đang giảng dạy	Biên soạn đề cương chi tiết 01 môn học Hệ thống Cơ điện tử trong ô tô

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

**a) Thời gian được bổ nhiệm PGS**

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

**b) Hoạt động đào tạo**

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

– **Giờ giảng dạy**

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

+ Giờ chuẩn giảng dạy không đủ, còn thiếu (năm học/số giờ thiếu):

– **Hướng dẫn chính NCS/HVCH, CK2/BSNT:**

+ Đã hướng dẫn 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.

Hà Nội, ngày 26 tháng 6 năm 2023

**Người đăng ký**

(Ký và ghi rõ họ tên)



**Phạm Văn Bạch Ngọc**