

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: Cơ điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Võ Như Thành

2. Ngày tháng năm sinh: 18/11/1983 Nam ; Nữ ; Quốc tịch: Việt Nam

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam:

4. Quê quán (xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Phường Điện Nam Trung, Thị xã Điện Bàn, Tỉnh Quảng Nam.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố):
10 Tuệ Tĩnh, Phường Bình Thuận, Quận Hải Châu, Thành phố Đà Nẵng.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện):

Võ Như Thành, Bộ môn Cơ điện tử, Phòng A223, Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng, 54 Nguyễn Lương Bằng, P. Hòa Khánh Bắc, Q. Liên Chiểu, TP. Đà Nẵng

Điện thoại cơ quan: (0236) 3842741; Điện thoại di động: 0903532083

E-mail: vnthanh@dut.udn.vn

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

- Từ 01/2010 đến 07/2011: Giảng viên tập sự, tại Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí – Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng.
- Từ 10/2010 đến 9/2012: Học thạc sĩ tại Đại học Việt Đức, Việt Nam. Trong quá trình học tại Việt Nam đã hoàn thành thủ tục hết tập sự vào tháng 07/2011.

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

- Từ 10/2012 đến 09/2013: Giảng viên, tại Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí – Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng.
- Từ 09/2013 đến 02/2014: Học nghiên cứu sinh tại Đại học City University of Hong Kong, Hong Kong – Trung Quốc.
- Từ 02/2014 đến 03/2014: Giảng viên, tại Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí – Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng. Xin chuyển học nghiên cứu sinh từ trường Đại học City University of Hong Kong, Hong Kong – Trung Quốc sang học nghiên cứu sinh tại Trường Đại học Kagawa, Nhật Bản vì đã trúng tuyển học bổng MEXT của chính phủ Nhật Bản.
- Từ 04/2014 đến 09/2017: Học nghiên cứu sinh tại Trường Đại học Kagawa, Nhật Bản.
- Từ 10/2017 đến 04/2018: Giảng viên, tại Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí – Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng.
- Từ 04/2018 đến 01/2020: Giảng viên - Trưởng bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng.
- Từ 02/2020 đến nay: Giảng viên chính - Trưởng bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí – Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng.

Chức vụ: Hiện nay: Trưởng bộ môn; Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng bộ môn

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng.

Địa chỉ cơ quan: 54 Nguyễn Lương Bằng, P. Hòa Khánh Bắc, Q. Liên Chiểu, TP. Đà Nẵng

Điện thoại cơ quan: 02363842308

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 12 tháng 12 năm 2008; ngành: Kỹ sư cơ khí ; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Bang California- Pomona, Hoa Kỳ.
- Được cấp bằng ThS ngày 05 tháng 10 năm 2012; số văn bằng: 201005201020015; ngành: Cơ điện tử và công nghệ cảm biến; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Đại học Việt Đức, Việt Nam.
- Được cấp bằng TS ngày 29 tháng 09 năm 2017; số văn bằng: HAKU KOH-127; ngành: Cơ khí ; chuyên ngành: Kỹ thuật hệ thống Cơ khí thông minh; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Đại học Kagawa, Nhật Bản.

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS cơ sở: Đại học Đà Nẵng

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:

- **Kỹ thuật Robot:**
 - Robot phát tiếng nói kiểu người.
 - Robot di động.
 - Robot công nghiệp - tay máy.
- **Kỹ thuật điều khiển:**
 - Mô hình hóa và mô phỏng.
 - Điều khiển học và ứng dụng.
 - Tự động hóa và phát triển sản phẩm.

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn (số lượng) 02 HVCH bảo vệ thành công luận văn ThS (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);
- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên số lượng: **04**
 - + Chủ nhiệm đề tài NCKH cấp Cơ sở: **04**
 - + Chủ nhiệm đề tài NCKH cấp Cấp đặc biệt (quốc tế) do quỹ AUF (Agence universitaire de la Francophonie) tài trợ cho các đề tài thực hiện với chủ đề phòng chống dịch Covid-19 phục vụ cộng đồng: **01**
- Đã công bố **60** bài báo khoa học, là tác giả đầu hoặc tác giả liên hệ của **10** bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín (Tạp chí WoS/Scopus) trong đó có **08** bài xuất bản sau khi nhận bằng tiến sĩ, **21** bài báo khoa học kỷ yếu hội thảo quốc tế (thuộc dữ liệu hệ thống Scopus) với **12** bài báo là tác giả đầu hoặc tác giả liên hệ trong số đó có 1 bài báo cáo khoa học đạt giải Best Paper Award (bài [17] trong bảng ở mục 7.1a).
- Có **01** sáng chế, **01** giải pháp hữu ích được đăng trên Công báo Sở hữu công nghiệp Quyền A của Bộ Khoa học và Công nghệ – Cục Sở hữu Trí tuệ.
- Đã xuất bản **02** sách giáo trình thuộc nhà xuất bản uy tín trong đó chủ biên **01** sách.
- Google Scholar link:

<https://scholar.google.com/citations?user=XpbPmmQAAAAJ&hl=en>

Chỉ số $H_{index} = 7$, $i_{10-index} = 4$ và tổng số lượt trích dẫn hơn 200 (tính đến tháng 06/2025)

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

STT	Danh hiệu	Nội dung	Số	Đơn vị cấp	Năm
1	Chiến sĩ thi đua Cơ sở	Đã có thành tích xuất sắc trong công tác năm học 2017-2018	3044/QĐ-ĐHĐN ngày 07/09/2018	Giám đốc Đại học Đà Nẵng	2018
2	Chiến sĩ thi đua Cơ sở	Đã có thành tích xuất sắc trong công tác năm học 2018-2019	2770/QĐ-ĐHĐN ngày 30/08/2019	Giám đốc Đại học Đà Nẵng	2019

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

3	Giải C hoạt động KH&CN xuất sắc	Đã có thành tích xuất sắc trong hoạt động KH&CN năm 2019	3151/QĐ-ĐHBK ngày 15/11/2019	Trường Đại học Bách khoa, ĐHQĐHN	2019
4	Bằng khen của Bộ trưởng	Đã hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm học 2017-2018 và 2018-2019	4437/QĐ-BGDĐT ngày 14/11/2019	Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo.	2019
5	Chiến sĩ thi đua Cơ sở	Đã có thành tích xuất sắc trong công tác năm học 2019-2020	2862/QĐ-ĐHQĐHN ngày 25/8/2020	Giám đốc Đại học Đà Nẵng	2020
6	Giải C hoạt động KH&CN xuất sắc	Đã có thành tích xuất sắc trong hoạt động KH&CN năm 2020	2646/QĐ-ĐHBK ngày 19/11/2020	Trường Đại học Bách khoa, ĐHQĐHN	2020
7	Giấy khen Công đoàn Đại học Đà Nẵng	Đã có thành tích xuất sắc trong phòng chống dịch bệnh viêm đường hô hấp (Covid -19)	41/QĐ-CĐĐHQĐHN ngày 06/05/2020	Ban chấp hành Công đoàn Đại học Đà Nẵng	2020
8	Chiến sĩ thi đua Cơ sở	Đã có thành tích xuất sắc trong công tác năm học 2020-2021	1881/QĐ-ĐHBK ngày 16/7/2021	Hiệu trưởng Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng	2021
9	Chiến sĩ thi đua cấp Bộ	Đã có thành tích xuất sắc tiêu biểu trong công tác từ năm học 2018-2019 đến năm học 2020-2021	326/QĐ-BGDĐT Ngày 21/01/2022	Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo.	2022
10	Chiến sĩ thi đua Cơ sở	Đã có thành tích xuất sắc trong công tác năm học 2023-2024	5646/QĐ-ĐHBK ngày 25/12/2024	Hiệu trưởng Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng	2024

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:

- Bản thân ứng viên nhận thấy có đầy đủ các tiêu chuẩn và hoàn thành đầy đủ các nhiệm vụ của nhà giáo đã được quy định của Luật Giáo dục, Luật Giáo dục Đại học, chế độ làm việc của giảng viên và các văn bản pháp luật có liên quan.

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

- Luôn luôn giữ gìn đạo đức tốt, chuẩn mực của nhà giáo Việt Nam.
- Hoàn thành tốt công tác giảng dạy chương trình đại học, sau đại học với số giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp, số giờ chuẩn quy đổi hàng năm vượt so với quy định hiện hành.
- Tích cực tham gia công tác cải tiến phương pháp giảng dạy, cải tiến chương trình đào tạo các bậc Đại học, Thạc sĩ. Tham gia tích cực vào công tác kiểm định chất lượng các chương trình đào tạo của Bộ môn và Khoa.
- Tham gia tích cực trong công tác nghiên cứu khoa học, chủ trì và tham gia đề tài nghiên cứu khoa học các cấp, tích cực công bố các công trình khoa học trên các tạp chí uy tín trong và ngoài nước. Ứng viên cũng là phản biện của nhiều tạp chí khoa học có uy tín như International Journal of Dynamics and Control (Springer), IET Transactions on Smart Processing and Computing (Scopus Journals), Journal of Automation, Mobile Robotics and Intelligent Systems (Scopus Journals), Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Đà Nẵng, Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM. Ngoài ra, ứng viên còn tham gia hướng dẫn sinh viên nghiên cứu khoa học, hướng dẫn học viên cao học hoàn thành các luận văn Thạc sĩ. Tham gia tích cực vào việc hợp tác nghiên cứu với đồng nghiệp trong và ngoài nước.

2. Thời gian, kết quả tham gia đào tạo, bồi dưỡng từ trình độ đại học trở lên: **09 năm 10 tháng**

- Tổng số: **09 năm 10 tháng** (Từ 01/08/2011 đến 30/06/2025), trong đó không kể thời gian tập sự và trợ giảng từ tháng 01/2010 đến tháng 07/2011; và thời gian đi học tiến sĩ ở nước ngoài từ tháng 01/09/2013 đến tháng 30/09/2017.

- 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	2018-2019				8	217.5		217.5/959.45/216
2	2019-2020			1	8	240		240/1125.6/216
3	2020-2021			1	7	690	105	795/2301.3/216
4	2021-2022				15	540	30	540/2088.4/216
03 năm học cuối								
5	2022-2023				22	727.5		727.5/2419.2/216
6	2023-2024				2	690		690/1240.4/216
7	2024-2025				13	678		678/1793.5/216

(*) - 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: Hoa Kỳ ; Từ năm 2005 đến năm 2008

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; tại nước: Nhật Bản năm 2017 (làm luận án và bảo vệ bằng tiếng Anh)

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):

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	Trần Thanh Hải Tuấn		HVCH	X		2019÷2020	Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng	Ngày 05/10/2020 Số DDK.7.173.20
2	Trần Đình Duẩn		HVCH	X		2019÷2021	Trường Đại học Bách khoa, Đại học Đà Nẵng	Ngày 03/02/2021 Số DDK.7.062.21

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 TS						

II Sau khi được công nhận TS							
1	Kỹ thuật vi điều khiển PIC	GT	Nhà xuất bản Xây Dựng, năm 2019. ISBN: 978-604-82-2702-9	2		Trang 1-80	QĐ số 369/QĐ-ĐHBK ngày 28/02/2019 của Hiệu trưởng Trường Đại học Bách khoa, ĐHQĐHN
2	Kỹ thuật điều khiển tự động trong lĩnh vực Cơ điện tử	GT	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật, năm 2024. ISBN: 978-604-67-2883-2	2	X	Trang 1-37; 82-327	QĐ số 2290/QĐ-ĐHBK ngày 12/06/2024 của Hiệu trưởng Trường Đại học Bách khoa, ĐHQĐHN

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 TS					
1	ĐT: Nghiên cứu ứng dụng phần mềm TIA PORTAL của SIEMENS để lập trình cho các PLC thế hệ mới.	CN	T2013-02-66 Đề tài cấp Cơ sở do Trường ĐH Bách khoa, ĐHQĐHN quản lý	04/2013 – 08/2013	Biên bản họp Hội đồng đánh giá nghiệm thu đề tài khoa học và công nghệ cấp cơ sở ngày 17/8/2013 theo QĐ số 196/ĐHBK-SĐH&HTQT 16/8/2013 Xếp loại: Tốt
II Sau khi được công nhận TS					
2	ĐT: Thiết kế và chế tạo robot phục vụ nhà hàng ứng dụng phương pháp dò vết kết hợp bộ điều khiển PID thích nghi.	CN	T2019-02-06 Đề tài cấp Cơ sở do Trường ĐH Bách khoa, ĐHQĐHN quản lý	02/2019 – 12/2019	Biên bản họp Hội đồng đánh giá nghiệm thu đề tài khoa học và công nghệ cấp cơ sở ngày 10/12/2019 theo QĐ số 3267/ĐHBK 03/12/2019 Xếp loại: Tốt
3	ĐT: Nghiên cứu về cơ chế tính toán kiểm soát thời gian và độ chính xác	CN	T2020-02-02	05/2020 – 06/2021	Biên bản họp Hội đồng đánh giá nghiệm thu đề tài khoa học và công nghệ cấp cơ sở

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

	trong mạng noron nhân tạo thế hệ 3.		Đề tài cấp Cơ sở do Trường ĐH Bách khoa, ĐHĐN quản lý		nghệ cấp cơ sở ngày 15/06/2021 theo QĐ số 1588/ĐHBK-08/06/2021 Xếp loại: Tốt
4	ĐT: Nghiên cứu chế tạo hệ thống phân loại trứng gia cầm liên tục ứng dụng công nghệ học sâu và xử lý hình ảnh	CN	T2023-02-03MSF Đề tài cấp Cơ sở do Trường ĐH Bách khoa, ĐHĐN quản lý	10/2023-03/2025	Biên bản họp Hội đồng đánh giá nghiệm thu đề tài khoa học và công nghệ cấp cơ sở ngày 17/03/2025 theo QĐ số 1000/ĐHBK-SĐH&HTQT 10/03/2013 Xếp loại: Khá
5	ĐT: Robot BK-AntiCovid Phục vụ bệnh nhân trong khu vực cách ly của bệnh viện.	CN	DRAP-5457/Projet2320. Đề tài do quỹ AUF quản lý	07/2020-09/2020	30/09/2020 Xếp loại: Đạt (Hoàn thành)

- 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 TS							
1	Prototype of Complex Sorting Station for Categorizing Products by Material, Orientation, and in order Using Siemens PLC S7-1200	2	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 6(67), pp. 75-79	2013
2	Transformation Method from Hi-Graph Language to FBD Using SR Block in Siemens Simatic Software for PLC Programming	1	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531		2	Vol. 6(67), pp. 64-67	2013
3	Thiết kế và chế tạo vi động cơ từ trở tích hợp cảm biến dòng điện Eddy	4		Hội nghị toàn quốc lần thứ 2 về điều khiển và tự động hóa - VCCA 2013 ISBN:978-604-911-517-2		4	pp. 564-570	2013

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

4	Áp dụng phương pháp hình học và phương pháp Tô pô học để giải quyết bài toán định vị cho robot hoạt động trong nhà	4		Hội nghị toàn quốc lần thứ 2 về điều khiển và tự động hóa - VCCA 2013 ISBN:978-604-911-517-2			pp. 130-139	2013
5	Thiết kế và chế tạo vi động cơ từ trở chuyển mạch hai pha	4		Tạp chí Tự động hóa ngày nay ISSN: 1859-0551			Issue 8, pp. 3-10	2013
6	Thiết kế và chế tạo vi động cơ từ trở chuyển mạch ba pha	5		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 3(76), pp. 78-82	2014
7	Nghiên cứu ứng dụng công nghệ FPGA để thiết kế bộ điều khiển cho vi động cơ từ trở chuyển mạch hai pha.	5	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 7(80), pp. 43-47	2014
8	Hệ thống cảm biến hoạt động trên nền Arduino giao tiếp với Matlab Simulink	2		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 5(78). pp. 134-137	2014
9	Hệ thống mô hình dây chuyền sản xuất tự động sử dụng giao tiếp Profinet giữa các PLC Siemens s7-1200 lập trình bằng TIA Portal	4	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol.1(74), No 1. pp. 54-58	2014
10	Method for Controlling Multi Command Type Servo Motors Using Matlab	2		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531		2	Vol. 6(91). pp. 64-67	2015
11	Nghiên cứu độ ổn định tốc độ của trục chính máy tiện CNC.	2		Hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí lần thứ 4. Số: ISBN:978-604-73-3691-3			pp. 180-187	2015
12	Automatic Vowel Sequence Reproduction for A Talking Robot Based on PARCOR Coefficient Template Matching	2	Có	Journal IEIE Transactions on Smart Processing and Computing. ISSN: 2287-5255	Tạp chí uy tín Scopus (Q4 - 2024)	7	No: 5. Pages: 215-221	2016
https://doi.org/10.5573/IEIESPC.2016.5.3.215								
13	Comparison of Several Acoustic Features for The Vowel Sequence Reproduction of A Talking Robot	2	Có	Proceedings of 2016 IEEE, International Conference on Mechatronics and Automation. ISBN: 978-150-90-2397-4	Scopus	1	pp. 1137-1142	2016
https://doi.org/10.1109/ICMA.2016.7558722								
14	A Talking Robot and Its Real-time Interactive Modification for Speech Clarification	2	Có	SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration ISSN: 1884-9970	Tạp chí uy tín WoS/Scopus (Q4 - 2024)	2	No: 10. 251-256	2016
https://www.tandfonline.com/doi/abs/10.9746/jcmsi.9.251								

15	Text-to-Speech of A Talking Robot for Interactively Speech Training of Hearing Impaired	2	Có	10th International Conference on Human System Interaction ISBN: 978-1-5090-4687-1	Scopus	1	pp. 166 - 171	2017
https://doi.org/10.1109/HSI.2017.8005021								
16	Singing Performance of The Talking Robot with Newly Redesigned Artificial Vocal Cords	2	Có	2017 IEEE, International Conference on Mechatronics and Automation ISBN:978-150-90-6757-2	Scopus	5	pp. 665 - 670	2017
https://doi.org/10.1109/ICMA.2017.8015895								
II	Sau khi được công nhận TS							
17	Intoning Speech Performance of The Talking Robot for Vietnamese Language Case	2	Có	International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science ISBN:978-1-6654-6279-2	Scopus		pp. 160-163	2018
https://doi.org/10.1109/MHS.2018.8886911								
18	Development of Vietnamese Voice Chatbot with Emotion Expression	2	Có	International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science ISBN 978-1-6654-6279-2	Scopus		pp. 22-27	2018
https://doi.org/10.1109/MHS.2018.8886954								
19	Modeling of Position Control for Hydraulic Cylinder Using Servo Valve	5		Intelligent Information and Database Systems 10th Asian Conference, ACIIDS 2018	Scopus	10	Part II. No: 2. Pages: 696-706	2018
https://link.springer.com/chapter/10.1007/978-3-319-75420-8_65								
20	Simplified Cerebellum-like Spiking Neural Network as Short-Range Timing Function for the Talking Robot.	2	Có	Connection Science ISSN : 0954-0091	Tạp chí uy tín WoS / Scopus (Q2-IF=5.3 2024)	5	Vol 30, issue 4. Pages: 388-408	2018
https://www.tandfonline.com/doi/full/10.1080/09540091.2018.1510901								
21	Rhythmic Behavior Analysis for Vision Inspection Using Perception Neuron and Unity.	4	Có	The First International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS) ISBN:978-604-95-0502-7			pp. 853-859	2018
22	The Research on Position Response of Machining Table Driven by Hydraulic Motor	4		The First International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS) ISBN:978-604-95-0502-7			pp. 481-488	2018

23	Dynamic Behavior of Tilting-Pad Journal Bearings with Variable Pivot Stiffness	4		The First International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS) ISBN:978-604-95-0502-7			pp. 251-258	2018
24	Research on The Star Topology Connection of Multi-Plc for Automation Control.	2	Có	International Conference on Fluid Machinery and Automation Systems - ICFMAS2018 ISBN:978-604-95-0609-3			pp. 397-401	2018
25	Design and Control of A Ball-balancing Robot	6		Proceedings 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, GTSD 2018 ISBN:978-1-5386-5125-4	Scopus	3	pp. 317-322	2018
https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595602								
26	Bio-realistic Neural Network in Speech Timing Learning Mechanism	6	Có	Proceedings 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, GTSD 2018 ISBN:978-1-5386-5125-4	Scopus		pp. 663-666	2018
https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595695								
27	A Small Test Rig for Evaluating Characteristics of Rotating Machinery	6		Proceedings 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, GTSD 2018 ISBN:978-1-5386-5125-4	Scopus		pp. 258-262	2018
https://doi.org/10.1109/GTSD.2018.8595671								
28	Một số kết quả nghiên cứu, chế tạo máy tiện CNC có trục chính truyền động bằng động cơ thủy lực.	3		Kỷ yếu hội nghị khoa học và công nghệ toàn quốc về cơ khí lần thứ V VCME 2018 ISBN:978-604-67-1103-2			pp. 194-202	2018
https://vjol.info.vn/index.php/dhcnhn/article/view/41423/33328								
29	Restaurant Serving Robot with Double Line Sensors Following Approach	5	Có	Proceedings of 2019 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation, ICMA 2019 ISSN: 2152-744X	Scopus	44	pp. 235-239	2019
https://doi.org/10.1109/ICMA.2019.8816404								

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

30	Combining Image Processing and Tactile Sensation Actuator for Improving Athletic Training in Squat Work Out	2	Có	NCMME2019 Hội nghị toàn quốc về Kỹ thuật Cơ khí và Chế tạo ISBN:978-604-73-7275-1			pp. 275-279	2019
31	Development of Vietnamese Banana Leaf Cake Maker Machine	2	Có	NCMME2019 Hội nghị toàn quốc về Kỹ thuật Cơ khí và Chế tạo ISBN:978-604-73-7275-1			pp. 337-341	2019
32	Development of Restaurant Serving Robot Using Line Following Approach.	1	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531		4	17,(12.1), pp. 1-4	2019
33	Kinematic Analysis of A Resonant Flexible-Wing Nano Air Vehicle Using A Bond Graph Approach	4		Advances in Engineering Research and Application (ICERA 2019) ISBN:978-3-030-37496-9	Scopus	1	pp. 455-461	2019
https://doi.org/10.1007/978-3-030-37497-6_52								
34	System Identifications of A 2DOF Pendulum Controlled by QUBE-servo and Its Unwanted Oscillation Factors	4	Có	Archive of Mechanical Engineering ISSN 2300-1895	Tạp chí uy tín WoS / Scopus (Q3-2024)	19	Vol. 67, pp. 435-450	2020
https://doi.org/10.24425/ame.2020.131699								
35	Xác định sự mất cân bằng động trong hệ thống trục quay - ô bi bằng thực nghiệm	3		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531		3	Vol. 18(7), pp. 101-105	2020
https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/3219								
36	Ứng dụng phương pháp tối ưu hóa hình học để tái thiết kế cánh tay trên của robot Delta	4		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 18(3), pp. 101-105	2020
https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/3052								
37	Reinforcement Q-learning PID Controller for A Restaurant Mobile Robot with Double Line-Sensors	5	Có	Proceedings of the 4th International Conference on Machine Learning and Soft Computing ISBN:978-1-4503-7631-0	Scopus	6	pp. 164 - 167	2020
https://doi.org/10.1145/3380688.3380718								
38	Towards An Effective Solution for Medical Treatment Process Based on Product Lifecycle Management	6		Proceedings of the 4th International Conference on Machine Learning and Soft Computing ISBN:978-1-4503-7631-0	Scopus	2	pp. 134-139	2020

https://doi.org/10.1145/3380688.3380700								
39	Identification of Unbalance in Rotating Machinery Using Vibration Analyse Solution	5		IOP Conference Series: Materials Science and Engineering ISSN: 1757-899X	Scopus	5	841, 012011	2020
https://iopscience.iop.org/article/10.1088/1757-899X/841/1/012011								
40	Static Characteristics of A Simple Rotor-Bearing System: Modelling and Experiment	6		IOP Conference Series: Materials Science and Engineering ISSN: 1757-899X	Scopus	2	895, 012009	2020
https://iopscience.iop.org/article/10.1088/1757-899X/895/1/012009								
41	Speech Analysis of the Talking Robot with Human-like Artificial Vocal Tract	2	Có	2020 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA) ISBN:978-1-7281-6416-8	Scopus		pp. 1912-1917	2020
https://doi.org/10.1109/ICMA49215.2020.9233660								
42	Behavior Analysis of Soft Pneumatic Actuator Gripper by Using Image Processing Technology	5		2020 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (ICMA) ISBN:978-1-7281-6416-8	Scopus	7	pp. 1798-1802	2020
https://doi.org/10.1109/ICMA49215.2020.9233746								
43	Design of Delta Robot Arm Based on Topology Optimization and Generative Design Method	4		5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) ISBN:978-1-7281-9982-5	Scopus	22	pp. 157-161	2020
https://doi.org/10.1109/GTSD50082.2020.9303083								
44	Study on Patterns of Neural Activity Generation from A Bio-realistic Cerebellum Neural Network	4	Có	5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) ISBN:978-1-7281-9982-5	Scopus		pp. 544-548	2020
https://doi.org/10.1109/GTSD50082.2020.9303169								
45	On The Impact Test Methodology for The Quick Estimation of Natural Frequency of The Mechanical Systems	6		Lecture Note in Mechanical Engineering ISBN:978-981-15-9505-9	Scopus	7	pp. 191-201	2021
https://doi.org/10.1007/978-981-15-9505-9_19								
46	Đánh giá hiệu quả phương pháp điều khiển cân bằng nhanh hệ con lắc ngược dựa trên hiện tượng cộng hưởng dao động	4		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 20,(10.1), pp. 59-65	2022

https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/8052/5673								
47	Thiết kế và chế tạo hệ thống băng tải nghiêng chân không vận chuyển sản phẩm lên cao có độ dốc lớn	1	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 21,(5), pp. 52-56	2023
https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/8291/5868								
48	Nghiên cứu phát triển cánh tay giả điều khiển bằng tín hiệu sóng não với cảm biến Mindwave Neurosky	2	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 21,(10), pp. 72-77	2023
https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/8733/6031								
49	Design and Analysis of Vietnamese Braille Printer for Visual Impaired	6	Có	8th International Scientific Conference on Applying New Technology in Green Buildings (ATiGB) ISBN:979-8-3503-4397-7	Scopus	1	pp. 35-40	2023
https://doi.org/10.1109/ATiGB59969.2023.10364542								
50	Performance of A Prosthetic Arm Using Mindwave Neurosky Sensor	1	Có	8th International Scientific Conference on Applying New Technology in Green Buildings (ATiGB) ISBN:979-8-3503-4397-7	Scopus	1	pp. 52-56	2023
https://doi.org/10.1109/ATiGB59969.2023.10364464								
51	Modeling and Analysis of An RUU Delta Robot Using SolidWorks and SimMechanics	2	Có	International Journal of Dynamics and Control ISSN: 2195-268X	Tạp chí uy tín WoS / Scopus ($h_{index}=36$, Q2-2024)	6	Vol 12, Issue. 7, pp. 2467-2479	2024
https://doi.org/10.1007/s40435-023-01377-1								
52	Application of Bluetooth Mesh Network in Multi-Device System Management	5	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol 22,(3), pp. 7-12	2024
https://doi.org/10.31130/ud-jst.2024.540E								
53	A Predictive Maintenance Policy for Manufacturing Systems Considering Degradation of Health Monitoring Device	5		Reliability Engineering & System Safety ISSN: 1879-0836	Tạp chí uy tín WoS / Scopus (Q1 - IF=9.4 2024)	7	Vol. 248, 110177	2024
https://doi.org/10.1016/j.res.2024.110177								
54	Analysis of the parametric configuration impact on BallBot control performance	4	Có	International Journal of Mechanical System Dynamics Online ISSN:2767-1402 Print ISSN:2767-1399	Tạp chí uy tín WoS/ Scopus (Q1 - IF=3.5 2024)	3	Vol. 4, Issue 4, pp. 446-460	2024

https://doi.org/10.1002/msd2.12133								
55	Development of a wearable glove using soft finger actuators for medical rehabilitation	6	Có	International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics, ISSN: 2559-6497	Tạp chí uy tín Scopus ($h_{index}=9$, Q4, 2024)	1	Issue 18, pp. 126-137	2024
dx.doi.org/10.17683/ijomam/issue18.15								
56	Development of an automatic egg fertility detection system applying image processing technique	4	Có	Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 22, No. 9A pp. 7-11	2024
https://jst-ud.vn/jst-ud/article/view/9305								
57	Design and fabrication of automatic tilt angle adjustment device for precision measurement application	5		Tạp chí KH&CN Đại học Đà Nẵng ISSN: 1859-1531			Vol. 22, No. 12 pp. 30-35	2024
https://doi.org/10.31130/ud-jst.2024.338E								
58	Hierarchical sliding mode control with oscillation compensation for low-cost inverted pendulum systems using hardware-in-loop	3	Có	Archive of Mechanical Engineering ISSN 2300-1895	Tạp chí uy tín WoS/ Scopus ($h_{index}=20$, Q3-2024)	1	Vol. 72, No. 1, pp. 31-55	03/2025
https://doi.org/10.24425/ame.2025.153737								
59	Performance Comparison of Fast Terminal and Prescribed Performance Sliding Mode Control in Robotic Systems	2	Có	International Journal of Mechatronics and Applied Mechanics, ISSN: 2559-6497	Tạp chí uy tín Scopus ($h_{index}=9$, Q4-2024)		Issue 19, Vol.1 pp. 159-171	03/2025
dx.doi.org/10.17683/ijomam/issue19.18								
60	Traffic sign recognition through the use of an Internet of Things system and deep learning	6	Có	Informatsionno-Upravliaiushchie Sistemy (Information and Control Systems), ISSN: 1684-8853	Tạp chí uy tín Scopus ($h_{index}=10$, Q4, 2024)		No. 2 (135)/(2025) pp. 2-15	05/2025
https://i-us.ru/index.php/ius/article/view/16350/15394								

- Trong đó có **08** bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín (WoS/Scopus) mà ứng viên là tác giả chính sau PGS/TS thứ tự [20], [34], [51], [54], [55], [58], [59], và [60].

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						

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

1						
II	Sau khi được công nhận PGS/TS					
1						

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà UV là tác giả chính sau PGS/TS:

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

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Tác giả chính/đồng tác giả	Số tác giả
1	Công báo Sở hữu công nghiệp số 437 Tập A – Quyền 1 – Trang 812 Hệ thống phát hiện sớm trứng gia cầm dùng để tạo con giống hiệu suất cao	Bộ Khoa học và Công nghệ – Cục Sở hữu Trí tuệ	08/2024	Tác giả chính	02
	https://ipvietnam.gov.vn/documents/20182/1598791/CB437A1.pdf				
2	Công báo Sở hữu công nghiệp số 438 Tập A – Quyền 1 – Trang 535 Quy trình tự động xóa các khuyết điểm trên ảnh khuôn mặt dựa trên kỹ thuật xử lý ảnh và mạng nơ-ron học sâu	Bộ Khoa học và Công nghệ – Cục Sở hữu Trí tuệ	09/2024	Đồng tác giả	05
	https://ipvietnam.gov.vn/documents/20182/1598786/CB436A1.pdf				

- 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: 01- Tập A – Quyền 01

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

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

1	Ban xây dựng chương trình đào tạo Chất lượng cao	Tham gia	406/QĐ-ĐHBK Ngày 13/4/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
2	Cán bộ phụ trách chương trình đào tạo Chất lượng cao ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì	407/QĐ-ĐHBK Ngày 13/4/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
3	Xây dựng CTĐTCLC định hướng học theo dự án ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì	637/ĐHBK ngày 25/5/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
4	Hội đồng đảm bảo chất lượng giáo dục khoa Cơ khí	Tham gia	1163/ĐHBK ngày 20/7/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
5	Rà soát, cải tiến CTĐT Thạc sĩ ngành Kỹ thuật Cơ khí	Tham gia	2837/QĐ-ĐHBK ngày 19/12/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
6	Rà soát, cải tiến CTĐT Thạc sĩ ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Tham gia	2838/QĐ-ĐHBK ngày 19/12/2018	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
7	Cán bộ phụ trách chương trình đào tạo ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì	1268/QĐ-ĐHBK Ngày 26/6/2020	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
8	Rà soát, cải tiến CTĐT ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì	1332/QĐ-ĐHBK ngày 30/06/2020	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
9	Hội đồng tư vấn doanh nghiệp cấp CTĐT ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	Thư ký	1363/QĐ-ĐHBK ngày 30/06/2020	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
10	Hội đồng đảm bảo chất lượng giáo dục khoa Cơ khí	Tham gia	3754/QĐ-ĐHBK ngày 30/09/2022	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		
11	Hội đồng đảm bảo chất lượng giáo dục khoa Cơ khí	Tham gia	2137/QĐ-ĐHBK ngày 29/04/2025	Trường Đại học Bách Khoa, Đại học Đà Nẵng		

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):

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

Đà Nẵng, ngày 25 tháng 06 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Võ Như Thành