

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: 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: Giao thông vận tải; Chuyên ngành: Điều khiển trong giao thông vận tải biển

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: **ĐẶNG XUÂN KIÊN**

2. Ngày tháng năm sinh: 27/10/1978; Nam ; Nữ ; Quốc tịch: Việt Nam

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không

3. Đảng viên Đảng Cộng sản Việt Nam:

4. Quê quán (xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Xã Xuân Hồng, Huyện Xuân Trường, Tỉnh Nam Định

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh TP): Khối A1, Căn hộ 12-02, Chung cư Opal Riverside, Đường số 10, Phường Hiệp Bình Chánh, Thành phố Thủ Đức, Thành phố Hồ Chí Minh

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): Số 2 Đường Võ Oanh, Phường 25, Quận Bình Thạnh, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại nhà riêng: ...; Điện thoại di động: 0358068488; E-mail: kien.dang@ut.edu.vn

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

- Từ tháng 10/2001 đến năm 2003: Giảng viên Khoa Điện - ĐTVT, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;

- Từ năm 2003 đến năm 2007: Học Cao học chuyên ngành Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa tại Trường Đại học Hàng hải Việt Nam; Giảng viên Khoa Điện - ĐTVT, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;

- Từ năm 2007 đến tháng 7/2008: Giảng viên Khoa Điện - ĐTVT, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;

- Từ tháng 8/2008 đến tháng 7/2012: Nghiên cứu sinh, chuyên ngành Lý thuyết và Kỹ thuật điều khiển, tại Trường Đại học Khoa học Kỹ thuật Huazhong, Trung Quốc;
 - Từ tháng 8/2012 đến tháng 4/2014: Giảng viên Khoa Điện - ĐTVT, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;
 - Từ tháng 5/2014 đến tháng 8/2018: Quyền Viện trưởng, Viện Đào tạo Sau đại học, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;
 - Từ tháng 9/2018 đến tháng 4/2021: Kiêm nhiệm công tác Quản lý Khoa Điện - ĐTVT, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;
 - Từ tháng 5/2021 đến tháng 10/2022: Viện trưởng, Viện Đào tạo Sau đại học, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh;
 - Từ tháng 11/2022 đến nay: Trưởng phòng, Phòng Khoa học và Hợp tác quốc tế (sau đổi tên thành Phòng Khoa học công nghệ và Nghiên cứu phát triển);
 - Chức vụ hiện nay: Trưởng phòng, Phòng Khoa học công nghệ và Nghiên cứu phát triển; Chức vụ cao nhất đã qua: Viện trưởng;
 - Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh, Bộ Xây dựng;
 - Địa chỉ cơ quan: Số 2 Đường Võ Oanh, Phường 25, Quận Bình Thạnh, Thành phố Hồ Chí Minh;
 - Điện thoại cơ quan: 028 3899 1373, E-mail: ut-hcmc@ut.edu.vn, Fax: 028 3899 1373
 - Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học: ...
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): ...
9. Trình độ đào tạo:
- Được cấp bằng ĐH ngày 24/9/2001; số văn bằng: B314705; ngành: Điện tàu thủy, chuyên ngành: Điện tàu thủy - Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Hàng hải Việt Nam;
 - Được cấp bằng ThS kỹ thuật ngày 27/4/2006; số văn bằng: A026099; ngành: Tự động hóa, chuyên ngành Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa - Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường Đại học Hàng hải Việt Nam;
 - Được cấp bằng TS ngày 19/6/2012; số văn bằng: 1048722012600016; ngành: Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa, chuyên ngành Lý thuyết và Kỹ thuật điều khiển - Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Trường Đại học Khoa học Kỹ thuật Huazhong, Trung Quốc (Giấy công nhận văn bằng của Cục Quản lý chất lượng số 003348/CNVB-TS ngày 15/3/2018).

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS theo Quyết định số 55/QĐ-HĐCDGSNN ngày 10/10/2016 (Giấy chứng nhận số 03597/PGS), ngành: Giao thông vận tải tại Hội đồng chức danh Giáo sư Nhà nước.

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS cơ sở: Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh.

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành: Ngành Giao thông vận tải.

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Hướng nghiên cứu 1: Hệ thống điều khiển và tối ưu hoạt động của phương tiện hàng hải;
- Hướng nghiên cứu 2: Ứng dụng trí tuệ nhân tạo, mô hình điều khiển thông minh trong giám sát, đánh giá rủi ro và ra quyết định hỗ trợ giao thông vận tải biển.

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

- Đã hướng dẫn: số lượng **03** NCS bảo vệ thành công luận án TS đúng định hướng nghiên cứu;
- Đã hướng dẫn (số lượng) HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận văn ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai);
- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: số lượng **05** đề tài cấp Bộ;
- Đã công bố (số lượng) **90** bài báo khoa học, trong đó 37 bài báo trên Tạp chí-Kỷ yếu quốc tế có uy tín (09 bài thuộc danh mục SCI/SCIE, 28 bài thuộc danh mục WoS và SCOPUS); 18 bài báo trên Tạp chí-Kỷ yếu trong nước và quốc tế khác; 35 bài báo đăng trên Tạp chí chuyên ngành trong nước thuộc Danh mục Tạp chí khoa học được tính điểm của Hội đồng Giáo sư Nhà nước;
- Đã được cấp (số lượng) **02** bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản **07** cuốn, trong đó 05 sách giáo trình, 01 sách chuyên khảo và 01 sách tham khảo của Nhà xuất bản Giao thông vận tải;
- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: ...

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

Danh hiệu “Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở”:

- Quyết định số 915/QĐ-ĐHGTVT ngày 10/11/2015 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2014-2015 (STT 58);
- Quyết định số 616/QĐ-ĐHGTVT ngày 09/11/2017 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2016-2017 (STT 65);
- Quyết định số 761/QĐ-ĐHGTVT ngày 15/11/2018 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2017-2018 (STT 63);
- Quyết định số 887/QĐ-ĐHGTVT ngày 12/11/2019 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2018-2019 (STT 64);

- Quyết định số 763/QĐ-ĐHGTVT ngày 18/11/2020 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2019-2020 (STT 66);
- Quyết định số 808/QĐ-ĐHGTVT ngày 19/11/2021 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2020-2021 (STT 52);
- Danh hiệu “Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở: Quyết định số 600/QĐ-ĐHGTVT ngày 16/11/2022 của Trường ĐH Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh công nhận danh hiệu thi đua năm học 2021-2022 (STT 22).

Bằng khen của Liên đoàn Lao động Thành phố Hồ Chí Minh:

- Bằng khen của Liên đoàn Lao động Thành phố Hồ Chí Minh đã đạt thành tích xuất sắc trong phong trào thi đua lao động giỏi và xây dựng tổ chức Công đoàn vững mạnh năm học 2020-2021 (Quyết định số 78/QĐKT-LĐLĐ ngày 18/11/2021);
- Bằng khen của Liên đoàn Lao động Thành phố Hồ Chí Minh đã có nhiều thành tích xuất sắc trong phong trào thi đua trong “Lao động giỏi, Lao động sáng tạo” năm 2023 (Quyết định số 40/QĐKT-LĐLĐ ngày 07/6/2023);
- Bằng khen của Liên đoàn Lao động Thành phố Hồ Chí Minh đã đạt thành tích xuất sắc trong phong trào thi đua lao động giỏi và xây dựng tổ chức Công đoàn vững mạnh năm học 2022-2023 (Quyết định số 02/QĐKT-LĐLĐ ngày 11/10/2023).

Giải thưởng các Bài báo xuất sắc:

- Giải thưởng bài báo xuất sắc “The President Prize for Award Winner of the Excellent Paper” của Diễn đàn Châu Á lần thứ 17 về hàng hải và nghề cá - “The 17th Asia Maritime & Fisheries Universities Forum”, năm 2018;
- Giải thưởng bài báo xuất sắc tại Hội thảo Khoa học Quốc gia lần thứ 4, chủ đề: “Khoa học và Công nghệ Giao thông vận tải”, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh tháng 5/2018;
- Giải thưởng bài báo xuất sắc tại Hội thảo Khoa học Quốc gia lần thứ 5, chủ đề: “Khoa học và Công nghệ Giao thông vận tải”, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh tháng 11/2023;
- Giải thưởng bài báo xuất sắc tại Hội thảo Khoa học Quốc gia, chủ đề: “Ứng dụng công nghệ thông minh trong công nghiệp 4.0, thành phố thông minh và phát triển bền vững - STAIS 2024, do 04 trường đại học đồng tổ chức tại Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh tháng 8/2024;
- Giải thưởng bài báo xuất sắc tại Hội thảo Khoa học Quốc gia lần thứ 6, chủ đề: “Khoa học và Công nghệ Giao thông vận tải”, Trường Đại học Giao thông vận tải Thành phố Hồ Chí Minh tháng 5/2025;

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

B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ/PHÓ GIÁO SƯ

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

Trong quá trình công tác và giảng dạy, ứng viên luôn hoàn thành tốt các nhiệm vụ được giao. Ứng viên tự đánh giá hoàn thành tốt nhiệm vụ của giảng viên, đạt các tiêu chuẩn nhà giáo, luôn giữ gìn và trau dồi phẩm chất đạo đức, có lập trường tư tưởng vững vàng, không ngừng học tập, phấn đấu nâng cao kiến thức và cập nhật thông tin về chuyên môn, nghiệp vụ. Với những nỗ lực và kết quả đạt được, ứng viên tự đánh giá đáp ứng các tiêu chuẩn để được công nhận chức danh Giáo sư theo Quyết định số 37/2018/QĐ-TTg ban hành ngày 31 tháng 8 năm 2018 của Thủ tướng Chính phủ.

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: 18 năm 05 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 đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng dạy trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/giờ quy đổi/Số giờ định mức ^(*)
		Chính	Phụ			ĐH	SDH	
1	2019-2020	1		3		0	210	210/505/60,75
2	2020-2021		1	1		0	225	225/420,5/60,75
3	2021-2022				1	0	385	385/541,5/68,75
03 năm học cuối								
4	2022-2023	1		1	2	0	449	449/879,5/68,75
5	2023-2024					45	226	271/415,5/65,625
6	2024-2025	2				180	348	528/947/62,5

(*) - Trước ngày 25/3/2015, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Quyết định số 64/2008/QĐ-BGDĐT ngày 28/11/2008, được sửa đổi bổ sung bởi Thông tư số 36/2010/TT-BGDĐT ngày 15/12/2010 và Thông tư số 18/2012/TT-BGDĐT ngày 31/5/2012 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT.

- Từ 25/3/2015 đến trước ngày 11/9/2020, theo Quy định chế độ làm việc đối với giảng viên ban hành kèm theo Thông tư số 47/2014/TT-BGDĐT ngày 31/12/2014 của Bộ trưởng Bộ GD&ĐT;

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

3. Ngoại ngữ:

3.1. Tên ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Tiếng Anh.

a) Được đào tạo ở nước ngoài:

- Học ĐH ; Tại nước: ... ; Từ năm: ... đến năm ...

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; Tại nước: Trung Quốc; năm 2012.

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: Đại học Đà Nẵng, số bằng: DND.6.0120878; năm cấp: 2019.

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:

- Chuyên gia thuộc Sở Khoa học và Công nghệ TP. Hồ Chí Minh;

- Ủy viên Ban Chấp hành Trung ương Hội Tự động hóa Việt Nam, Khóa IV, nhiệm kỳ 2014-2019;

- Phó Chủ tịch - Ủy viên Ban Thường vụ Chi hội Tự động hóa Giao thông vận tải và Logistics 2024;

- Từ năm 2012 - 2025: Thành viên thẩm định bài báo và phản biện cho các Tạp chí, Hội nghị Quốc tế thuộc danh mục ISI-SCOPUS: IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics: Systems (SCIE-Q1); The International Conference on Coastal and Ocean Engineering (EI Compendex, SCOPUS); EAI Transactions on Industrial Networks and Intelligent Systems (SCOPUS); Journal of Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal (SCOPUS); International Journal of Control, Automation, and Systems (SCIE-Q1); Journal of Current Science and Technology (SCOPUS); IEEE Systems Journal (SCIE-Q1); IEEE Access (SCIE-Q1); IEEE Transactions on Intelligent Vehicles (SCIE-Q1); Ocean Engineering (SCIE-Q1); International Journal of Naval Architecture and Ocean Engineering (SCIE-Q2); IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems (SCIE-Q1); International Journal of Maritime Science & Technology (ESCI-SCOPUS);

- Năm 2015: Thành viên Ban Tổ chức Hội nghị quốc tế (IEEE) ComManTel 2015, tại Đại học Duy Tân, Thành phố Đà Nẵng;

- Năm 2015 - 2025: Thành viên Ban Biên tập Tạp chí Khoa học công nghệ Giao thông vận tải (JTST - Trường Đại học Giao thông vận tải TP Hồ Chí Minh);

- Từ năm 2016 - 2025: Thành viên Ban Biên tập Tạp chí: Journal of Current Science and Technology, ISSN 2630-0583 (Print)/ ISSN 2630-0656 (Online) (SCOPUS); Former of RangSit Journal of Art and Science - ISSN 2229-063X Print/ISSN 2392-554X Online (ACI); International Journal of Maritime Science & Technology (Naše more) ISSN 0469-6255, E-ISSN 1848-6320 (ESCI - SCOPUS);

- Từ năm 2017 - 2025: Thành viên Ban Tổ chức, Ban Kỹ thuật và Chương trình của Hội nghị quốc tế: EAI International Conference on Industrial Networks and Intelligent Systems (INISCOM 2017-2018-2019-2020-2021-2022); Hội thảo quốc tế châu Á; The Asia Maritime & Fisheries Universities Forum (AMFUF 2018); The International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2018-2019-2020-2021-2022-2023-2024-2025);

- Từ năm 2018 - 2025: Thành viên Ban Kỹ thuật của Hội nghị quốc tế International Conference on Naval Architecture and Ocean & Marine Engineering (NAOME 2021-2022-2023-2024-2025).

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Đại học văn bằng 2 ngành Ngôn ngữ Anh - Đại học Đà Nẵng.

- Tiếng Trung: Chứng chỉ trình độ B - HSK tiếng Trung.

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	Tạ Văn Phương	x		x		02/2017 đến 25/12/2019	Trường ĐH GTVT TP.HCM	1163/QĐ-ĐHGTVT, ngày 25/12/2019
2	Đỗ Việt Dũng	x		x		12/2015 đến 20/3/2023	Trường ĐH GTVT TP.HCM	252/QĐ-ĐHGTVT, ngày 20/03/2023
3	Trương Huỳnh Như	x		x		02/2019 đến 09/4/2025	Trường ĐH GTVT TP.HCM	QĐ 250409-08/QĐ-UTH-SĐH ngày 09/04/2025

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)
Trước khi được công nhận PGS/TS							
1	Thiết kế hệ thống điện tàu thủy	GT	NXB Giao thông vận tải, 2015. ISBN 978-604-76-0628-3	1	Chủ biên	Toàn văn	317/CN-ĐHGTVT ngày 15/01/2016
2	PLC và mạng truyền thông ứng dụng trên tàu thủy	TK	NXB Giao thông vận tải, 2016. ISBN: 978-604-76-0815-7	1	Chủ biên	Toàn văn	GCN 250317-03/UTH-KHCN&NCPT ngày 17/3/2025
Sau khi được công nhận PGS/TS							
3	Mô hình hóa và điều khiển phương tiện dưới nước	GT	NXB Giao thông vận tải, 2018. ISBN: 978-604-76-1634-3	1	Chủ biên	Toàn văn	GCN 240930-06/UTH-KHCN&NCPT ngày 30/9/2024
4	Kỹ thuật điều khiển hiện đại: Matlab và ứng dụng	CK	NXB Giao thông vận tải, 2019. ISBN: 978-604-76-1796-8	3	Chủ biên	Từ trang 01 đến trang 51; Từ trang 89 đến trang 158; Từ trang 196 đến trang 216;	GCN 241219-02/UTH-KHCN&NCPT ngày 19/12/2024
5	Điều khiển tối ưu và bền vững	GT	NXB Giao thông vận tải, 2021. ISBN: 978-604-76-2535-2	1	Chủ biên	Toàn văn	GCN 241219-03/UTH-KHCN&NCPT ngày 19/12/2024
6	Lập trình Matlab	GT	NXB Giao thông vận tải, 2024. ISBN: 978-604-76-2938-1	1	Chủ biên	Toàn văn	GCN 250224-03/UTH-KHCN&NCPT ngày 24/02/2025
7	Cảm biến và xử lý tín hiệu đo	GT	NXB Giao thông vận tải, 2025. ISBN: 978-604-76-3072-1	2	Chủ biên	Từ trang 33 đến trang 215;	GCN 250409-03/UTH-KHCN&NCPT ngày 09/4/2025

Trong đó: Số lượng **01** sách chuyên khảo do Nhà xuất bản Giao thông vận tải có uy tín xuất bản mà ứng viên là chủ biên sau PGS/TS: 01 cuốn [4].

Lưu ý:

- Chi 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, thiết kế chế tạo hệ thống tự động báo động trực ca hàng hải sử dụng kỹ thuật nhận dạng và xử lý ảnh bằng mạng nơ ron nhân tạo kết hợp không gian số	CN	Mã số DT184082 Cấp Bộ	2018-2019	11/5/2019 Xếp loại: A
2	Xây dựng hệ thống DGPS giả lập trong điều khiển ổn định động tàu thủy dựa trên Sensor Network	CN	Mã số DT194027 Cấp Bộ	2019-2020	14/01/2020; Xếp loại: A
3	Nghiên cứu thiết kế hệ thống tự động chỉnh định và giám sát ổn định điện áp máy phát điện tàu thủy dựa trên giải thuật Mờ thích nghi tương tác trên nền Matlab	CN	Mã số DT203039 Cấp Bộ	2020-2021	24/4/2021; Xếp loại: A
4	Xây dựng hệ thống điều khiển qua mạng (networked control system) duy trì ổn định cân bằng vị trí chính xác cho mô hình giàn khoan tự nâng	CN	Mã số DT214019 Cấp Bộ	2021-2022	28/5/2022; Xếp loại: A
5	Tính toán, thiết kế và xây dựng hệ thống tự động điều khiển hệ thống đa chân vịt cho giàn khoan bán tiềm thủy dựa trên giải thuật tối ưu di truyền (Genetic Algorithm) có xét đến ảnh hưởng của các yếu tố môi trường	CN	Mã số DT223013 Cấp Bộ	2022-2023	05/4/2023; Xếp loại: A

- 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							
1	Fuzzy Adaptive Control of Networked Control System with Unknown Time-delay	4	X	Proceedings of the 30th Chinese Control Conference, e-ISBN: 978-988-17255-9-2, p-ISBN: 978-1-4577-0677-6	SCOPUS	3	4622 - 4626	7/2011
2	Thiết kế bộ điều khiển bền vững cho hệ thống lái tự động tàu thủy với thời gian trễ không xác định	3	X	Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hóa - VCCA-2011, ISBN: 978-604-911-020-7			19-25	11/2011
3	Joint Smith Predictor and Neural Network Estimation Scheme for Compensating Randomly Varying Time-delay in Networked Control System	4	X	2012 24th Chinese Control and Decision Conference (CCDC), ISBN (o): 978-1-4577-2074-1 ISBN (p): 978-1-4577-2073-4	SCOPUS	6	512-517	9/2012
4	Thiết kế hệ thống lái tự động tàu thủy dựa trên mô hình dự đoán Smith thích nghi dưới ảnh hưởng của thời gian trễ và nhiễu không xác định	3	X	Kỷ yếu Hội nghị Cơ điện tử toàn quốc lần thứ 6 (VCM 2012), ISBN: 978-604-62-0753-5		1	Lần 6, 465-474	12/2012
5	A Normalized PID Controller in Networked Control Systems with Varying Time Delays	5		ISA Transactions, ISSN: 0019-0578	SCIE, (IF 6.5, Q1)	38	Vol.5, No2. 592-599	9/2013

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
6	Một số giải pháp nâng cao tính ổn định cho hệ thống lái tự động tàu thủy dưới ảnh hưởng của thời gian trễ và nhiễu không xác định	3	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 9, 16-20	11/2013
7	Thiết kế hệ thống điều khiển ngư lôi sử dụng bộ điều khiển hồi tiếp ngõ ra neuron mờ thích nghi trực tiếp	3		Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc về điều khiển và tự động hóa lần thứ 2 - VCCA - 2013, ISBN: 978-604-911-020-7			Lần 2, 283-289	11/2013
8	Điều khiển ngư lôi bằng phương pháp PD	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 10, 74-77 &117	02/2014
9	Ổn định hệ thống bóng và thanh bằng phương pháp điều khiển Fuzzy PID	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 12, 46-50	8/2014
10	Phương pháp khống chế nhiễu tải trong hệ thống truyền động điện PMSM-ROFC	2		Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 12, 56-60	8/2014
11	Giảm ảnh hưởng của nhiễu tới sự ổn định cân bằng Camera dựa trên phương pháp điều khiển thích nghi	3	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 13, 75-79	11/2014
12	Thiết kế và phân tích ổn định hệ phi tuyến bóng và tấm dựa trên phương pháp điều khiển bền vững	2		Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 14, 40-44	02/2015

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
13	Ship Autopilot System Design and Testing on Satana Ship Model Based on Neural-Fuzzy Method	3	X	Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về điều khiển và tự động hóa - VCCA-2015, ISBN: 978-604-913-429-6			Số 3, 683-689	11/2015
14	Phân tích tính ổn định hệ bóng và tằm dựa trên phương pháp điều khiển PID thích nghi	2		Kỷ yếu Hội nghị Khoa học công nghệ giao thông vận tải 2015, ISBN: 978-604-76-0594-1			Số 3, 290-295	5/2015
15	Thiết kế hệ thống giữ thăng bằng cho tời kéo dựa trên kỹ thuật điều khiển mờ trượt PID dưới ảnh hưởng của nhiễu sóng biển	2		Kỷ yếu Hội nghị Khoa học công nghệ giao thông vận tải 2015, ISBN: 978-604-76-0594-1			Số 3, 296-303	5/2015
16	Analysis of PID-Adaptive and PD-Fuzzy Control Method: Experiment on Ball and Plate Nonlinear System	2	X	Kỷ yếu Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về điều khiển và tự động hóa - VCCA-2015, ISBN: 978-604-913-429-6			Lần 3, 526-532	11/2015
17	Mạng các hệ thống điều khiển: Kiến thức nền tảng và định hướng nghiên cứu	1	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 17, 37-41	11/2015
18	Tối ưu hóa bộ điều khiển PID cho mô hình máy bay trực thăng dùng thuật toán tối ưu hóa bầy đàn	2		Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 17, 42-46	11/2015

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	Robust Control of Networked Control Systems with Randomly Varying Time-Delays Based adaptive Smith predictor	3	X	Journal of Current Science and Technology, ISSN: 2229-063X Print / ISSN: 2392-554X Online	ACI		Vol.5, No2. 175-187	12/2015
20	Thiết kế hệ thống điều khiển tự động ngư lôi Torpedo dựa trên kỹ thuật điều khiển nâng cao	2	X	Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 45, 38-42	01/2016
21	Điều khiển thích nghi hệ thống lái tự động tàu thủy dưới ảnh hưởng của thời gian trễ dựa trên Logic mờ	2	X	Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 45, 80-83	01/2016
22	Thiết kế và phân tích ổn định hệ thống cấu giàn dựa trên phương pháp điều khiển bền vững H_{∞}	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 18, 10-14	02/2016
23	Thiết kế hệ thống thu thập, phân tích và xử lý tín hiệu điện tim di động Photoplethysmography (PPG) dựa trên hệ điều hành Android	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 18, 22-26	02/2016
24	Giải pháp bù thời gian trễ biến đổi và nhiễu của mạng các hệ thống điều khiển dựa trên mô hình dự báo Smith thích nghi	1	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 19, 13-17	5/2016
25	Thiết bị ghi đo tiếng ồn phục vụ quá trình kiểm tra tàu biển	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 19, 23-27	5/2016

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
26	Điều khiển cánh tay Robot hai bậc tự do qua mạng dựa trên phương pháp dự đoán Smith nâng cao	2	X	Tạp chí Giao thông vận tải, ISSN: 0866-7012			Số 6/2016, 73-75	6/2016
27	Thiết kế và phân tích mô hình điều khiển máy bay trực thăng hai bậc tự do dựa trên phương pháp bền vững H _∞	2		Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 47, 32-36	8/2016
28	Điều khiển cân bằng giàn khoan tự nâng dựa trên giải thuật tối ưu LQR	3		Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 20, 51-55	8/2016
II	Sau khi được công nhận PGS/TS							
29	Thiết kế mô hình điều khiển Mobile robot bám mục tiêu áp dụng bộ điều khiển mờ - nơ ron thích nghi	2	X	Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 48, 18-22	11/2016
30	Time-delay Estimator and Disturbance Observer Based on Neural Network in Networked Control System	3	X	Rangsit Journal of Arts and Sciences, ISSN: 2229-063X Print/ 2392-554X Online	ACI		Vol.6, No2. 173-184	12/2016
31	Fuzzy Adaptive Interactive Algorithm for Rig Balancing Optimization	3		2017 International Conference on Recent Advances in Signal Processing, Telecommunication s & Computing (SigTelCom), Da Nang, Vietnam (SigTelCom), ISBN: 978-1-5090-2291-5	SCOPUS	1	143-148	01/2017

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
32	Nâng cao chất lượng hệ thống định vị động tàu dịch vụ dưới tác động không mong muốn với giải thuật fuzzy Takagi-Sugeno	3		Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 51, 92-96	8/2017
33	Điều khiển đồng bộ hệ thống Robot thông minh vận chuyển hàng trong kho	3		Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN: 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN: 2615-9562			Tập 169, Số 09, 229-232	8/2017
34	Phân tích và thiết kế bộ điều khiển cho mô hình máy bay trực thăng hai bậc tự do bằng phương pháp bền vững tổng hợp μ	2	X	Tạp chí Khoa học - Công nghệ Hàng hải, ISSN: 1859-316X			Số 52, 24-28	11/2017
35	Thiết kế bộ ước lượng thời gian trễ dựa trên mạng neural nhân tạo trong điều khiển tàu thủy	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 25, 20-24	11/2017
36	Improved wavelet cerebellar model articulation controller for precision positioning of piezo-driven stage	2		IOP Conf. Series: Materials Science and Engineering, ISSN: 1757-899X	SCOPUS	1	Vol. 383, 01-08	7/2018
37	An Innovative Recurrent Cerebellar Model Articulation Controller for Piezo-Driven Micromotion Stage	2		International Journal of Innovative Computing, Information and Control (IJICIC), ISSN: 1349-4198	ESCI-SCOPUS (IF 1.1, Q2)	3	Vol.14, No.4. 1527-1535	8/2018

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
38	Designing Dynamic Positioning System Based on H ∞ Robust Recurrent Cerebellar Model Articulation Controller	4		2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), HCM Vietnam, e-ISBN: 978-1-5386-5126-1, ISBN (P): 978-1-5386-5127-8	SCOPUS	1	652-658	11/2018
39	Optimization of Control Parameter for Dynamic Positioning System Based on Genetic Algorithm Advantage Technique	4	X	Proc. The 17th Asia Maritime & Fisheries Universities Forum (AMFUF2018), ISSN: 2508-5247			117-129	11/2018
40	An overview of factors affecting maritime safety in GanhRai Bay - Vietnam	4	X	Proc. The 17th Asia Maritime & Fisheries Universities Forum (AMFUF2018), ISSN: 2508-5247			99-106	11/2018
41	Designing Robust Controller for Twin Rotor MIMO System	3	X	ICIC Express Letters, Part B: Applications, ISSN: 2185-2766	SCOPUS (Q4)		Vol.10, No.01, 31-37	01/2019
42	Thiết kế bộ điều khiển bền vững tổng hợp μ cho mô hình Rô bốt hai bánh tự cân bằng	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 31, 35-39	02/2019
43	Ứng dụng mạng nơ ron tích chập lai ghép để xử lý ảnh trong hệ thống báo động trực ca hàng hải	3	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 32, 47-52	5/2019

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
44	Robust Recurrent Cerebellar Model Articulation Controller for Nonlinear MIMO Systems	2	X	International Journal of Advanced Computer Science and Applications (IJACSA), ISSN: 2158-107X, e-ISSN: 2156-5570	SCOPUS (Q4)	1	Vol.10, No.3, 38-47	6/2019
45	Pressure Tank Stability Control System Using Recurrent Cerebellar Model Articulation Controller	2		ICIC Express Letters, Part B: Applications, ISSN: 2185-2766	SCOPUS (Q4)	1	Vol.10, No.6, 449-455	6/2019
46	Optimized multi-cascade fuzzy model for ship dynamic positioning system based on genetic algorithm	4		Industrial Networks and Intelligent Systems, Lecture Notes of the Institute for Computer Sciences, Social Informatics and Telecommunications Engineering (INISCOM 2019), p-ISBN: 978-3-030-30148-4, e-ISBN: 978-3-030-30149-1	SCOPUS	4	Vol. 293, 165-180	8/2019
47	The fuzzy particle swarm optimization algorithm design for dynamic positioning system under unexpected impacts	2		Journal of Mechanical Engineering and Sciences (JMES), ISSN: 2289-4659, e-ISSN: 2231-8380	ESCI-SCOPUS (IF 1.2, Q2)	7	Vol.13, No.3, 5407-5423	9/2019
48	A Redundant Recurrent Cerebellar Model Articulation Control System for Industrial Applications	2		Engineering, Technology & Applied Science Research (ETASR), p-ISSN: 2241-4487; e-ISSN: 1792-8036	SCOPUS (Q2)		Vol.9, No.5, 4789-4794	10/2019

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
49	Điều khiển mờ Robotino di chuyển bám theo đường đi định trước	3	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 34, 45-49	11/2019
50	Current Challenges in Communication and 5G Networks for Autonomous Marine Systems	3		The 18th Asia Maritime & Fisheries Universities Forum (AMFUF2019), ISSN: 2508-5247			138-147	11/2019
51	Designing a Local Positioning System for Ship Dynamic Positioning	3	X	The 18th Asia Maritime & Fisheries Universities Forum (AMFUF2019), ISSN: 2508-5247			167-175	11/2019
52	A Novel Maritime Risk Assessment Model of Waterway Transportation Based on Takagi-Sugeno Fuzzy Logic: Vietnam Case Study	4	X	IOP Conference Series: Earth and Environmental Science, 2020 7th International Conference on Coastal and Ocean Engineering, e-ISSN: 1755-1315 p-ISSN: 1755-1307	SCOPUS	2	Vol. 527, 01-08	4/2020
53	So sánh sự ổn định của hệ thống lái tàu với giải thuật PSO-PID và Fuzzy	3	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Số 36, 21-26	5/2020
54	Social-Aware Spectrum Sharing and Caching Helper Selection Strategy Optimized Multicast Video Streaming in Dense D2D 5G Networks	6		IEEE Systems Journal, ISSN: 1932-8184, e-ISSN: 1937-9234	SCIE (IF 4.4, Q1)	25	Vol.15, No.3. 3480-3491	6/2020
55	Eliminating the Static Errors of State Variables by Using Real-time Cascaded Flatness-Based Control for Induction Motors	3		Journal of Current Science and Technology (JCST), ISSN: 2630-0656	SCOPUS (Q4)		Vol.10, No.2. 165-181	12/2020

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
56	Robust Adaptive Fuzzy Control Using Genetic Algorithm for Dynamic Positioning System	3	X	IEEE Access, ISSN: 2169-3536	SCIE (IF 3.6, Q1)	16	Vol.8, 222077 - 222092	12/2020
57	Joint fuzzy controller and fuzzy disturbance compensator in ship autopilot system: Investigate stability in environmental conditions	2	X	Journal of Current Science and Technology (JCST), e-ISSN: 2630-0656	SCOPUS (Q4)	1	Vol.11, No.1, 114-126	01/2021
58	Enhancing the Control Performance of Automatic Voltage Regulator for Marine Synchronous Generator by Using Interactive Adaptive Fuzzy Algorithm	4	X	Proc. 7th EAI International Conference on Industrial Networks and Intelligent Systems, INISCOM 2021, Hanoi, Vietnam, p-ISBN: 978-3-030-77423-3, e-ISBN: 978-3-030-77424-0	SCOPUS	4	Vol. 379, 379 - 392	5/2021
59	A Vision Based System Design for Over-Sized Vessel Detecting and Warning Using Convolutional Neural Network	5	X	Proc. 7th EAI International Conference on Industrial Networks and Intelligent Systems, INISCOM 2021, Hanoi, Vietnam, p-ISBN: 978-3-030-77423-3, e-ISBN: 978-3-030-77424-0	SCOPUS	1	Vol. 379, 416-430	5/2021
60	Thiết kế hệ thống theo dõi và phát hiện bất thường cho cầu đường bộ dựa trên trí tuệ nhân tạo	3	X	Tạp chí Giao thông vận tải, ISSN: 2354-0818			Số 6, 51-54	7/2021

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
61	Nghiên cứu mô hình dựa trên tác tử cho phân tích rủi ro giao thông hàng hải tàu biển	2		Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Tập 10, Số 3, 136-141	8/2021
62	Phân tích ảnh hưởng của sai số lên hệ truyền động chân đế giàn khoan tự nâng	3		Tạp chí Giao thông vận tải, ISSN: 2354-0818			Số 7, 97-100	7/2021
63	Modeling Techniques and Control Strategies for Jack-up Rig: A State of the Art and Challenges	2	X	IEEE Access, eISSN: 2169-3536	SCIE (IF 3.6, Q1)	6	Vol.9, 155763 - 155787	11/2021
64	A path planning control for a vessel dynamic positioning system based on robust adaptive fuzzy strategy	3	X	Automatika, ISSN (P): 0005-1144; ISSN (O): 1848-3380	SCIE (IF 1.7, Q2)	7	Vol.63, No.3, 580-592	3/2022
65	Optimising Maritime Big Data by K-means Clustering with Mapreduce Model	3	X	Proc. 8th EAI International Conference on Industrial Networks and Intelligent Systems, INISCOM 2022, Danang, Vietnam ISBN (P): 978-3-031-08877-3, ISBN (O): 978-3-031-08878-0	SCOPUS	2	136-151	6/2022
66	Improving the Control Performance of Jacking System of Jack-Up Rig Using Self-adaptive Fuzzy Controller Based on Particle Swarm Optimization	4	X	Proc. 8th EAI International Conference on Industrial Networks and Intelligent Systems, INISCOM 2022, Danang, Vietnam ISBN (P): 978-3-031-08877-3,	SCOPUS		184-200	6/2022

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
				ISBN (O): 978-3-031-08878-0				
67	Self-Adaptive Fuzzy Control Approach for Jack-up Rig Jacking System Based on Particle Swarm Optimization	5	X	IEEE Access, ISSN: 2169-3536	SCIE (IF 3.6, Q1)	2	Vol.10 86064-86077	8/2022
68	Điều khiển giàn khoan bán tiềm thủy đa chân vịt sử dụng giải pháp nơ-ron mờ	4	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Tập 11, Số 4, 55-64	9/2022
69	Jacking and Energy Consumption Control Over Network for Jack-Up Rig: Simulation and Experiment	4	X	Polish Maritime Research, eISSN: 2083-7429 ISSN: 1233-2585	SCIE (IF 2.0, Q2)	3	Vol.29, No.3, 89-98	9/2022
70	Inland Waterway Transport in Vietnam: Strategies to Improve Transportation Efficiency during COVID-19 Pandemic	4	X	9th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2022), ISSN/ISBN: 1755-1315	SCOPUS	2	Vol. 1072, 012006 (01-06)	9/2022
71	Ứng dụng kỹ thuật học sâu dự đoán hư hỏng cho kết cấu công trình ngoài khơi	5	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Tập 12, Số 1, 10-19	01/2023
72	Phân tích cấu trúc cầu cảng biển dựa trên dữ liệu mạng cảm biến với giải thuật Fast-Marching	5	X	Tạp chí Giao thông vận tải, ISSN: 2354-0818; e-ISSN: 2615-9751			Tập 729, 135-138	5/2023
73	Nền tảng phát triển hệ thống thông tin an toàn hàng hải đường cao tốc trên biển Việt Nam dựa	2	X	Tạp chí Giao thông vận tải, ISSN: 2354-0818; e-ISSN: 2615-9751			Tập 731, 123-127	7/2023

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
	vào khung dữ liệu lớn hàng hải							
74	Nâng cao chất lượng đáp ứng hệ thống nâng hạ giàn khoan tự nâng sử dụng mạng nơ-ron nhân tạo	5	X	Kỷ yếu Hội thảo khoa học quốc gia: “Ứng dụng công nghệ thông tin trong công nghiệp 4.0, TP thông minh và phát triển bền vững”- STAIS 2023, ISBN: 978-604-67-2761-3			277-286	7/2023
75	Phát triển thuật toán điều khiển cho bộ MPPT trong hệ thống năng lượng điện mặt trời	2		Kỷ yếu Hội thảo khoa học quốc gia: “Ứng dụng công nghệ thông tin trong công nghiệp 4.0, TP thông minh và phát triển bền vững”- STAIS 2023, ISBN: 978-604-67-2761-3			385-397	7/2023
76	Tối ưu bộ điều chỉnh điện áp tự động hệ thống điện đơn vùng sử dụng giải thuật thông minh	3		Kỷ yếu Hội nghị khoa học và công nghệ giao thông vận tải 2023 (CTST 2023), ISBN: 978-604-76-2839-1			61-66	11/2023
77	Robust Adaptive Fuzzy-Free Fault-Tolerant Path Planning Control for a Semi-Submersible Platform Dynamic Positioning System With Actuator Constraints	5	X	IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, ISSN: 1524-9050, e-ISSN: 1558-0016	SCIE (IF 8.4, Q1)	12	Vol.24, No.11, 12701 - 12715	11/2023
78	Non-parametric Vibration-based Structural Damage Detection for Coastal Structures:	5	X	Advances in Electrical and Computer Engineering, ISSN: 1582-7445 eISSN: 1844-7600	SCIE (IF 0.7, Q3)	1	Vol.24, No.4, 03-18	01/2024

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
	Multi-Dimension to Single Input Convolutional Neural Network Approach							
79	Positioning the Semi-Submersible Platform Using Model Predictive Control with Thruster Constraints	4	X	2023 IEEE Asia Meeting on Environment and Electrical Engineering (EEE-AM 2023), Hanoi, Vietnam, e-ISBN:979-8-3503-8106-1, p-ISBN:979-8-3503-8107-8	SCOPUS		01-05	01/2024
80	Early State Prediction Model for Offshore Jacket Platform Structural Using EfficientNet-B0 Neural Network	4	X	EAI Endorsed Transactions on Industrial Networks and Intelligent Systems, eISSN: 2410-0218	SCOPUS (Q3)		Vol.11, No.2, e1	3/2024
81	Maritime Data Mining for Marine Safety Based on Deep Learning: Southern Vietnam Case Study	5	X	International Journal of Maritime Science & Technology (Nase More), ISSN: 0469-6255	SCOPUS (Q3)	1	Vol.71, No.1, 21-29	4/2024
82	Design of a Scalogram-Based Data Acquisition and Processing System for a Multi-sensor Network Application for Marine Structures	5	X	Proceedings of 10th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2023), ISBN (P): 978-981-97-5352-9 ISBN (O): 978-981-97-5353-6	SCOPUS		Vol. 532, 67-76	7/2024

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
83	Real-Time Embedded Control for the Propulsion System of Semi-submersible Platform	4	X	Proceedings of 10th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2023), ISBN (P): 978-981-97-5352-9 ISBN (O): 978-981-97-5353-6	SCOPUS		Vol. 532, 350-362	7/2024
84	Cảnh báo sạt lở đất đường bộ ứng dụng thuật toán K-means phân tích dữ liệu mạng cảm biến đa điểm	6	X	Kỷ yếu Hội thảo khoa học quốc gia: “Ứng dụng công nghệ thông tin trong công nghiệp 4.0, TP thông minh và phát triển bền vững” - STAIS 2024, ISBN: 978-604-76-2986-2			172-177	8/2024
85	Áp dụng mạng nơ-ron YOLOv5 trong nâng cao hiệu quả khai thác tòa nhà giữ xe thông minh	6	X	Kỷ yếu Hội thảo khoa học quốc gia: “Ứng dụng công nghệ thông tin trong công nghiệp 4.0, TP thông minh và phát triển bền vững” - STAIS 2024, ISBN: 978-604-76-2986-2			184-189	8/2024
86	Application of Deep Convolutional Neural Network for Assessing Fracture Risks of Coastal Construction	5	X	The Proceedings of the 2024 11th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2024), p-ISBN: 978-981-96-0180-6; e-ISBN: 978-981-96-0181-3	SCOPUS		Vol 423, 42-53	02/2025

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
87	Control Parameter Optimization of the Automatic Voltage Regulator for Marine Synchronous Generator Based on Genetic Algorithm	4	X	The Proceedings of the 2024 11th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2024), p-ISBN: 978-981-96-0180-6; e-ISBN: 978-981-96-0181-3	SCOPUS		Vol 423, 442-453	02/2025
88	Assessing and Analyzing Maritime Pilots' Application of Portable Pilot Units and Offering Management and Guidance at Vietnamese Seaports	3		The Proceedings of the 2024 11th International Conference on Coastal and Ocean Engineering (ICCOE 2024), p-ISBN: 978-981-96-0180-6; e-ISBN: 978-981-96-0181-3	SCOPUS		Vol 423, 468-478	02/2025
89	Quantum optimization in autonomous underwater vehicle routing navigation	2	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Tập 14, Số 2, 76-83	3/2025
90	Nâng cao chất lượng điều khiển hệ thống nâng thân giàn khoan dựa trên giải pháp học tăng cường	4	X	Tạp chí KHCN GTVT, ISSN: 1859-4263			Tập 14, Số 3, 01-13	5/2025

- Trong đó: Số lượng **12** bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà UV là tác giả chính sau PGS/TS là: [41], [44], [56], [57], [63], [64], [67], [69], [77], [78], [80], [81].

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

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

T T	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	Hệ thống và phương pháp tự động chỉnh định và giám sát sự ổn định điện áp máy phát điện Bằng sáng chế số: 38688	Cục Sở hữu Trí tuệ - Bộ Khoa học và Công nghệ	10/01/2024	Tác giả chính	01
2	Phương pháp lai ghép giải thuật di truyền - mở trong hệ thống tự động điều khiển và giám sát chuyển động của mô hình giàn khoan bán tiềm thủy nhiều thiết bị đẩy Bằng sáng chế số: 45683	Cục sở hữu trí tuệ - Bộ Khoa học và Công nghệ	10/04/2025	Tác giả chính	01

- Trong đó: số bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, mà UV là tác giả chính sau khi được công nhận PGS là 02: [1], [2].

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

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

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

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

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò UV (Chủ trì/Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi chú
1	Ngành Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa trình độ thạc sĩ, Mã ngành: 60520216	Tham gia	QĐ Thành lập Hội đồng cập nhật, đánh giá CTĐT thạc sĩ, tiến sĩ, Số: 940/ĐHGTVT-SĐH ngày 10/11/2015 (kèm theo Biên bản)	HCM	QĐ Ban hành CTĐT trình độ Tiến sĩ sau rà soát của Trường ĐH GTVT TPHCM, Số: 293/QĐ-ĐHGTVT ngày 12/01/2016	
2	Ngành Khoa học hàng hải trình độ tiến sĩ, Mã ngành: 60840106	Tham gia	QĐ Thành lập Hội đồng cập nhật, đánh giá CTĐT tiến sĩ, Số: 934/ĐHGTVT-SĐH ngày 10/11/2015 (kèm theo Biên bản)	ĐH GTVT TP. HCM	QĐ Ban hành CTĐT trình độ thạc sĩ sau rà soát của Trường ĐH GTVT TPHCM, Số: 288/QĐ-ĐHGTVT ngày 12/01/2016	
3	Ngành Kỹ thuật cơ khí động lực trình độ tiến sĩ, Mã ngành: 60520116	Tham gia	QĐ Thành lập Hội đồng cập nhật, đánh giá CTĐT thạc sĩ, tiến sĩ, Số: 933/ĐHGTVT-SĐH ngày 10/11/2015 (kèm theo Biên bản)	ĐH GTVT TP. HCM	QĐ Ban hành CTĐT trình độ Tiến sĩ sau rà soát của Trường ĐH GTVT TPHCM, Số: 289/QĐ-ĐHGTVT ngày 12/01/2016	
4	Ngành Quản lý xây dựng trình độ thạc sĩ, Mã ngành: 8580302	Tham gia	QĐ Thành lập tổ soạn thảo CTĐT, Số: 74/QĐ-ĐHGTVT ngày 14/02/2017, QĐ Thành lập hội đồng thẩm định CTĐT, Số: 131/QĐ-ĐHGTVT ngày 12/04/2017, (kèm theo Biên bản)	ĐH GTVT TP. HCM	QĐ Ban hành CTĐT trình độ Thạc sĩ Trường ĐH GTVT TPHCM, Số: 688/QĐ-ĐHGTVT ngày 06/12/2017	QĐ về việc cho phép Trường ĐH GTVT TPHCM đào tạo trình độ thạc sĩ, tiến sĩ, Số 990/QĐ-BGDĐT ngày 15/03/2018
5	Ngành Kỹ thuật điện trình độ thạc sĩ, Mã ngành: 8520201	Tham gia	QĐ Thành lập tổ soạn thảo CTĐT, Số: 593/QĐ-ĐHGTVT ngày 15/04/2018, QĐ Thành lập hội đồng thẩm định CTĐT và các điều kiện mở ngành, Số:	ĐH GTVT TP. HCM	QĐ Ban hành CTĐT trình độ Thạc sĩ Trường ĐH GTVT TPHCM, Số: 05/QĐ-ĐHGTVT ngày 10/01/2019	QĐ về việc cho phép Trường ĐH GTVT TPHCM đào tạo trình độ thạc sĩ, Số

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
			620/QĐ-ĐHGTVT ngày 20/08/2018, (kèm theo Biên bản)			247/QĐ-BGDĐT ngày 28/01/2019

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

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

- Giờ giảng dạy:

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

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

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH, CK2/BSNT:

+ Đã hướng dẫn 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.

TP. Hồ Chí Minh, ngày 20 tháng 6 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Đặng Xuân Kiên