

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM
Độc lập - Tự do - Hạnh phúc

BẢN ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN
CHỨC DANH: PHÓ GIÁO SƯ

Mã hồ sơ:



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

Đối tượng đăng ký: Giảng viên Giảng viên thỉnh giảng

Ngành: Cơ khí; Chuyên ngành: Công nghệ Chế tạo máy

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: **NGUYỄN VĂN TÌNH**

2. Ngày tháng năm sinh: 24/05/1989; 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): Đình Kế, Tp. Bắc Giang, Bắc Giang.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): 2007D, Mandarin Garden 2, số 99 Tân Mai, Hoàng Mai, Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): 2007D, Mandarin Garden 2, số 99 Tân Mai, Hoàng Mai, Hà Nội.

Điện thoại di động: 0985 800 038;

E-mail: tinh.nguyenvan@hust.edu.vn

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

Từ 09/2014 đến 11/2021: Giảng viên Bộ môn Công nghệ chế tạo máy, Viện Cơ khí, Trường đại học Bách Khoa Hà Nội.

Từ 12/2022 đến nay: Giảng viên Nhóm chuyên môn Công nghệ chế tạo máy, Khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Cơ khí, Đại học Bách Khoa Hà Nội.

Chức vụ: Hiện nay: Giảng viên chính; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó bí thư Liên chi đoàn Trường Cơ khí.

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

Cơ quan công tác hiện nay: Nhóm chuyên môn Công nghệ Chế tạo máy, Khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Cơ khí, Đại học Bách Khoa Hà Nội.

Địa chỉ cơ quan: Phòng C7-508M, Đại học Bách Khoa Hà Nội, Số 1 Đại Cồ Việt, Hai Bà Trưng, Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 024 3869 4242

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

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 20 tháng 07 năm 2012; số văn bằng: E005698; ngành: Kỹ thuật 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 28 tháng 03 năm 2014; số văn bằng: M001251; ngành: Kỹ thuật Cơ khí; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng TS ngày 28 tháng 9 năm 2019; số văn bằng: 237; ngành: Hệ thống điều khiển chức năng; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): 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: Đại học Bách Khoa Hà Nội - Hội đồng III (Cơ học, Cơ khí - Động lực, Kinh tế).

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 có hai định hướng nghiên cứu khoa học chính, mang tính liên ngành và ứng dụng cao giữa ngành kỹ thuật cơ khí với các lĩnh vực điện - điện tử, công nghệ thông tin, qua đó thể hiện tính kết nối của ngành cơ khí trong nền sản xuất hiện đại.

Hướng nghiên cứu 01: Nghiên cứu thiết kế và tối ưu hoá thiết kế kỹ thuật.

Theo chiến lược phát triển khoa học công nghệ giai đoạn 2011-2020 và đổi mới sáng tạo đến năm 2030 được phê duyệt bởi Thủ tướng Chính phủ, lĩnh vực công nghệ chế tạo và tự động hóa là một trong các định hướng được ưu tiên phát triển.

Trong bối cảnh phát triển công nghiệp hiện đại, yêu cầu đối với các thiết bị cơ khí ngày càng khắt khe hơn: hiệu suất cao hơn, trọng lượng nhẹ hơn, chi phí sản xuất thấp hơn, đồng thời vẫn đảm bảo độ bền, độ tin cậy và tính an toàn trong vận hành. Trong quá trình nghiên cứu phát triển các thiết bị cơ khí – tự động hóa, phương pháp thiết kế truyền thống thường dựa vào kinh nghiệm và thử – sai, tốn nhiều thời gian, chi phí chế tạo mẫu và thử nghiệm,

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
để xảy ra sai sót kỹ thuật. Điều này tạo ra nhu cầu cấp thiết về việc tối ưu hóa hiệu quả vận hành của thiết bị ngay từ giai đoạn thiết kế ban đầu.

Trong hướng nghiên cứu này, ứng viên đã kết hợp giữa các công cụ mô phỏng số (CAD/CAE), các thuật toán tối ưu hóa, và tư duy thiết kế hệ thống để xây dựng và mô hình hóa thiết kế đi kèm với kiểm tra, đánh giá thiết kế trước khi chế tạo và thử nghiệm, từ đó tìm ra phương án tối ưu cho thiết bị, nhằm tiết kiệm vật liệu, giảm chi phí gia công chế tạo. Hướng nghiên cứu này có ý nghĩa quan trọng trong nền sản xuất hiện đại, góp phần cải thiện hiệu quả sản xuất trong gia công cơ khí, tối thiểu hóa chi phí vật liệu.

Hướng nghiên cứu 02: Nghiên cứu thuật toán tối ưu hoá, mạng nơ ron nhân tạo và ứng dụng trong kỹ thuật.

Với sự phát triển của khoa học máy tính và các phương pháp tính toán mềm, những năm gần đây chứng kiến sự phát triển mạnh mẽ của một lớp các giải thuật tiến hóa, trí thông minh nhân tạo và ứng dụng của chúng trong rất nhiều lĩnh vực kỹ thuật, trong đó có lĩnh vực cơ khí. Các giải thuật này tiến hóa được xây dựng dựa trên nguyên lý sự phát triển của quần thể, được lấy cảm hứng từ hiện tượng tiến hóa trong tự nhiên và xã hội và là một phương pháp mạnh để giải quyết các vấn đề kỹ thuật phức tạp phi tuyến, nhiều biến. Bên cạnh đó, việc nghiên cứu các mô hình mạng nơ ron nhân tạo giúp mô hình hóa và dự đoán các hiện tượng, các vấn đề kỹ thuật phức tạp một cách hiệu quả với độ chính xác cao.

Ứng viên nghiên cứu cải tiến thuật toán tiến hóa vi phân (DE) bằng việc áp dụng phân phối GAUSS vào quá trình đột biến của giải thuật nhằm cải thiện tốc độ hội tụ của giải thuật và độ chính xác của giải pháp tối ưu. Trong một nghiên cứu khác cùng hướng, ứng viên đã cải tiến thuật toán tối ưu tỷ lệ (PTO) bằng cách sử dụng hàm Sigmoid để tăng tốc độ hội tụ cho thuật toán.

Để áp dụng thuật toán tối ưu, các vấn đề kỹ thuật được thay thế bởi các hàm mục tiêu và hàm ràng buộc. Chúng được mô hình hóa bằng các hàm toán học hoặc mô hình mạng nơ ron nhân tạo.

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

- Đã công bố **59** bài báo và báo cáo khoa học trên các tạp chí và hội nghị khoa học trong nước và quốc tế, trong đó có **09** bài báo khoa học đăng trên tạp chí quốc tế có uy tín **ISI/Scopus Q1/Q2** và **11** bài báo thuộc danh mục **ISI/Scopus Q3/Q4**; 04 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có phản biện; 06 bài báo khoa học trên tạp chí trong nước; 20 báo cáo tại hội thảo quốc tế trong danh mục Scopus; 08 báo cáo tại hội thảo quốc tế có phản biện; 01 báo cáo tại hội thảo trong nước.
- Đã được cấp **02 bằng độc quyền sáng chế** tại Việt Nam;
- Đã hoàn thành đề tài NCKH cấp cơ sở trở lên: **02** đề tài **cấp cơ sở** và đang thực hiện **01** dự án do Quỹ Asahi Glass Foundation (Nhật Bản) tài trợ;
- Đã hướng dẫn **02** HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đang hướng dẫn **01** HVCH;
- Đã xuất bản **01** sách tham khảo tại Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật với vai trò đồng tác giả; **01** chương sách bằng Tiếng Anh do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản.

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

- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: Không có.

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

- **Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở** năm học 2021-2022.

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 có.

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 giảng dạy tại Bộ môn/Nhóm chuyên môn Công nghệ Chế tạo máy, Trường Cơ khí, Đại học Bách Khoa Hà Nội, ứng viên luôn không ngừng nỗ lực phấn đấu để hoàn thành tốt các nhiệm vụ được giao. Ứng viên đã trau dồi kiến thức chuyên môn, nghiệp vụ giảng dạy, kỹ năng sư phạm, năng lực nghiên cứu khoa học. Ứng viên tự nhận thấy bản thân đáp ứng đầy đủ các tiêu chuẩn và nhiệm vụ của một giảng viên đại học, cụ thể như sau:

❖ Về tư tưởng, đạo đức, lối sống

- Có tư tưởng chính trị vững vàng, trung thành với đường lối lãnh đạo của Đảng, chấp hành tốt chính sách và pháp luật của Nhà nước.

- Có ý thức tổ chức kỷ luật tốt, chấp hành tốt sự phân công của tổ chức; tuân thủ các quy chế và quy định của Nhà trường.

- Có phẩm chất đạo đức tốt, lối sống giản dị, chân thành, nhiệt tình, đúng mực với bạn bè và đồng nghiệp, luôn cầu thị, sẵn sàng tiếp thu và sửa chữa khuyết điểm để hoàn thiện bản thân.

- Có tinh thần trách nhiệm cao trong công việc, hoàn thành tốt nhiệm vụ giảng dạy, nghiên cứu khoa học và các nhiệm vụ được giao khác.

❖ Về đào tạo chuyên môn, nghiệp vụ, chính trị

- Hoàn thành quá trình đào tạo chính quy các bậc Đại học, Thạc sĩ tại Trường đại học Bách Khoa Hà Nội và Tiến sĩ tại Viện Công nghệ Shibaura (Nhật Bản) theo đúng chuyên ngành mà ứng viên tham gia giảng dạy và nghiên cứu tại Nhóm chuyên môn Công nghệ Chế tạo máy.

- Hoàn thành các khóa đào tạo nghiệp vụ như chứng chỉ nghiệp vụ sư phạm đại học, chứng chỉ bồi dưỡng theo tiêu chuẩn chức danh nghề nghiệp.

❖ Về công tác giảng dạy

Ứng viên luôn ý thức rằng công tác giảng dạy là một nhiệm vụ quan trọng của giảng viên, nên luôn đầu tư thời gian và tâm huyết vào công tác này. Ứng viên chấp hành nghiêm túc giờ giảng dạy, hoàn thành khối lượng giảng dạy được giao và thực hiện giảng dạy theo đúng đề cương. Ứng viên không ngừng trau dồi kiến thức chuyên môn và kỹ năng sư phạm, biên soạn và cập nhật thường xuyên các bài giảng, tiếp cận các phương pháp giảng dạy mới để người học tiếp thu hiệu quả nhất.

Ứng viên luôn đảm bảo tính nghiêm túc và công bằng trong công tác giảng dạy, khuyến khích sinh viên chủ động và tương tác tích cực trong các bài học. Ứng viên luôn cởi mở, thân thiện và tận tình giải đáp thắc mắc của sinh viên, nên được sinh viên yêu mến, kính trọng và nhận được nhiều phản hồi tích cực.

Ngoài giảng dạy hệ đại học, ứng viên đã tham gia giảng dạy một số học phần Thạc sĩ và hướng dẫn luận văn cao học. Ứng viên đã được Đại học Bách Khoa Hà Nội bổ nhiệm chức danh **Giảng viên chính** từ tháng 7/2023.

❖ Về nghiên cứu khoa học

Ngay từ khi được nhận vào vị trí giảng viên tại Bộ môn Công nghệ Chế tạo Máy, Viện Cơ khí, Trường đại học Bách Khoa Hà Nội, ứng viên đã xác định rằng nghiên cứu là một nhiệm vụ bắt buộc, bên cạnh công tác giảng dạy. Ứng viên có niềm đam mê, sáng tạo, chủ động và kiên trì trong hoạt động nghiên cứu, luôn duy trì nghiên cứu chuyên sâu với nhiều kết quả tốt. Hai hướng nghiên cứu khoa học chính của ứng viên có tính liên ngành và ứng dụng cao giữa lĩnh vực kỹ thuật cơ khí với các lĩnh vực điện-điện tử, công nghệ thông tin. Ứng viên là tác giả chính của nhiều bài báo khoa học đăng trên các tạp chí có uy tín ISI, Scopus và 02 bằng độc quyền sáng chế tại Việt Nam thể hiện năng lực nghiên cứu và công bố khoa học của ứng viên. Với vai trò chủ nhiệm dự án của 03 đề tài, trong đó có 01 dự án hợp tác quốc tế do Quỹ Asahi Glass Foundation (Nhật Bản) tài trợ, ứng viên đã kết nối các thành viên trong nhóm nghiên cứu, bám sát nội dung, đảm bảo tiến độ trong từng giai đoạn thực hiện và nghiệm thu đúng hạn các đề tài.

Trong hoạt động nghiên cứu của mình, ứng viên đã tham gia nhiều hội thảo trong nước và quốc tế, hợp tác nghiên cứu với các nhà khoa học trong nước đến từ các Trường Đại học và Viện nghiên cứu như Trường Đại học Thủy Lợi, Đại học Quốc gia Hà Nội, Viện Hàng không Vũ trụ Viettel, cũng như các Đại học uy tín trên thế giới như Viện Công nghệ Shibaura (Nhật Bản), Đại học New South Wales và Đại học Wollongong (Australia), v.v. Ứng viên truyền cảm hứng và đam mê nghiên cứu khoa học cho các sinh viên, học viên cao học, hướng dẫn họ công bố kết quả nghiên cứu trên các tạp chí và hội nghị khoa học.

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: 10 năm 10 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	SDH	
1	2019-2020				13	269.9	0	269.9/ 424.9/ 270
2	2020-2021				13	261	0	261/ 492.6/ 204
3	2021-2022			01	11	281.4	22.5	303.9/ 569/ 204
03 năm học cuối								
4	2022-2023			01	11	307.4	0	307.4/ 563.4/ 204
5	2023-2024				15	284.5	0	284.5/ 558/ 204
6	2024-2025				14	266.4	0	266.4/ 539.5/ 204

(*) - 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;

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

- 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 2016-2019.

Sử dụng Tiếng Anh trong học tập, nghiên cứu, viết và bảo vệ luận văn.

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: Trường Cơ khí, Đại học Bách Khoa Hà Nội

Môn giảng dạy: Manufacturing Technology (ME3086, ME3205, ME3205E);
năm học 2022-2023, 2023-2024, 2024-2025.

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

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

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/C K2/BSNT	Chính	Phụ			
1	Nguyễn Thiện Dũng		HVCH	x		1/10/2020 30/09/2022	Đại học Bách Khoa Hà Nội	22/06/2022
2	Nguyễn Kim Thuân		HVCH	x		1/04/2021 31/03/2023	Đại học Bách Khoa Hà Nội	15/06/2023

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						
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1	Kỹ thuật an toàn và môi trường	TK	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật, 2022	3	TS. Nguyễn Ngọc Kiên	Chương 3 (Tr.75 - Tr.127) Chương 5 (Tr. 182 - Tr. 200)	ISBN: 978-604-67-2181-9 Xác nhận của Đại học Bách Khoa Hà Nội ngày 03/06/2025
2	Robotics Software Design and Engineering	TK	IntechOpen publisher, 2021	2	Alejandro Rafael Garcia Ramirez and Augusto Loureiro Da Costa	Chương 3 (Tr.41 - Tr.55)	ISBN: 978-1-83969-292-5 Doi: 10.5772/intechopen.98085

Trong đó: Số lượng 01 sách tham khảo, mà ứng viên là đồng tác giả sau TS: [1] và 01 chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản, mà ứng viên là tác giả chính sau TS: [2]

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				
II	Sau khi được công nhận PGS/TS				
1	Nghiên cứu phương pháp tạo dữ liệu hình dáng cho robot dạng người	CN	T2020-TT-203 Cấp trường	10/2020 - 09/2021	Biên bản nghiệm thu ngày 20/10/2021 Xếp loại: Xuất sắc
2	Nghiên cứu cải tiến giải thuật tối ưu tiên hóa, ứng dụng vào giải bài toán tối ưu hóa thiết kế cơ khí	CN	T2022-PC-036 Cấp trường	11/2022 - 10/2024	Biên bản nghiệm thu ngày 21/09/2023 Xếp loại: Xuất sắc

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
3	Study of Silencer for Reducing Noise Pollution in 5G Base Station	CN	AGF.2024-03 Hợp tác quốc tế Quỹ Asahi Glass Foundation (Nhật Bản)	2024-2025	Đang triển khai

- 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
I	Trước khi được công nhận PGS/TS							
<i>Tạp chí ISI/Scopus (Số trích dẫn theo Google Scholar, xếp hạng tạp chí Qi tại năm xuất bản theo Scimago, IF tại năm xuất bản theo Web of sciences/Scimago)</i>								
1	Effect of Toe Length on Biped Walking Behavior	2	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, ISSN: 2278-0149	ISI, Q4, IF 2018 = 0.52	6	Tập 7, Số 6, Trang 599-603	11/2018
https://doi.org/10.18178/ijmerr.7.6.599-603								
Tạp chí quốc tế có phản biện								
2	Global Hybrid Registration for 3D Constructed Surfaces Using Ray-Casting and Improved Self Adaptive Differential Evolution Algorithm	3		International Journal of Machine Learning and Computing ISSN: 2010-3700		3	Tập 6, Số 3, Trang 160-166	6/2016
https://doi.org/10.18178/ijmlc.2016.6.3.592								
3	A Gait Generation for Biped Robot Based on Artificial Neural Network and Improved Self-Adaptive Differential	3	x	International Journal of Machine Learning and Computing ISSN: 2010-3700		1	Tập 6, Số 6 Trang 260-266	12/2016

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
	Evolution Algorithm							
https://doi.org/10.18178/ijmlc.2016.6.6.608								
4	Development of Foot Structure for Humanoid Robot Using Topology Optimization	3	x	Advanced Engineering Forum ISSN: 2234-991X		1	Tập 29, Trang 34-45	08/2018
https://doi.org/10.4028/www.scientific.net/AEF.29.34								
Tạp chí trong nước								
5	Tối ưu hóa thông số công nghệ quá trình ép phun mặt nạ xe máy wave alpha bằng phương pháp Taguchi	4	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056		-	Số 6, Trang 100-103	6/2013
6	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot thăm dò phát hiện khuyết tật đường ống	4		Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056		-	Số 9, Trang 20-24	9/2013
7	Nghiên cứu ảnh hưởng của thông số công nghệ đến lượng mòn dao khi gia công trên máy phay CNC	3		Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056		-	Số 9, Trang 33-36	9/2013
Kỷ yếu hội thảo quốc tế								
8	A Novel Human-Like Foot Structure with Toes for Biped Robot	2	x	Proceedings of the Asian Conference on Multibody Dynamics ISSN: 2424-2985		1	Số 2016.8, Trang 1-10	9/2016
https://doi.org/10.1299/jsmeacmd.2016.8.35_1288585								

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
9	Gait Generation for A Small Biped Robot using Approximated Optimization Method	3	x	Proceedings of International Conference on Mechanical Engineering and Automation Science ISSN: 1757-899X	Scopus	3	Số 157, Trang 1-5	11/2016
https://doi.org/10.1088/1757-899X/157/1/012009								
10	The Effect of Foot Structure on Locomotion of a Small Biped Robot	3	x	Proceedings of International Conference on Mechatronics and Mechanical Engineering ISSN: 2261-236X	Scopus	4	Tập 95, Trang 1-5	2/2017
https://doi.org/10.1051/mateconf/20179508010								
11	A Study of Foot Structure with Toes for a Small Humanoid Robot	2	x	Proceedings of the 11th South East Asean Technical University Consortium Symposium ISSN: 1882-5796		-	Trang 1-6	4/2017
12	Model-based Pose Estimation for Texture-less Objects with Differential Evolution Algorithm	3		Proceedings of International Conference on Mechanical, Aeronautical and Automotive Engineering ISSN: 2261-236X	Scopus	-	Tập 108, Trang 1-5	5/2017
https://doi.org/10.1051/mateconf/201710815001								
13	Parameter-free global hybrid point based range image registration	3		Proceedings of International Conference on Advances in Image Processing ISBN: 978-1-4503-5295-6	Scopus	1	Trang 108 - 112	8/2017
https://doi.org/10.1145/3133264.3133285								

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
14	Effect of ankle joint position on biped robot walking behaviour	3	x	Proceedings of the 16 th International Conference on Modeling and Applied Simulation ISBN: 978-88-97999-91-1	Scopus	-	Trang 14-20	1/2018
https://www.msc-les.org/proceedings/mas/2017/MAS2017.pdf								
15	A Foot Structure Mimicking Human Walking Behavior for Humanoid Robot	2	x	Proceedings of the 12th South East Asean Technical University Consortium Symposium ISSN: 1882-5796		-	Trang 1-6	08/2018
16	A Study of Foot Structure for Humanoid Robot on Rough Terrain	2	x	Proceedings of the 17 th International Conference on Modelling & Applied Simulation, ISBN: 978-888574109-6	Scopus	-	Trang 61-67	1/2019
https://www.msc-les.org/proceedings/mas/2018/MAS2018.pdf								
II	Sau khi được công nhận PGS/TS							
Tạp chí ISI/Scopus								
17	Gait-Behavior Optimization Considering Arm Swing and Toe Mechanism for Biped Walking on Rough Road	3	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research ISSN: 2278-0149	ISI, Q4, IF 2020 = 0.84	6	Tập 9(4), Trang 521-527	4/2020
https://doi.org/10.18178/ijmerr.9.4.521-527								
18	A Study of Wall-Climbing Robot for Cleaning Silo Using Vacuum Principle	4	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research ISSN: 2278-0149	ISI, Q3, IF 2021 = 0.85	5	Tập 10(7), Trang 368-373	7/2021
https://doi.org/10.18178/ijmerr.10.7.368-373								

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
19	Apply some meta-heuristic algorithms to solve inverse kinematic problems of a 7-DoFs manipulator robot	5		International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research ISSN: 2278-0149	ISI, Q3, IF 2021 = 0.85	16	Tập 10(9), Trang 498-504	9/2021
https://doi.org/10.18178/ijmerr.10.9.498-504								
20	Adaptive Plan Using Sigmoid Function for Nonlinear Topology Optimization	4	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research ISSN: 2278-0149	ISI, Q3, IF 2021 = 0.85	2	Tập 10 (12), Trang 710-716	12/2021
https://doi.org/10.18178/ijmerr.10.12.710-716								
21	An Adaptive Differential Evolution Algorithm with a Point-Based Approach for 3D Point Cloud Registration	5		Journal of Image and Graphics ISSN: 2301-3699	SCOPUS, Q2, IF 2022 = 3.57	42	Tập 10(1), Trang 1-9	3/2022
https://doi.org/10.18178/joig.10.1.1-9								
22	Optimal Design of V-Shaped Fin Heat Sink for Active Antenna Unit of 5G Base Station	4	x	Journal of Engineering and Technological Sciences ISSN: 2337-5779	ISI, Q3, IF 2022 = 1.26	5	Tập 54(3), Trang 1-12	5/2022
https://doi.org/10.5614/j.eng.technol.sci.2022.54.3.9								
23	Development of a Prototype 6 Degree of Freedom Robot Arm	4		Results in Engineering ISSN: 2590-1230	ISI, Q1, IF 2023 = 6.5	31	Tập 18, Trang 1-12	6/2023
https://doi.org/10.1016/j.rineng.2023.101049								

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
24	Self-Adaptive Differential Evolution with Gauss Distribution for Optimal Mechanism Design	3	x	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	ISI, Q2, IF 2023 = 2.92	2	Tập 13(10), Trang 1-25	5/2023
https://doi.org/10.3390/app13106284								
25	Design and manufacturability data of automatic lotus fiber extractor	2	x	Data in Brief ISSN: 2352-3409	ISI, Q3, IF 2024 = 1.0	-	Tập 53, Trang 1-5	2/2024
https://doi.org/10.1016/j.dib.2024.110175								
26	Development of a prototype of weeding robot	2	x	Engineering Research Express ISSN: 2631-8695	ISI, Q2, IF 2024 = 1.5	3	Tập 6(1), Trang 1-14	3/2024
https://doi.org/10.1088/2631-8695/ad3403								
27	Design and Development of a Wheelchair Prototype	2	x	Engineering, Technology and Applied Science Research ISSN: 1792-8036	SCOPUS, Q2, IF 2024 = 1.5	4	Tập 14(2), Trang 13376-13379	4/2024
https://doi.org/10.48084/etasr.6851								
28	Applying Machine Learning for Environmental Factor Prediction on Designing IoT Applied Hydroponic System	3	x	INMATEH - Agricultural Engineering ISSN: 2068 – 4215	ISI, Q3, IF 2024 = 0.6	-	Tập 73(2), Trang 658-667	5/2024
https://doi.org/10.35633/inmateh-73-56								
29	Development of a Machine for Cleaning the Core of Grass Straws	3	x	Engineering, Technology and Applied Science Research ISSN: 1792-8036	SCOPUS, Q2, IF 2024 = 1.5	-	Tập 14(4), Trang 15488-15493	6/2024
https://doi.org/10.48084/etasr.7475								

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
30	Method for monitoring and forecasting landslide phenomenon based on machine learning	3	x	MethodsX ISSN: 2215-0161	ISI, Q2, IF 2024 = 1.7	-	Tập 12, Trang 1-9	6/2024
https://doi.org/10.1016/j.mex.2024.102797								
31	Development of novel prototype of orange sorting machine	2	x	Engineering Research Express ISSN: 2631-8695	ISI, Q2, IF 2024 = 1.5	-	Tập 6(3), Trang 1-14	7/2024
https://doi.org/10.1088/2631-8695/ad6124								
32	A Study of Automatic Pineapple Leaf Fibre Extraction Machine Using Bidirectional Rolling Mechanism	2	x	International journal of integrated engineering ISSN: 2229-838X	ISI, Q3, IF 2023 = 0.64	1	Tập 16(5), Trang 162-171	8/2024
https://doi.org/10.30880/ijie.2024.16.05.013								
33	Method for weaving basket using eco-friendly materials in industrial production	2	x	MethodsX ISSN: 2215-0161	ISI, Q2, IF 2024 = 1.7	-	Tập 13, Trang 1-9	10/2024
https://doi.org/10.1016/j.mex.2024.103025								
34	The Effect of Blank Thickness, Curvature Radius, and Friction Coefficients on the Quality of Products in the Metal Forming Process using Abaqus	5	x	Suranaree Journal of Science and Technology ISSN: 0858-849X	ISI, Q4, IF 2023 = 0.24	-	Tập 32(1), Trang 010337 (1-6)	1/2025
https://doi.org/10.55766/sujst7188								

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
35	Development of a Novel Umbilical Retraction Mechanism for a Launch Vehicle	4	x	Journal of Engineering and Technological Sciences ISSN: 2337-5779	ISI, Q3, IF 2024 = 0.9	-	Tập 57(2), Trang 243-256	2/2025
https://doi.org/10.5614/j.eng.technol.sci.2025.57.2.7								
Tạp chí quốc tế có phản biện								
36	Fabrication of Lotus Fibre Spinning Machine	3	x	International Journal of Engineering and Technology ISSN: 1793-8236		-	Tập 16(1), Trang 16-19	1/2024
https://doi.org/10.7763/IJET.2024.V16.1248								
Tạp chí trong nước								
37	Nghiên cứu cải tiến thiết bị 9958-544PĐ dệt cánh tản nhiệt các loại kết mát dạng cánh phẳng	3		Tạp chí Kỹ thuật và Trang bị ISSN: 1859-249X		-	Tập 249, Trang 27-29	6/2021
38	Tối ưu hóa bộ điều khiển cho thiết bị tự lái	3	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 2615-9910		-	Tập 302, Trang 72-77	4/2023
39	Ứng dụng thuật toán Dijkstra tối ưu quãng đường mobile robot phục vụ hoạt động chia chọn bưu phẩm	3	x	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 2615-9910		-	Tập 302, Trang 78-83	4/2023
Kỷ yếu hội thảo quốc tế								
40	Reliability Analysis Using Artificial Neural Network Based Adaptive Parameter Differential Evolution Algorithm	5	x	Proceedings of the 2020 3rd International Conference on Robot Systems and Applications ISBN: 978-1-4503-8764-4	Scopus	-	Trang 88-93	6/2020

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
https://doi.org/10.1145/3402597.3402614								
41	Apply PSO Algorithm with Searching Space Improvements on a 5 Degrees of Freedom Robot	6	x	Proceedings of the 3rd International Conference on Intelligent Robotics and Control Engineering ISBN: 978-1-7281-8972-7	Scopus	9	Trang 75-80	8/2020
https://doi.org/10.1109/IRCE50905.2020.9199236								
42	Hybrid Global optimization Methods and Iterative Closest Point on Point-based Approach for 3D Registration	4		Proceedings of International Conference on Advanced Mechatronic Systems ISBN: 978-1-7281-6530-1	Scopus	2	Trang 192-197	12/2020
https://doi.org/10.1109/ICAMechS49982.2020.9310170								
43	DE-based Algorithm for Solving the Inverse Kinematics on a Robotic Arm Manipulators	6		Journal of Physics: Conference Series, Proceedings of 5th International Conference on Robotics and Machine Vision ISSN: 1742-6596	Scopus	9	Tập 1922 (1), Trang 1-9	5/2021
https://doi.org/10.1088/1742-6596/1922/1/012008								
44	Design and Fabrication of Silo Cleaning Robot Using Vacuum Principle	6	x	Journal of Physics: Conference Series, Proceedings of 5th International Conference on Robotics and Machine Vision ISSN: 1742-6596	Scopus	2	Tập 1922 (1), Trang 1-7	5/2021
https://doi.org/10.1088/1742-6596/1922/1/012009								
45	A Study of Wall Cleaning Robot with Zigzag Motion Trajectory	3	x	Proceedings of the 6th International Conference on Engineering		-	Trang 27-30	11/2021

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
				Mechanics and Automation ISBN: 978-604-342-918-3				
46	Adjusting Material Amount of Proportional Technique for Bilinear Topology Optimization	1	x	Proceedings of the 6th International Conference on Engineering Mechanics and Automation ISBN: 978-604-342-918-3		-	Trang 31-34	11/2021
47	Effect of Geometric Parameters of Heat Sink on Thermal Dissipation for Active Antenna Unit	2	x	Lecture Notes in Mechanical Engineering, Proceedings of Regional Conference in Mechanical Manufacturing Engineering ISBN: 978-981-19-1967-1	Scopus	-	Trang 343-351	12/2021
https://doi.org/10.1007/978-981-19-1968-8_27								
48	Improved Exoskeleton Human Motion Capture System	4		Proceedings of Advances in Asian Mechanism and Machine Science ISBN: 978-3-030-91892-7	Scopus	1	Trang 669-679	1/2022
https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_64								
49	2D Lidar Data Matching Using Simulated Annealing on Point-Based Method	5		Proceedings of Advances in Asian Mechanism and Machine Science ISBN: 978-3-030-91892-7	Scopus	-	Trang 944-949	1/2022
https://doi.org/10.1007/978-3-030-91892-7_90								
50	Study of Bipedal Locomotion Considering	4	x	Journal of Physics: Conference Series, Proceedings of the	Scopus	-	Tập 2235 (1),	5/2022

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
	Property of Toe Mechanism			12th Asia Conference on Mechanical and Aerospace Engineering ISSN: 1742-6588			Trang 012068 (1-6)	
https://doi.org/10.1088/1742-6596/2235/1/012068								
51	Study of convergence speed enhancement for topology optimization	4	x	Journal of Physics: Conference Series, Proceedings of the 12th Asia Conference on Mechanical and Aerospace Engineering ISSN: 1742-6588	Scopus	-	Tập 2235 (1), Trang 012102 (1-5)	5/2022
https://doi.org/10.1088/1742-6596/2235/1/012102								
52	Improvement of Self-supervised Depth and Motion Learning with Vision Transformer	3	x	Lecture Notes in Networks and Systems, Proceedings of International Conference on Intelligent Systems & Networks ISBN: 978-981-19-3393-6	Scopus	1	Trang 99-109	7/2022
https://doi.org/10.1007/978-981-19-3394-3_13								
53	A Prototype of Lotus Fiber Extracting Machine	2	x	Advances in Engineering Research and Application, Proceedings of International Conference on Engineering Research and Applications ISBN: 978-3-031-22199-6	Scopus	2	Trang 65-73	12/2022
https://doi.org/10.1007/978-3-031-22200-9_7								
54	A Novel Design of Automatic Longan Seed Removing Machine	3	x	Lecture Notes in Mechanical Engineering, Proceedings of the 8th International	Scopus	2	Trang 59-65	12/2022

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
				Conference on Mechanical, Automotive and Materials Engineering ISBN: 978-981-99-3671-7				
https://doi.org/10.1007/978-981-99-3672-4_5								
55	Inexpensive Stereo System Using ReStereoNet for Disparity Map Estimation	6		Proceedings of the 7th International Conference on Automation, Control and Robots ISBN: 979-8-3503-0288-2	Scopus	-	Trang 83-86	8/2023
https://doi.org/10.1109/ICACR59381.2023.10314589								
56	Applying a Modified Differential Evolution for Solving Optimization Problem of Gear Transmission System	1	x	Proceedings of the 7th International Conference on Engineering Mechanics and Automation ISBN: 978-604-357-241-4		-	Trang 23-26	11/2023
https://doi.org/10.15625/vap.2023.0114								
57	Development of Bidirectional Rotating Mechanism for Pineapple Fiber Extraction	3	x	Proceedings of the 7th International Conference on Engineering Mechanics and Automation ISBN: 978-604-357-241-4		-	Trang 9-12	11/2023
https://doi.org/10.15625/vap.2023.0111								
58	Low-cost, degradable, and recyclable flexible fiber sensor for sustainable healthcare applications	8	x	Proceedings of the 1st Annual International Open Innovation Conference ISBN: 978-604-67-3081-1		-	Trang 411-418	12/2024

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
https://oic.vinuni.edu.vn/proceedings/								
Kỷ yếu hội nghị trong nước								
59	Phương pháp tạo dữ liệu hình dáng cho robot dạng người sử dụng thuật toán tối ưu vi phân	1	x	Kỷ yếu hội nghị cơ học toàn quốc năm 2024: Kỷ niệm 45 năm thành lập Viện Cơ học ISBN: 978-604-357-277-3		-	Trang 587-596	6/2024

- Trong đó có **16** bài báo khoa học đăng trên **tạp chí khoa học quốc tế có uy tín** mà UV là **tác giả chính sau TS**, trong đó có **07** bài báo trong danh mục **ISI/Scopus Q2** [24, 26, 27, 29, 30, 31, 33], **09** bài báo trong danh mục **ISI/Scopus Q3, Q4** [17, 18, 20, 22, 25, 28, 32, 34, 35].

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						
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						

- 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. 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	Máy đan giỏ	Cục sở hữu trí tuệ - Bộ Khoa học và Công nghệ	Quyết định số: 107160/QĐ-SHTT, ngày 11 tháng 09 năm 2024	Đồng tác giả	02
2	Máy bóc long	Cục sở hữu trí tuệ - Bộ Khoa học và Công nghệ	Quyết định số: 107161/QĐ-SHTT, ngày 11 tháng 09 năm 2024	Đồng tác giả	02

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

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)

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
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 24 tháng 06 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



TS. Nguyễn Văn Tình