

CỘNG HOÀ 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: Tự động hoá; Chuyên ngành: Cơ điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Lưu Trọng Hiếu

2. Ngày tháng năm sinh: 02/09/1988; 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 Xuân Khánh, Quận Ninh Kiều, Thành phố Cần Thơ

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): 05 Trần Văn Hoài, Xuân Khánh, Quận Ninh Kiều, Thành phố Cần Thơ

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): nhà số 05 đường số 10, Khu dân cư Đại học Cần Thơ, phường An Khánh, Quận Ninh Kiều, thành phố Cần Thơ

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0903245453;

E-mail: luutronghieu@ctu.edu.vn

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

Từ 01/2011 đến 12/2011: Tập sự giảng viên tại Khoa Tự động Hóa, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Từ 01/2012 đến 06/2015: Giảng viên tại Khoa Tự động Hoá, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Từ 07/2015 đến 12/2016: Học viên cao học tại Khoa Tự động Hóa, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Từ 12/2016 đến 09/2017: Giảng viên tại Khoa Tự động Hóa, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Từ 10/2017 đến 10/2020: Nghiên cứu sinh tại học tiến sĩ tại trường Đại học Khoa học Kỹ thuật và Hàng hải Tokyo (Tokyo Univeristy of Marine Science and Technology)

Từ 11/2020 đến 06/2025: Giảng viên, trưởng phòng thí nghiệm tại Khoa Tự động Hóa, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Chức vụ hiện nay: Trưởng phòng Thí Nghiệm; Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng phòng Thí Nghiệm

Cơ quan công tác hiện nay: Khoa Tự động Hóa, Trường Bách Khoa, Trường Đại học Cần Thơ

Địa chỉ cơ quan: 3/2, Xuân Khánh, Ninh Kiều, Cần Thơ

Điện thoại cơ quan:

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

8. Đã nghỉ hưu từ tháng ... năm ...

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):

Trường Đại Học Cần Thơ

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 18 tháng 08 năm 2010, số văn bằng: 271312, ngành: Cơ điện tử, chuyên ngành: Cơ điện tử

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Cần Thơ, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 12 tháng 12 năm 2016, số văn bằng: 0000632, ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa, chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa

Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Trường Đại học Cần Thơ, Việt Nam

- Được cấp bằng TS [5] ngày 28 tháng 09 năm 2020, số văn bằng: 573, ngành: Nghiên cứu ứng dụng môi trường biển, chuyên ngành: Nghiên cứu ứng dụng môi trường biển

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Khoa học Kỹ thuật và Hàng hải Tokyo, Nhật Bản (Tokyo University of Marine Science and Technology, Japan)

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: Trường Đại học Cần Thơ, Hội đồng 2: Công nghệ thực phẩm, CNTT, Cơ khí, Dược học, Hóa học, Toán học, Vật lý, Kinh tế, Luật học, Thủy lợi, Tự động hoá

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành: Điện-Điện tử-Tự động hóa

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

Hướng nghiên cứu 1: Ứng dụng trí tuệ nhân tạo và điều khiển thông minh trong các giải pháp tự động hóa và robot di động

Luận văn thạc sĩ theo hướng nghiên cứu:

- [1] Xây dựng bộ điều khiển mờ PD+I cho động cơ không đồng bộ ba pha.
- [2] Giải pháp đánh giá chất lượng pin năng lượng mặt trời .
- [3] Điều khiển từ xa qua mạng Internet và hỗ trợ tiết kiệm điện cho máy điều hòa thế hệ cũ.

Đề tài nghiên cứu khoa học theo hướng nghiên cứu:

- [2]. Thiết kế và xây dựng SLAM robot có tích hợp máy ảnh 3D.

Các công trình khoa học tiêu biểu:

- [1] Global Path Planning and Object Detection using Camera Fusion on Mobile Robot.
- [3] 3D Vision for Mobile Robot Manipulator on Detecting and Tracking Target.
- [4] Mô phỏng, thiết kế bộ điều khiển mờ cho robot di động.
- [7] Ứng dụng công nghệ AI trong bảo vệ nhà yến khỏi động vật săn mồi.
- [8] Đánh giá chất lượng pin năng lượng mặt trời bằng mạng học sâu dựa trên ảnh điện phát quang.
- [9] Face Mask Recognition for Covid-19 Prevention.
- [12] thiết kế mô hình SLAM robot bốn bánh chủ động sử dụng ROS.
- [13] Ứng dụng công nghệ IoT trong cảnh báo rò rỉ khí gas hộ gia đình.

- [14] Development and Validation of a Vision-Based Needling Training System for Acupuncture on a Phantom Model.
- [15] Ensembling techniques in solar panel quality classification.
- [17] Cải tiến mô hình robot di động trên nền tảng P2DX lỗi thời.
- [18] Thiết kế mô hình hỗ trợ giảng dạy thực hành châm cứu bằng kỹ thuật thị giác máy tính.
- [24] Định hướng và điều khiển Robot di động dựa trên công nghệ định vị GPS và cảm biến la bàn.
- [25] Giải pháp theo dõi robot di động hoạt động trong nhà bằng camera trần sử dụng mạng học sâu YOLOv9.
- [26] Lập bản đồ và so sánh chất lượng bản đồ 2D và 3D được tạo ra từ robot di động.
- [29] Giải pháp lập kế hoạch di chuyển cho robot tay máy di động kết hợp UAV trong môi trường ngoài trời.

Hướng nghiên cứu 2: Ứng dụng UAV, thị giác máy tính và trí tuệ nhân tạo trong nông nghiệp chính xác và giám sát môi trường

Luận văn thạc sĩ theo hướng nghiên cứu:

[1] Phân tích đặc điểm dòng chảy trên mặt sông và đặc điểm lan truyền sóng trên mặt sông bằng cách sử dụng camera thương mại.

Đề tài nghiên cứu khoa học theo hướng nghiên cứu:

- [2] Xây dựng giải pháp cảnh báo sớm tình trạng cháy rừng.
- [5] Water Depth Evaluation using Aerial Image Sensing and Infrared Laser Scanning.
- [6] Evaluation of wave propagation characteristics using oblique UAV video images.
- [10] Unmanned aerial vehicle imaging application for crop health in rice field.
- [11] Giải pháp đo vận tốc sóng trên bề mặt sông bằng ảnh nghiêng từ máy ảnh thương mại.
- [16] Evaluation of Land Roughness and Weather Effects on Paddy Field Using Drone Cameras.
- [19] Ứng dụng UAV theo dõi sinh trưởng và dự báo năng suất lúa tại Hậu Giang.
- [20] Drone Approach for Remote Sensing Intercrop on Durian Plantations using YOLOv5.
- [21] Monitoring growth and predicting crop yield through UAV-mounted spectral camera analysis.
- [22] Ứng dụng bản đồ số độ dẫn điện, pH đất và chỉ số NDVI trong quản lý vườn sầu riêng.
- [23] RiGaD: An aerial dataset of rice seedlings for assessing germination rates and density.
- [27] Localize, Detect and Count Rice Seedlings Captured by a UAV-Mounted Camera.
- [28] Digital mapping of soil electrical conductivity for paddy field.

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) 3 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận án ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);
- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: 2 cấp Cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 29 bài báo khoa học, trong đó 7 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;
- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 1, trong đó 1 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: 0

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng

1	Giải 1 hội thi sáng tạo kỹ thuật thành phố Cần Thơ lần thứ 12 năm 2022-2023	Cấp tỉnh/thành phố	15/11/2023
---	---	--------------------	------------

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):

TT	Tên kỷ luật	Cấp ra quyết định	Số quyết định	Thời hạn hiệu lực
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:

Tự đánh giá về tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo:

- Thực hiện tốt nhiệm vụ của giảng viên theo quy định của trường Đại học Cần Thơ, chế độ làm việc của giảng viên và pháp luật của nhà nước.
- Đã tham gia hỗ trợ đánh giá ngoài theo tiêu chuẩn AUN-QA lần thứ 205 đối với chương trình đào tạo ngành kỹ thuật Cơ điện tử tại trường Đại học Cần Thơ.
- Tham gia soạn bài giảng, biên soạn tài liệu thực hành, chỉnh sửa chương trình đào tạo, hướng dẫn đồ án, tiểu luận và luận văn tốt nghiệp đại học và thực hiện những nhiệm vụ chuyên môn khác theo phân công và theo quy định của trường và đơn vị.
- Tích cực tham gia nghiên cứu khoa học, là chủ nhiệm 02 đề tài cấp cơ sở và 01 đề tài cấp bộ.

Luôn nỗ lực rèn luyện phẩm chất đạo đức, tác phong làm việc khoa học; tích cực bồi dưỡng chuyên môn, định hướng khoa học. Duy trì mối quan hệ hợp tác hiệu quả với đồng nghiệp trong các hoạt động chuyên môn, tích cực tham gia các hoạt động khoa học và giảng dạy.

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 4 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	SĐH	
1	2015-2016				2	322.5		365/322.5/270
2	2016-2017				3	489.6		410/489.6/270
3	2021-2022				3	692.4		720/692.4/220
03 năm học cuối								

4	2022-2023				4	1061 .4		930/1061.4/220
5	2023-2024				8	867		600/867.7/220
6	2024-2025				7	853		810/853/220

(*) - 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 nay, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Thông tư số 47/2014/TT-BGDĐT ngày 31/12/2014 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ ngày 11/9/2020 đến nay, theo Quy định chế độ làm việc của giảng viên cơ sở giáo dục đại học ban hành kèm theo Thông tư số 20/2020/TT-BGDĐT ngày 27/7/2020 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT; định mức giờ chuẩn giảng dạy theo quy định của thủ trưởng cơ sở giáo dục đại học, trong đó định mức của giảng viên thỉnh giảng được tính trên cơ sở định mức của giảng viên cơ hữu.

3. Ngoại ngữ

3.1. 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 2020

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/BS NT	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	HVC H/CK 2/BSN T	Chính	Phụ			
1	Lâm Quốc Hân		X	X		08/2021 đến 02/2022	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long	11/11/2023
2	Lâm Văn Tính		X	X		08/2021 đến 02/2022	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long	04/07/2022
3	Nguyễn Hoàng Thám		X	X		08/2021 đến 02/2022	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật	22/06/2023

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

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau 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 tran g ... đến tran g)	Xác nhận của cơ sở GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Thực hành kỹ thuật vi điều khiển	TK	Nhà xuất bản Đại học Cần Thơ, năm 2024 ISBN (978-604-965-720-7), năm 2024	2	VC	(Chương 4 và Chương 5 (từ trang 42 đến trang 63) và biên tập hiệu chỉnh nhiều nội dung)	2133/GXN-ĐHCT

Trong đó, số lượng (ghi rõ các số TT) sách chuyên khảo do nhà xuất bản có uy tín xuất bản và chương sách do nhà xuất bản có uy tín trên thế giới xuất bản, mà ứng viên là chủ biên sau PGS/TS: 0 ()

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/T K	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng,
----	--	---------------	----------------------------	------------------------	--

					năm) / Kết quả
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Phân tích đặc điểm dòng chảy trên mặt sông và đặc điểm lan truyền sóng trên mặt sông bằng cách sử dụng camera thương mại	CN	T2021-09, cấp Cơ sở	01/04/2021 đến 31/03/2022	31/03/2022 - kết quả tốt
2	Thiết kế và xây dựng SLAM robot có tích hợp máy ảnh 3D	CN	T2024-71, cấp Cơ sở	26/06/2024 đến 27/12/2024	27/12/2024 - Kết quả tốt

- Các chữ viết tắt: CT: Chương trình; ĐT: Đề tài; CN: Chủ nhiệm; PCN: Phó chủ nhiệm; TK: Thư ký.

7. Kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ đã công bố (bài báo khoa học, báo cáo khoa học, sáng chế/giải pháp hữu ích, giải thưởng quốc gia/quốc tế):

7.1.a. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố

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
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	Global path planning and object detection using camera fusion on mobile robot	2	Có	Tạp chí tự động hóa ngày nay			12, 37-41	04/2015
2	Xây dựng giải pháp cảnh báo sớm tình trạng cháy rừng	5	Có	Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về điều khiển và tự động hóa VCCA 2015			747-752	11/2015
3	3D Vision for Mobile robot Manipulator on Detecting and Tracking Target	2	Có	2015 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)		13	1560-1565	10/2015
4	Mô phỏng thiết kế bộ điều khiển mờ cho robot di động	3	Có	Tạp chí khoa học công nghệ đại học Đà Nẵng			86, 1, 48-51	04/2015

5	Water Depth Evaluation using Aerial Image Sensing and Infrared Laser Scanning	4	Có	Journal of Japan Society of Civil Engineers, Ser. B2 (Coastal Engineering)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		75, 2, I_1291-I_1296	10/2019
6	Evaluation of wave propagation characteristics using oblique UAV video images	5	Có	Journal of Japan Society of Civil Engineers, Ser. B3 (Ocean Engineering)	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		76, 2, I_642-I_647	05/2020
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
7	Ứng dụng công nghệ AI trong bảo vệ nhà yến từ động vật săn mồi	3	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên			2, 11, 243-259	08/2021
8	Đánh giá chất lượng pin năng lượng mặt trời bằng mạng học sâu dựa trên ảnh điện phát quang	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Đà Nẵng			20, 9, 1-4	09/2022
9	Face Mask Recognition for Covid-19 Prevention	5	Có	Computers, Materials & Continua	Scopus, SCImago - SCIE IF: 1.7, Q3	1	73, 2	05/2022
10	Unmanned aerial vehicle imaging application for crop health in rice field	4	Không	VNUHCM Journal of Engineering and Technology			5, 1, 1400-1406	04/2022
11	Giải pháp đo vận tốc sóng trên mặt sông bằng ảnh nghiêng từ máy ảnh thương mại	4	Có	Tạp chí Khoa học Trường Đại học Cần Thơ			58, 3A, 9-15	06/2022
12	Thiết kế mô hình Slam robot bốn bánh chủ	4	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên		1	227, 11, 42-49	06/2022

	động sử dụng ROS							
13	Ứng dụng công nghệ Iot trong cảnh báo rò rỉ khí gas hộ gia đình	3	Không	Tạp chí Khoa học Trường Đại học Cần Thơ			58, 3A, 44-51	06/2022
14	Development and Validation of a Vision-Based Needling Training System for Acupuncture on a Phantom Model	5	Có	Journal of Acupuncture Research	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		40, 1, 44-52	11/2022
15	Ensembling techniques in solar panel quality classification	5	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE)	SCImago - Scopus <i>IF: Q3</i>	3	13, 5, 5674-5680	10/2023
16	Evaluation of Land Roughness and Weather Effects on Paddy Field Using Cameras mounted on Drone: A Comprehensive Analysis from Early to Mid-growth Stages	6	Có	Journal of King Saud University – Computer and Information Sciences	Scopus, SCImago - SCIE <i>IF: IF 5.2 Q1</i>	2	35, 10	12/2023
17	Cải tiến mô hình robot di động trên nền tảng P2DX lỗi thời	5	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên			228, 10, 318-325	06/2023
18	Thiết kế mô hình hỗ trợ giảng dạy thực hành châm cứu bằng kỹ thuật thị giác máy tính	6	Có	Tạp chí Khoa học Trường Đại học Cần Thơ			59 18-24	05/2023

19	Ứng dụng công nghệ UAV (DRONES) theo dõi sinh trưởng và dự báo năng suất lúa tại vùng canh tác lúa tỉnh Hậu Giang	3	Không	Tạp chí Khoa học Trường Đại học Cần Thơ			59 36-44	05/2023
20	Drone Approach for Remote Sensing The Intercrop On Durian Plantations Using YOLOv5 Model	4	Có	Science & Technology Asia (STA)	SCImago - Scopus <i>IF</i> : <i>Q4</i>		29, 4, 128-137	12/2024
21	Monitoring growth and predicting crop yield through UAV-mounted spectral camera analysis of the interplay between soil compaction and vegetation index	3	Có	Emirates Journal of Food and Agriculture	Scopus - SCIE <i>IF</i> : <i>0.7, Q3</i>	1	36 1-10	03/2024
22	Một ứng dụng của bản đồ số độ dẫn điện đất, pH đất và chỉ số NDVI trong quản lý vườn sầu riêng quy mô nhỏ	4	Không	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên			224, 10, 92-99	05/2024
23	RiGaD: An aerial dataset of rice seedlings for assessing germination rates and density	6	Có	Data in Brief	Scopus - ESCI <i>IF</i> : <i>1.4, Q3</i>		57	11/2024
24	Định hướng và điều khiển Robot di động	4	Có	Tạp chí Khoa học Đại học Cần thơ			60, 6A, 10-16	12/2024

	dựa trên công nghệ định vị GPS và cảm biến la bàn							
25	Giải pháp theo dõi robot đi động hoạt động trong nhà bằng camera trần sử dụng mạng học sâu YOLOv9	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên			229, 14, 184-191	10/2024
26	Lập bản đồ và so sánh chất lượng bản đồ 2D và 3D được tạo ra từ robot di động	2	Có	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Đà Nẵng			22, 10, 13-17	10/2024
27	Design a Computer Vision Approach to Localize, Detect and Count Rice Seedlings Captured by a UAV-Mounted Camera	5	Có	Computers, Materials & Continua	SCImago - SCIE IF: 1.7, Q3		83, 3	05/2025
28	Digital mapping of soil electrical conductivity for paddy field	3	Không	CTU Journal of Innovation and Sustainable Development			17, 1, 32-43	03/2025
29	Giải pháp lập kế hoạch di chuyển cho hệ robot tay máy di động kết hợp UAV trong môi trường ngoài trời	4	Có	Tạp chí Khoa học Đại học Cần Thơ			61, 3A, 33-41	06/2025

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà UV là tác giả chính sau PGS/TS: 7 ([9] [15] [16] [20] [21] [23] [27])

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 kỹ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Thuộc danh mục tạp chí	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
----	------------------------	------------	------------------	---	------------------------	----------------	--------------------

					uy tín của ngành		
Không có							

- 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: 0

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
Không có					

- 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: 0 / []

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 TDDT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
Không có					

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu đạt giải thưởng quốc tế, là tác giả chính/hướng dẫn chính sau PGS/TS:

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

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò UV (Chủ trì/Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi Chú
1	Điều chỉnh chương trình đào tạo ngành kỹ thuật cơ điện tử (7520114)	Tham gia	4788/QĐ-ĐHCT ngày 19/11/2021	Trường Đại học Cần Thơ	3334/QĐ-ĐHCT ngày 24/08/2022	tham gia tổ điều chỉnh chương trình đào tạo ngành kỹ thuật cơ điện tử

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: thiếu (số lượng năm, tháng):

b) Hoạt động đào tạo

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

- Giờ giảng dạy

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

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

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

+ Đã hướng dẫn chính 01 NCS đã có Quyết định cấp bằng TS (UV chức danh GS)

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

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

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

c) Nghiên cứu khoa học

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

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

- Đã chủ trì không đủ 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.

Thành phố Cần Thơ, ngày 29 tháng 06 năm 2025

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)



Lưu Trọng Hiếu