

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: Cơ khí – Động lực; Chuyên ngành: Cơ - Điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: **NGUYỄN TRƯỜNG THỊNH**

2. Ngày tháng năm sinh: **26/10/1973**; 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 Hòa Vinh, Huyện Đông Hòa, tỉnh Phú Yên**

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố):
79/10 đường Đồng Nai, Phường Phước Hải, tỉnh Khánh Hòa

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): **Nguyễn Trường Thịnh, Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Phòng B1-1105, Trường Đại học Kinh tế TP.HCM, 279 đường Nguyễn Tri Phương, Phường 5, Quận 10, TP. Hồ Chí Minh**

Điện thoại di động: **0903.675.673**; E-mail: **thinhnt@ueh.edu.vn**

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

Từ tháng 07 năm 1997 đến tháng 11 năm 2003: Kiểm định viên; Sở Lao động, Thương binh và Xã hội TP.HCM.

Từ tháng 12 năm 2003 đến tháng 11 năm 2022: Giảng viên; Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM.

Từ tháng 11 năm 2022 đến nay: Giảng viên, Trường Đại học Kinh tế TP.HCM.

Chức vụ: Hiện nay: Viện trưởng Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Trường Đại học Kinh tế TP.HCM; Chức vụ cao nhất đã qua: Phụ trách Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

Cơ quan công tác hiện nay: **Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Trường Đại học Kinh tế TP.HCM**

Địa chỉ cơ quan: 59 C, Nguyễn Đình Chiểu, Quận 3, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: 0838295299

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học: Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

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 04 tháng 09 năm 1996; số văn bằng: B23484; ngành: Kỹ thuật Công nghiệp, chuyên ngành: **Kỹ thuật Công nghiệp**; Nơi cấp bằng ĐH: **Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, Việt Nam.**

- Được cấp bằng ThS ngày 06 tháng 09 năm 2001; số văn bằng: 20431; ngành: **Cơ khí Chế tạo máy**; Nơi cấp bằng ThS: **Trường Đại học Bách khoa TP.HCM – Đại học Quốc gia TP.HCM, Việt Nam.**

- Được cấp bằng TS ngày 06 tháng 02 năm 2010; số văn bằng:; ngành: **Kỹ thuật**; chuyên ngành: **Kỹ thuật Cơ khí**; Nơi cấp bằng TS: **Trường Đại học Quốc gia Chonnam, Hàn Quốc.**

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh **PGS** ngày **12 tháng 12 năm 2012**,

ngành: **Cơ khí.**

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS cơ sở: **Trường Đại học Công nghiệp TP.HCM.**

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS ngành, liên ngành: **Cơ khí – Động lực.**

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Hệ thống cơ điện tử thông minh với ba nhiệm vụ chính gồm: (1) *Thiết kế và mô hình hóa cơ điện tử thông minh*; (2) *Hệ thống robot thông minh*; (3) *Trí tuệ nhân tạo trong Robot và hệ thống Cơ điện tử.*

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

- Đã hướng dẫn (số lượng): 03 NCS bảo vệ thành công luận án TS (01 hướng dẫn chính, 02 hướng dẫn phụ);

- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: số lượng 10 đề tài cấp Bộ/Tỉnh/Thành phố (06 chủ nhiệm đề tài, 04 thành viên đề tài);
 - Đã công bố (số lượng) 188 bài báo khoa học, trong đó 53 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 05, trong đó 05 thuộc nhà xuất bản có uy tín;
 - Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế:
15. Khen thưởng (các huân chương, huy chương, danh hiệu):

STT	Năm	Danh hiệu	Cơ quan ban hành
1	2022	Bằng khen hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 22 năm 2022	Bộ GD&ĐT
2	2022	Giấy chứng nhận hướng dẫn sinh viên đạt giải silver award cuộc thi RAVTE Students Innovation Award 2022, Thái Lan	Tổ chức RAVTE
3	2021	Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhất Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 21 năm 2021	Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM
4	2020	Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2020	Bộ GD&ĐT
5	2019	Có nhiều đóng góp trong công tác tổ chức Liên hoan Tuổi trẻ sáng tạo TPHCM nhân kỷ niệm 10 năm tổ chức Liên hoan (2009 - 2019)	Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM
6	2019	Hướng dẫn sinh viên đạt giải Ba Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 21 năm 2019	Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM
7	2019	Đã hướng dẫn sinh viên có đề tài đạt Giải Nhất, Giải thưởng "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2019	Bộ GD&ĐT
8	2019	Đã hướng dẫn sinh viên có đề tài đạt Giải Nhì, Giải thưởng "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2019	Bộ GD&ĐT
9	2018	Đã có thành tích hướng dẫn sinh viên đạt Giải Nhất trong Giải thưởng Sinh viên Nghiên cứu khoa học Eureka năm 2018	Giám đốc ĐHQG TPHCM

10	2017	Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhất "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2017	Bộ GD&ĐT
11	2017	Hướng dẫn sinh viên thực hiện đề tài nghiên cứu khoa học đạt Giải Nhất Giải thưởng "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2017	Bộ GD&ĐT
12	2017	Đã có thành tích xuất sắc trong quá trình xây dựng và phát triển trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM giai đoạn 1962 - 2017	Bộ trưởng bộ GD&ĐT
13	2012	Hướng dẫn sinh viên thực hiện đề tài Đạt giải Nhất Giải thưởng "Tài năng khoa học trẻ Việt Nam" năm 2012	Bộ GD&ĐT
14	2010	Bằng khen đạt giải ba Hội thi sáng tạo kỹ thuật TPHCM năm 2009	Chủ tịch UBND TP. Hồ Chí Minh
15	2005	Giấy khen đạt nhiều thành tích trong NCKH 5 năm (1999 - 2004)	Hiệu trưởng ĐH SPKT TPHCM
16	2005	Bằng khen hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2005	Bộ GD&ĐT

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

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

Năm 2012, sau khi được bổ nhiệm chức danh Phó Giáo sư tại trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, tôi tiếp tục làm trưởng Bộ môn Cơ điện tử và năm 2015 tôi được giao nhiệm vụ đảm nhiệm, tôi đảm nhiệm vị trí Trưởng khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM. Từ tháng 11 năm 2022 đến nay, tôi làm giảng viên Trường Đại học Kinh tế TP.HCM. Với vị trí là một giảng viên trong trường đại học, tôi nhận thức được vai trò và trách nhiệm của mình vì vậy đã luôn cố gắng để hoàn thành tốt các nhiệm vụ là giảng dạy, đào tạo, nghiên cứu khoa học, chuyển giao công nghệ đồng thời cũng tích cực tham gia các hoạt động xã hội và phục vụ sinh viên. Trong suốt gần 20 năm làm việc, tôi tự nhận thấy mình đã tự học hỏi, trau dồi phương pháp làm việc cũng như luôn cập nhật, bổ sung cho bản thân những kiến thức mới trong nước cũng như trên thế giới. Ngoài ra, tôi cũng đã không ngừng phấn đấu để hoàn thiện bản thân mình hơn về tư tưởng đạo đức để đáp ứng được tiêu chuẩn và nhiệm vụ của một nhà giáo nói chung và của người giảng viên đại học nói riêng như sau:

- Thực hiện đầy đủ các nhiệm vụ của nhà giáo theo quy định ở Luật giáo dục.
- Trung thực, có tinh thần hợp tác với đồng nghiệp và khách quan trong công việc giáo dục, đào tạo và nghiên cứu khoa học công nghệ.
- Với kiến thức và kinh nghiệm trong công tác giảng dạy, công tác nghiên cứu khoa học, đào tạo tiến sĩ, thạc sĩ, bản thân tự nhận thấy có đầy đủ tiêu chuẩn, đạo đức, năng lực và trình độ thực hiện nhiệm vụ của nhà giáo với học hàm giáo sư,

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: **19 năm 06 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 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	2020 - 2021		1		23	960		960/1262.93/47,6
2	2021 - 2022				21	510		510/790.86/47.6
3	2022 - 2023	1	1		18	735		735/901.83/48.6

(*) - 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: Anh ngữ/English

a) Được đào tạo ở nước ngoài: ☐

- Học TS ☐; Tại nước: Hàn Quốc; Từ năm: 2006 đến năm 2010

- Bảo vệ luận văn ☐ ThS ☐ hoặc luận án ☐ TS hoặc TSKH ; tại nước: Hàn Quốc, năm 2010

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: Anh ngữ

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): Trường Đại học Kinh tế TP.HCM, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

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/CK 2/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
		NC S	HVCH/CK2/BS NT	Chính h	Phụ			
1	Nguyễn Đức Thông	x		x		Từ 2015 đến 2022	Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	Số: 481/QĐ-ĐHSPKT, ngày 09 tháng 02 năm 2023
2	Dương Tuấn Tùng	x			x	Từ 2014 đến 2020	Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	Số: 2111/QĐ-ĐHSPKT, ngày 26 tháng 01 năm 2021
3	Ma Văn Việt	x			x	Từ 2018 đến 2023	Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	Số: 1170/QĐ-ĐHSPKT, ngày 05 tháng 05 năm 2023

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

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo từ trình độ đại học trở lên:

T T	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phản biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDĐH (số văn bản xác nhận sử dụng sách)
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
1	Hệ thống điều khiển tự động khí nén	Tham khảo	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật - 2012	2	Chủ biên		
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
2	Kỹ thuật Robot	Giáo trình	Nhà Xuất bản Đại học Quốc gia TP.HCM - 2014	1	Chủ biên		Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

3	Thí nghiệm Công nghệ Thủy lực – Khí nén	Giáo trình	Nhà Xuất bản Đại học Quốc gia TP.HCM - 2014	1	Chủ biên		Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM
4	Vi điều khiển PIC16F và ngôn ngữ lập trình Hi-Tech C	Giáo trình	Nhà Xuất bản Đại học Quốc gia TP.HCM - 2014	2	Chủ biên		Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM
5	Sổ tay Cơ điện tử	Tham khảo	Nhà Xuất bản Đại học Quốc gia TP.HCM - 2016	2		Từ trang 230 đến 427	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

Trong đó: (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: Không có.

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:

T T	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 Xếp loại KQ
I	Trước khi được công nhận PGS/TS				
	Các đề tài cấp Bộ/ Tỉnh-Thành phố				
1	Nghiên cứu và chế tạo máy tạo hình nhiệt thép bằng cảm ứng trong công nghiệp đóng tàu thủy	Chủ nhiệm	B2010-22-54, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo	18 tháng	20/09/2011; Xếp loại: Tốt
2	Thiết kế chế tạo Robot thông minh cảnh báo ở công trường xây dựng	Thành viên	B2010-22-55, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo	18 tháng	20/09/2011; Xếp loại: Tốt

	Các đề tài cấp cơ sở				
3	Nghiên cứu, thiết kế, chế tạo Hệ thống sản xuất sữa chua tự động	Chủ nhiệm	T18-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	23/11/2005; Xếp loại: Tốt
4	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo Hệ thống hỗ trợ hành khách di chuyển trên phương tiện công cộng tại TP.HCM	Thành viên	T14-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	01/12/2005; Xếp loại: Tốt
5	Thiết kế, chế tạo robot phục vụ việc vệ sinh cửa kính nhà cao tầng	Thành viên	T15-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	01/12/2005; Xếp loại: Tốt
6	Thiết kế, chế tạo mô hình servo thủy lực	Thành viên	T17-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	03/01/2006; Xếp loại: Tốt
7	Nghiên cứu và thiết kế bộ mô phỏng cho hệ thống PLC	Thành viên	T21-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	15/08/2005; Xếp loại: Khá
8	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot phục vụ công việc độc hại trong công nghiệp	Thành viên	T22-2005, Đề tài cấp Trường ĐH SPKT TP.HCM	12 tháng	23/12/2005; Xếp loại: Tốt
9	Thiết kế và chế tạo xe tự hành trong sân bay	Chủ nhiệm	T2011-18TĐ Đề tài cấp Trường Trọng điểm, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	12 tháng	05/03/2012; Xếp loại: Tốt
10	Thiết kế và chế tạo máy bán hàng tự động với nhiều phương thức thanh toán	Thành viên	T2011-16TĐ Đề tài cấp Trường Trọng điểm, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	12 tháng	05/03/2012; Xếp loại: Tốt
11	Thiết kế và chế tạo Robot cá dùng cho việc giám sát dưới nước	Thành viên	T2011-17TĐ Đề tài cấp Trường Trọng điểm, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	12 tháng	05/03/2012; Xếp loại: Tốt
II	Sau khi được công nhận PGS/TS				
	Các đề tài cấp Bộ/ Tỉnh-Thành phố				
1	Hoàn thiện thiết kế và chế tạo Robot kiểm tra đường ống thoát nước	Chủ nhiệm	125/HĐ-SKHCN, Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh	16 tháng	08/04/2013; Xếp loại: Xuất sắc

2	Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Tay Máy Song Song 4 Bậc Tự Do Cấu Hình Delta Ứng Dụng Trong Dây Chuyên Sản Xuất Thực Phẩm	Chủ nhiệm	125/HĐ-SKHCN, Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh	24 tháng	19/12/2014; Xếp loại: Đạt
3	Thiết Kế, Chế Tạo và Điều Khiển Robot Tiếp Tân ở Môi Trường Công Cộng	Chủ nhiệm	47/2017/HĐ-SKHCN Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh	24 tháng	21/09/2018; Xếp loại: Khá
4	Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Robot Dịch Vụ Phục Vụ Hộ Gia Đình	Chủ nhiệm	B2018.SPK.04, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo	24 tháng	14/11/2020; Xếp loại: Xuất sắc
5	Xây Dựng Mô Hình Hệ Thống Phân Loại Trái Cây Có Múi (Bưởi, Cam, Chanh) Sau Thu Hoạch	Chủ nhiệm	Đề tài cấp Cơ sở, Tỉnh Bình Dương	24 tháng	08/10/2021; Xếp loại: Đạt
6	Nghiên Cứu Giải Pháp và Thử Nghiệm Để Lựa Chọn Cơ Cấu Thiết Bị Làm Vệ Sinh Đường Cống Thoát Nước	Thành viên	Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh	10 tháng	xếp loại: Đạt
7	Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Robot Camera Tạo Hình Tương Tác Đa Chiều	Thành viên	325/HĐ-SKHCN, Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh	24 tháng	04/11/2015, Xếp loại: Đạt
8	Nghiên Cứu, Chế Tạo Máy Tách Vỏ và Thái Hạt Lá Lô Hội Tự Động Công Suất 5000 Kg/Giờ	Thành viên	B2018,SPK.03, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo	24 tháng	10/11/2020; Xếp loại: Đạt
9	Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Hệ Thống Phân Loại Xoài Tự Động	Chủ nhiệm	157/2019/HĐ-SKHCN, Đề tài cấp Tỉnh, Tỉnh Đồng Tháp	Đang thực hiện	
10	Nghiên cứu, thiết kế, chế tạo và điều khiển robot di động hoạt động theo cơ chế bầy đàn	Chủ nhiệm	B2022-SPK-02, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo	Đang thực hiện	
	Các đề tài cấp cơ sở				
11	Thiết Kế, Chế Tạo Hệ Thống Chiếu Sáng trong Công Viên Sử Dụng Năng Lượng Mặt Trời	Chủ nhiệm	T2015-15 Đề tài cấp Trường, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	12 tháng	Xếp loại: Tốt
12	Nghiên Cứu, Chế Tạo Vật Liệu Polymer Dẫn Điện (EAP) Ứng Dụng Trong Cơ Điện Tử Y Sinh	Chủ nhiệm	T2016-19TĐ Đề tài cấp Trường trọng điểm, Trường	12 tháng	Xếp loại: Tốt

			Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM		
13	Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Robot Cung Cấp Thông Tin cho Tòa Nhà Trung Tâm Đại Học Sư Phạm Kỹ Thuật	Chủ nhiệm	T2017-12TĐ Đề tài cấp Trường trọng điểm, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	12 tháng	Xếp loại: Khá

- 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							
	Tạp chí Quốc tế uy tín							
1	Prediction of deformations of steel plate by artificial neural network in forming process with induction heating	4	TGC	Journal of Mechanical Science and Technology/ Print ISSN: 1738-494X Online ISSN: 1976-3824	SCIE, SCOPUS	29	Tập 3, số 4, trang 1211 đến 1221.	2009, Link
2	Adaptive neuro-fuzzy control of ionic polymer metal composite actuators	3	TGC	Smart Materials and Structures/ Print ISSN: 0964-1726 Online ISSN: 1361-665X	SCIE, SCOPUS	40	Tập 18, số 6, 12 trang 065016	2009, Link
3	Analysis of bending deformation in triangle heating of steel plates with induction heating process using laminated plate theory	3	TGC	Mechanics based design of structures and machines/ Print ISSN: 1539-7734 Online ISSN: 1539-7742	SCIE, SCOPUS	16	Tập 37, số 2, trang 228 đến 246	2009, Link
4	The development of an artificial neural network model to predict heating-line positions for plate forming in induction heating process	3	TGC	Mechanics based design of structures and machines / Print ISSN: 1539-7734 Online ISSN: 1539-7742	SCIE, SCOPUS	17	Tập 37, số. 2, trang 201 đến 227.	2009, Link

5	Flower Robot–A Product of Biomimetic Technology	4	TGC	Key Engineering Materials/ISSN: 1662-9795	SCOPUS Q3		Số 467, từ trang 2149 đến trang 2154	2011 Link
6	Prediction of heating-line paths in induction heating process using the artificial neural network	4	TGC	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing /Print ISSN: 2234-7593 Online ISSN: 2005-4602	SCIE Q1, SCOPUS	8	Tập 12, số 1, từ trang 105 đến trang 113	2011 Link
Tạp chí Quốc tế								
7	Prediction of Heating Line for Plate Forming in Induction Heating Process Using Artificial Neural Network (Tiếng Hàn)	3	TGC	<i>Journal of Welding and Joining</i> ISSN: 2466-2232 (Print) ISSN: 2466-2100 (Online)		7	Tập 28, số 4, trang 1 đến trang 4	2010 Link
Hội nghị Quốc tế								
8	Position control of ionic polymer metal composite actuator based on neuro-fuzzy system	3	TGC	Second International Conference on Smart Materials and Nanotechnology in Engineering, International Society for Optics and Photonics ISSN: 0277-786X ISBN: 9780819478047		3	Tập 7493, trang . 74933I.	2009 Link
9	Using Neural Network for predicting induction-heating paths in shipyard	2	TGC	2009 International Conference on Computer Technology and Development, IEEE ISBN: 978-0-7695-3892-1			Tập 2, trang 134 đến 138	2009 Link
10	Using image processing to control traffic flow based on robot	3	TGC	2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121			Từ trang 828 đến 832	2011 Link

11	Using Artificial Neural Network to predict locations of Induction Heating Lines in forming process	2	TGC	2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121	1	Từ trang 800 đến 805	2011 Link
12	Development of virtual control engineering experiments	3		2011, 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121	4	Từ trang 680 đến 685	2011 Link
13	Swimming of robotic fish based biologically-inspired approach	3	TGC	2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121	6	Từ trang 680 đến 685	2011 Link
14	Using Electrooculogram and Electromyogram for powered wheelchair	2	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3	25	Từ trang 1585 đến trang 1590	2011 Link
15	Study of artificial fish bladder system for robot fish	2	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3	9	Từ trang 2126 đến trang 2130	2011 Link
16	Development of the simultaneous mapping system for the robotic fish	2	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3		Từ trang 1702 đến trang 1706	2011 Link
17	Design and development of continuum structure for robotic flower	2	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3	8	Từ trang 118 đến trang 123	2011 Link

18	A study of pipe-cleaning and inspection robot	3	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ ISBN: 978-1-4577-2137-3	35	Từ trang 2593 đến trang 2598	2011 Link
19	A solution of obstacle collision avoidance for robotic fish based on fuzzy systems	2	TGC	2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ ISBN: 978-1-4577-2137-3	9	Từ trang 118 đến trang 123	2011 Link
Tạp chí trong nước							
20	Giải thuật Chuyển động thẳng của robot có chân	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056		Số 62, Trang 31-33	2002
21	Thiết kế và chế tạo máy phay 5 trục ảo	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056		Số 59, Trang 25 -26	2002
22	Thiết Kế và Chế Tạo Máy Biến Dạng Thép Tấm Dựa trên Nguyên Lý Cảm Ứng Điện Từ	4	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056		Số 7, Trang 53-59	2011
23	Giám Sát và Điều Khiển Hệ Thống Đóng Gói Sản Phẩm Dạng Ly bằng Máy Tính	3	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056		Số 7, Trang 40 -44	2011
24	Nhận Dạng và Đếm Phương Tiện trong Hệ Thống Cảnh Báo và Điều Khiển Giao Thông Dựa vào Phương Pháp Xử Lý Ảnh	3	TGC	Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật/ ISSN: 1859 - 1272		Số 19, Trang 72 -83	2011 Link
25	Designing, manufacturing robot for supervising the sawage line robot	2	TGC	Journal of Technical Education Science		Tập 23, Trang 44-50	2012 Link
26	Using the finite element method to predict the strength of the dental implant	2	TGC	Journal of Technical Education Science		Tập 23, Trang 63-68	2012 Link
27	Mô Hình Hóa và Phân Tích Xe Tự Hành Chuyên Chở Hành Khách	3	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056		Số 1 +2, Trang 60-65	2012

28	Hệ Thống Rửa Bồn Tự Động	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056			Số 7, Trang 71-75	2012
29	Mô Phỏng và Thực Nghiệm Trường Điện Từ và Thông Lượng Nhiệt Phân Bố trên Tấm Thép trong Gia Nhiệt Cảm Ứng	3	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056			Số 7, Trang 45 -51	2012
30	Phương Trình Hồi Quy Xác Định Kích Thước Vùng Ảnh Hưởng Nhiệt của Tấm Thép trong Gia Nhiệt Cảm Ứng	3	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056			Số 7, Trang 25 -34	2012
31	Nghiên Cứu và Chế Tạo Robot Dùng Công Nghiệp Đúc Áp Lực	3	TGC	Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980			Số 86, Trang 65 -69	2012
32	Using Finite Element Method to Predict Strength of Dental Implant	3	TGC	Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980			Số 88, Trang 95 -100	2012
33	Thiết Kế và Phát Triển Robot Lau Kính cho Các Bề Mặt Thẳng đứng	3	TGC	Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980			Số 89, Trang 95-100	2012
Hội nghị trong nước								
34	Optimized Offset Algorithm for Laser-aided Direct Metal Tooling	3	TGC	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010)			Trang 344-351	2010
35	Using Neural Network to Predict the Heating-Line Paths in Induction Heating Process	3	TGC	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010)			Trang 303-308	2010
36	Flower Robot - Using Tendon Mechanisms	3	TGC	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010)			Trang 207-212	2010
37	Nghiên Cứu và Phát Triển Robot Dạng Người Điều Khiển Giao Thông.	3	TGC	Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010)			Trang 188-192	2010

38	Phát Triển Robot Kiểm Tra và Vệ Sinh Đường Ống.	3	TGC	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011)/ISBN: 978-604-911-020-7			Trang 263-268	2011
39	Autonomous Inspection with Multi-Link Robotic Fish	3	TGC	Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011) ISBN: 978-604-911-020-7		1	Trang 282-288	2011
40	Tiếp Cận Khái Quát về Thiết Kế Cơ Khí và Tổng Hợp Phương Pháp Điều Khiển cho Delta Robot	3	TGC	Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5			Trang 636-642	2012
41	Thiết Kế Hệ Thống Nhận Dạng và Trả Tiền Giấy Việt Nam Sử Dụng trong Máy Bán Hàng Tự Động	3	TGC	Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5			Trang 628-635	2012
42	Phát Triển Robot Giám Sát Đường Ống Thoát Nước	2	TGC	Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5			Trang 475-481	2012
43	Phát Triển Giải Thuật Điều Khiển và Tránh Vật Cản Dành cho Robot Sáu Chân	2	TGC	Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5			Trang 386-392	2012
II	Sau khi được công nhận PGS							
	Tạp chí Quốc tế uy tín							
44	Forming Complicated Surface in Shipyard Using Neural Network System	1	TGC	Advanced Materials Research ISSN print: 1022-6680	SCOPUS Q4		Tập 566, Trang 470-475	2012 Link
45	A Study of Transverse Shrinkage and Vertical Displacement in Induction Triangle Heating	1	TGC	Advanced Materials Research ISSN print: 1022-6680	SCOPUS, Q4		Tập 566, Trang 82-87	2012 Link
46	An artificial neural network system for predicting the deformation of steel plate in triangle induction heating process	3	TGC	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN print: 2234-7593	SCIE/ IF: 1,887	7	Tập 14, Số 4, Trang 551-557	2013 Link

47	An artificial neural network system for heating-path prediction in induction heating process for concave curved surface forming	3	TGC	International journal of Precision engineering and manufacturing ISSN print: 2234-7593	SCIE-Q1/ IF: 1.887	4	Trang 259-265	2014 Link
48	Development of the bending actuator with Nafion-Pt IPMC tube	2	TGC	Advanced Materials Research ISSN print 1022-6680	SCOPUS Q4	7	Tập 1119, Trang 251-257	2015 Link
49	A Finite Element Model for Dynamic Analysis of Triple-Layer Composite Plates with Layers Connected by Shear Connectors Subjected to Moving Load	7		Materials ISSN: 1996-1944	SCIE-Q1 IF: 3.748	23	Tập 12, Số 4, Trang 598	2019 Link
50	Design Dynamic Models for Cable Robot Spraying Pesticides in Agricultural Production	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	1	Tập 9, Số 4	2020 Link
51	Vietnamese Service Robot Based on Artificial Intelligence	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	2	Tập 9, Số 5	2020 Link
52	Real-Time Hybrid Navigation System-Based Path Planning and Obstacle Avoidance for Mobile Robots	2	TGC	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	29	Tập 10, Số 10	2020 Link
53	Empirical Quasi-Static and Inverse Kinematics of Cable-Driven Parallel Manipulators Including Presence of Sagging	2	TGC	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	7	Tập 10, Số 15	2020 Link
54	Using Machine Learning to Grade the Mango's Quality Based on External Features	2	TGC	Applied Sciences ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	11	Tập 10, Số 17	2020 Link

	Captured by Vision System							
55	The Influential Role of Robot in Second Language Classes Based on Artificial Intelligence	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	3	Tập 9, Số 9	2020 Link
56	Using a Cable-Driven Parallel Robot with Applications in 3D Concrete Printing	2	TGC	Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	42	Tập 11, Số 2, Trang 563	2021 Link
57	Design of Adaptive Fuzzy Sliding Mode Controller for Mobile Robot	4	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	2	Tập 10, Số 2, Trang 54-59	2021 Link
58	Hybrid genetic algorithm based smooth global-path planning for a mobile robot	2	TGC	Mechanics Based Design of Structures and Machines	SCIE-Q1	13	Tập 51, Số 3, Trang 1758-1774	2021 Link
59	Wrench-Closure Condition of Cable-Driven Parallel Manipulators	2	TGC	Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	1	Tập 11, Số 9, Trang 4228	2021 Link
60	Adaptive Fuzzy Control for Autonomous Robot under Complex Environment	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	2	Tập 10, Số 5, Trang 216-223	2021 Link
61	Telemedicine Mobile Robot - Robots to Assist in Remote Medical	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	3	Tập 10, Số 6, Trang 337-342	2021 Link
62	Using SIFT and Sliding Window to Detect and Invent Literature for Library Robot	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 10, Số 7, Trang 386-391	2021 Link

63	Robotic Mechanism Using Water Jet for Scalp Wash and Massage Servicing Patients	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 10, Số 8, Trang 422-428	2021 Link
64	C2 Piecewise Cubic Bezier Curve Based Smoothing Path for Mobile Robot	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	2	Tập 10, Số 9, Trang 519-525	2021 Link
65	Quality Classification of Dragon Fruits Based on External Performance Using a Convolutional Neural Network	2	TGC	Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	13	Tập 11, Số 22, Trang 10558	2021 Link
66	Analysis and Evaluation of CDPR Cable Sagging Based on ANFIS	2	TGC	Mathematical Problems in Engineering/ ISSN: 1024-123X (Print)	SCIE Q2 IF: 1.430	5	Tập 2021, Trang 1-20	2021 Link
67	Sagging Cable Analysis and Evaluation of 4-degree-of-freedom Cable Robot Using Adaptive Neural Fuzzy Algorithm	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 2, Trang 73-78	2022 Link
68	Overconstrained Cable-Driven Parallel Manipulators Statics Analysis Based on Simplified Static Cable Model	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 3, Trang 159-165	2022 Link
69	Shape Prediction of Nasal Bones by Digital 2D-Photogrammetry of the Nose Based on Convolution and Back-Propagation Neural Network	3	TGC	Computational and Mathematical Methods in Medicine/ ISSN: 1748-670X (Print)	SCIE Q2 / IF: 2.809 (2022)	6	Tập 2022, ID 5938493, Trang 1-18	2022 Link

70	Self-Feeding Robot for Elder People and Parkinson's Patients in Meal Supporting	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	1	Tập 11, Số 4, Trang 241-247	2022, Link
71	A Study of Combining KNN and ANN for Classifying Dragon Fruits Automatically	2	TGC	Journal of Image and Graphics/ 2301-3699 (Print)	SCOPUS Q2	13	Tập 10, Số 1, Trang 28-35	2022, Link
72	Development of Humanoid Robot Head Based on FACS	4	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3	1	Tập 11, Số 5, Trang 365-372	2022, Link
73	A Limb Rehabilitation Training System Based on Augmented Reality and Artificial Intelligence	4	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 6, Trang 445-451	2022, Link
74	The Improved Faster R-CNN for Detecting Small Facial Landmarks on Vietnamese Human Face Based on Clinical Diagnosis	3	TGC	Journal of Image and Graphics/ 2301-3699 (Print)	SCOPUS Q2	2	Tập 10, Số 2, Trang 76-81	2022, Link
75	A Study of Tension Distribution for Control of Planar Cable Driven Parallel Robot Using Quadratic Programming Algorithm	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 7, Trang 479-485	2022, Link
76	Dynamic Modeling of a Cable Suspended Parallel Robot	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 8, Trang 639-645	2022, Link

77	An Overview of Cable-Driven Parallel Robots: Workspace, Tension Distribution, and Cable Sagging	2	TGC	Mathematical Problems in Engineering/ ISSN: 1024-123X (Print)	SCIE Q2, IF: 1.430 (2022)	4	Tập 2022, ID 2199748, Trang 1-15	2022 Link
78	Controlling Water Jet Based on Fuzzy Controller for Cleaning and Massage Patient's Head	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 9, Trang 646-652	2022 Link
79	Winch-Integrated Cable Force Measurement and Verification on Driven Cable Parallel Robot 6 D.o.F	2	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 10, Trang 755-760	2022 Link
80	Review: Facial Anthropometric, Landmark Extraction, and Nasal Reconstruction Technology	5	TGC	Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417	SCIE Q2 IF: 2.838	4	Tập 12, Số 19, Trang 9548	2022 Link
81	Novel Method in Induction Heating for Complex Steel Plate Deformation Based on Artificial Neural Network	2	TGC	Complexity/ ISSN: 1076-2787 (Print)	SCIE Q1, IF: 2,121		Tập 2022, ID 3531980, Trang 1-14	2022 Link
82	Concrete for 3d Printing Technology Using Coir Fiber and PET Resin	3	TGC	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online)	SCOPUS Q3		Tập 11, Số 11, Trang 870-876	2022 Link
83	The Anthropometric Measurement of Nasal Landmark Locations by Digital 2D Photogrammetry Using the Convolutional Neural Network	2	TGC	Diagnostics/ ISSN: 2075-4418	SCIE Q2/ IF 3.992	1	Tập 13, Số 5, Trang 891	2023 Link

84	Collective Cognition on Global Density in Dynamic Swarm	2	TGC	Sensors/ ISSN 1424-8220	SCIE Q1/IF 3.847		Tập 23, Số 10, Trang 4648	2023 Link
85	Self-Organized Aggregation Behavior Based on Virtual Expectation of Individuals with Wave-Based Communication	2	TGC	Electronics/ ISSN 2079-9292	SCIE Q2/IF 2.69		Tập 12, Số 10, Trang 2220	2023 Link
86	A Comprehensive Review: Interaction of Appearance and Behavior, Artificial Skin, and Humanoid Robot	2	TGC	Journal of Robotics/ ISSN: 1687-9600 (Print)	Scopus Q2		Tập 2023, Trang 1-16	2023 Link
87	A Novel Method in Wood Identification Based on Anatomical Image Using Hybrid Model	2	TGC	Computer Systems Science and Engineering/ ISSN:0267-6192 (print)	SCIE Q1/IF: 4.397			2023
88	The Computational Nasal Reconstruction of Human Based on Facial Landmarks	2	TGC	Mathematics/ ISSN 2227-7390	SCIE Q1/IF: 2.592		Tập 11, Số 11, Trang 2456	2023 Link
89	Using a Novel CNN Model for Predicting the Induction Heating Lines to Obtain a Desired Deformed Shape of Steel Plate,	3	TGC	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/ ISSN print: 2234-7593	SCIE Q2/IF: 2.041			2023
Tạp chí Quốc tế								
90	Approaching Fuzzy Logic in Fish Robot for Obstacle and Collision Avoidance Problem	2	TGC	Transaction on Control and Mechanical Systems 2, no. 1 (2013): 20-25/ ISSN: 2345-234X			Trang 20–25	2013 Link
91	Gait of quadruped robot and interaction based on gesture recognition	3	TGC	Journal of Automation and Control Engineering		5	Tập 4, Trang 53-58	2016 Link

92	Design Adaptive Fuzzy Sliding Mode Controller for Pantograph Mechanism Apply to Massage Therapy Robot for Healthcare	3	TGC	Journal of Automation and Control Engineering			Số 1, Trang 13-23	2019 Link
93	Performance Evaluation of The Semi-Automatic Cleaner for Split Type Air Conditioner	5	TGC	Journal of Research and Applications in Mechanical Engineering/ ISSN: 2229-2152 (Print)			Tập 8, Số 1, Trang 77-83	2020 Link
94	Sorting and Classification of Mangoes based on Artificial Intelligence	3	TGC	International Journal of Machine Learning and Computing/ ISSN: 2010-3700		5	Tập 10, Số 2, Trang 374-380	2020 Link
95	A Study on Prediction of Heating Positions using Faster R-CNN in Line Heating of a Steel Plate	3		Journal of the Korean Society of Manufacturing Process Engineers ISSN: 1598-6721 (Print)			Tập 22, số 6, Trang 1-9	2023 Link
Chương sách								
96	A generalized approach on design and control methods synthesis of delta robot	3	TGC	Research Notes in Information Science 13		8	Trang 179 - 183	2013
97	Control for Smart Transportation Vehicle Based on Dynamic Model	3	TGC	Robot Intelligence Technology and Applications 2012, Springer/ ISBN: 978-3-642-37374-9			Trang 993-1001	2013 Link
98	A method for controlling wheelchair using hand gesture recognition	3	TGC	Robot Intelligence Technology and Applications 2012, Springer/ ISBN: 978-3-642-37374-9		13	Từ trang 961 đến trang 970	2013 Link
99	Effect of Lubrication on Deforming the Aluminum Sheet with Two Points Incremental Forming Technology	3		Lecture Notes in Mechanical Engineering/ ISSN: 978-3-030-69610-8			Từ trang 975 đến trang 982	2021 Link

100	Analysis of kinematics and dynamics of 4-DOF Delta parallel robot	2	TGC	Robot Intelligence Technology and Applications ISSN: 2194-5357	5	901-910	2014 Link
101	Adaptive Neuro-Fuzzy Control for Ionic Polymer Metal Composite Actuators	2	TGC	Robot Intelligence Technology and Applications ISSN: 2194-5357	3	939-947	2014 Link
102	Robot supporting for deaf and less hearing people	3	TGC	Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham ISSN: 978-3-319-78452-6	3	Tập 751, Trang 889-892	2017 Link
103	Estimation and Recognition of Motion Segmentation and Pose IMU-Based Human Motion Capture	3	TGC	Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham ISSN: 978-3-319-78452-6	3	Tập 751, Trang 383-391	2017 Link
104	Scalp Massage Therapy According to Symptoms Based on Vietnamese Traditional Medicine	2	TGC	Advances in Robotics, Automation and Data Analytics ISSN: 978-3-030-70917-4	1	Trang 233–244	2021 Link
105	Influence of Machining Parameters on the TPIF Formability for Aluminum Sheet at Room Temperature	3		Lecture Notes in Mechanical Engineering/ ISSN: 978-3-030-69610-8	1	Trang 238–245	2021 Link
106	A Thoroughly Approach: Pulley Kinematic, Actuator Dynamic and Stiffness on Cable Suspended Parallel Robots	2	TGC	Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8	1	pp 624–638	2022 Link
107	Development of Grading System Based on Machine Learning for Dragon Fruit	2	TGC	Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8	1	pp 230–243	2022 Link
108	Human-Robot Interaction System Using Vietnamese	4	TGC	Lecture Notes in Mechanical Engineering		pp 385–398	2022 Link

				ISSN: 978-981-19-1968-8				
109	An Efficient Pantograph Dynamic Mechanism for Massage Robot Arm Acting Therapy on Human Back	2	TGC	Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8			pp 678–686	2022 Link
110	Using Artificial Neural Network to Grade Internal Quality of Coconuts Based on Density	3	TGC	Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8			pp 413–423	2022 Link
111	Pineapple Eyes Removal System in Peeling Processing Based on Image Processing	2	TGC	Lecture Notes on Data Engineering and Communications Technologies			vol 126	2022 Link
112	Determining Trajectories for Hair Wash and Head Massage Robot Based on Artificial Neural Network	2	TGC	Lecture Notes on Data Engineering and Communications Technologies			vol 126	2022 Link
113	Prediction of Lung Tumor's Motion Using LSTM Model	3	TGC	Lecture Notes in Networks and Systems			pp 604–612	2022 Link
114	Determination of Landmarks on Vietnamese Human Face Using Convolutional Neural Network	2	TGC	Lecture Notes in Networks and Systems			vol 567	2022 Link
Hội nghị Quốc tế								
115	Controlling of 5 DOF Manipulator Based on Tele-operation	2	TGC	2013 8th International Conference on Computing Convergence Technology (ICCCT)			Từ trang 205 đến trang 207	2013

116	Fractional-order PI controllers design based on IMC scheme for enhanced performance of dead-time processes	7		2013 13th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2013)/ Print ISSN: 2093-7121	5	Từ trang 1407 đến trang 1470	2013 Link
117	Position Prediction Delta Parallel Robot Using Anfis	3	TGC	2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		199-208	2014
118	Applications of Numerical Analysis for Designing the Multifunction Wheelchair	3	TGC	2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		209-216	2014
119	An Overview of Research and Proposed an Experiment Model of Regenerative Braking System Applied to Conventional Vehicles	3		2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		286-291	2014
120	A High Boosted Inverter Based on Switched-Inductor Structure for Photovoltaic Applications	6		2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		228-233	2014
121	Design and development of the sorting system based on robot	2	TGC	15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)	17	Trang 1639-1644	2015 Link
122	Solving inverse kinematics of delta robot using ANFIS	4	TGC	15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)	16	Trang 790-795	2015 Link

123	Predictive Controller for Mobile Robot Based on Fuzzy Logic	2	TGC	3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		5	Trang 141-144	2016 Link
124	Kinematic Analysis and Development of Five-Axis Milling Machine Based on Parallel Mechanisms	3	TGC	3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		5	Trang 145-154	2016 Link
125	Research and Applying Computer Vision for Controlling the School of Fish Robots Using Swarm Model	3	TGC	3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		2	Trang 212-216	2016 Link
126	Design and Development of the Vision Sorting System	3	TGC	3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		20	Trang 217-223	2016 Link
127	Design strategies to improve self-feeding device- FeedBot for Parkinson patients	3	TGC	2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		9	Trang 1-6	2017 Link
128	Using ANFIS to predict picking position of the fruits sorting system	2	TGC	2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		7	Trang 297-304	2017 Link
129	A study of Aloe vera peeling and dicing system	2	TGC	2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		1	Trang 44-47	2017 Link
130	Design and development of service robot based human-robot interaction (HRI)	5	TGC	2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		14	Trang 293-296	2017 Link

131	Research on using PID algorithm to control simulation model of regenerative braking system based on driving cycles	3		2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		2	Trang 375-380	Link
132	Designing self-feeding system for increasing independence of elders and Parkinson people	3	TGC	17th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)		8	Trang 691-695	2017 Link
133	A Study of Predicting Human Points and Massage Therapy Lines Using Image Processing	4	TGC	2018 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		2	Trang 1-3	2018 Link
134	Conceptual Design of Massage Robot Using in Healthcare Therapy	4	TGC	2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)		4	Trang 63-67	2018 Link
135	Design and Development of “Pho” Vending Machine	3	TGC	2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)			Trang 365-369	2018 Link
136	Research on Braking Force Distribution in Regenerative Braking System Apply to Conventional Vehicle	3		2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)			Trang 48-52	2018 Link
137	Study of Design and Manufacture for One-Line Rice Color Sorting Machine	5	TGC	2018 Machining, Materials and Mechanical Technologies (IC3MT)			Tập 3, Số SII Trang 311-314	2018 Link
138	Detection and Classification Defects on Exported Banana Leaves by Computer Vision	3	TGC	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		6	Trang 609-613	2019 Link

139	Applying Sliding Mode Control to Massage Robot Apply for Healthcare Therapy	3	TGC	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		1	Trang 605-608	2019 Link
140	Design of Cable Measuring System of a Robot Spraying Pesticides in Agricultural Farm	2	TGC	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		3	Trang 577-580	2019 Link
141	Remote Healthcare for the Elderly, Patients by Tele-presence Robot	3	TGC	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		15	Trang 506-510	2019 Link
142	Mango Classification System Uses Image Processing Technology and Artificial Intelligence	3	TGC	2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE)		7	Trang 45-52	2019 Link
143	Mango Classification System Based on Machine Vision and Artificial Intelligence	4	TGC	2019 IEEE 7th International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA)/ISBN: 978-1-7281-3787-2		14	Trang 475-482	2019 Link
144	Mango Sorting Mechanical System Combines Image Processing	3	TGC	IEEE 7th International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA)		7	Trang 333-341	2019 Link
145	The Impact of AI on the Design of Reception Robot: A Case Study	2	TGC	7th International Conference on Artificial Intelligence and Applications (AIAP)			Trang 19-27	2020 Link
146	Study on the formability by TPIF technology for aluminium sheet at room temperature	4		E3S Web of Conferences 207		2		2020 Link

147	Implementation of Rehabilitation Platform based on Augmented Reality Technology	4	TGC	21st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)		1	Trang 1926-1931	2021 Link
148	Mechanical Design of Robot Head with Human-like Emotions	4	TGC	21st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)			Trang 1720-1725	2021 Link
149	Using Machine Learning to Predict Heat Affected Zone in Steel Induction Heating	2	TGC	International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)			Trang 26-31	2022 Link
150	Implementation of the Racing Game with the Virtual Reality and Cable Suspended Parallel Robot (CSPR)	3	TGC	International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)			Trang 288-291	2022 Link
151	Development of Self-Training Algorithm for Predicting Mango Maturity	2	TGC	International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS)			Trang 1559-1564	2022 Link
Tạp chí trong nước								
152	Thiết Kế Chế Tạo Máy Bán Bảo Tự Động	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam, số. 1+2/ISSN: 0866 - 7056			Trang 60-65	2014
153	Hệ Thống Giám Sát Xe Buýt Ứng Dụng Công Nghệ GPS và Công Nghệ GPRS	3	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam, số. 12./ ISSN: 0866 - 7056			Trang 48 -54	2014
154	Thiết kế và Chế tạo máy làm chạp tôm lõi mía	5	TGC	Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật ISSN: 2615-9740			Số 39, Trang 50 - 55	2016 Link
155	Quy Trình Lắp Đặt Hệ Dầm Công Xôn trên Giàn Khoan Tự Nâng	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056			Trang 54-62	2016

156	Analysis of the Deformation in Induction Triangle Heating Using Laminated Plate Theory	2	TGC	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740			Trang 59-69	2016 Link
157	Motion Prediction of Lung Tumor Using Predicted Error-Based Normalized Least Mean Square Algorithm	2	TGC	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740			Trang 58-66	2016 Link
158	Nghiên Cứu Đặc Tính Mô Cấu Phục Vụ Quá Trình Định Hình Nhiệt trong Sản Xuất Chén Đĩa	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056			Số 8, Trang 51-56	2018
159	Vietnamese Natural Language Processing for Interaction between Human and Robot	4	TGC	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740		1	Số 52, Trang 48-55	2019 Link
160	Design a Dynamic Sliding Mode Controller for a Ball-beam System	3	TGC	Journal of Technical Education Science, ISSN: 2615-9740			Số 52, Trang 64-69	2019 Link
161	Thiết kế và Chế Tạo Máy Tách Vỏ Lá Lô Hội Tự Động	2	TGC	Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056			Số 12 Trang 122-127	2019
162	Thiết kế hệ thống phục hồi chức năng chi dựa trên thực tế tăng cường	3	TGC	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056			Số 8	2020
163	Anthropometric Identification System Using Convolution Neural Network Based on Region Proposal Network	5		Tạp Chí Y học Việt Nam		1	Tập 506, Số 1&2, Trang 145-151	2021 Link
Hội nghị trong nước								
164	Thiết Kế và Chế Tạo Xe Lăn Đa Chức Năng	3	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 3 (VCME-2013)				2013

165	Nghiên Cứu Thiết Kế Chế Tạo Robot Tiếp Tân	3	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 217-224	2015
166	Hệ Thống Mô Phỏng Chuyển Động trong Môi Trường Thực Tế Ảo	2	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 207-216	2015
167	Thiết Kế Chế Tạo Robot Tạo Hình Đa Chiều	3	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 188-197	2015
168	Tiên Đoán Chuyển Động Khối U Phổi Dựa trên Giải Thuật NLMS	2	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 39-48	2015
169	Mô Hình Động Học Lái và Phương Pháp Điều Khiển Kết Hợp trên Xe Tự Hành	2	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 30-38	2015
170	Thiết Kế Robot Phục Vụ cho Việc Cắt Cỏ Nền	2	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 13-22	2015
171	Hoạch Định Quỹ Đạo Đi Bộ cho Robot Hai Chân	3	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 3-12	2015
172	Một Nghiên Cứu Thực Nghiệm Bộ Thu Hồi Năng Lượng Tái Tạo Khi Phanh Áp Dụng cho Xe Ô Tô có Kiểu Hệ Thống Truyền Lực Truyền Thống	4		Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 341-348	2015
173	Nghiên Cứu Thiết Kế và Mô Phỏng Động Lực Học Bộ Thu Hồi Năng Lượng Từ Hệ Thống Phanh trên Ô Tô	4		Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4			Trang 332-340	2015
174	Ứng Dụng Bộ Điều Khiển Mờ Fuzzy Logic trong Hệ Thống DCS Blueline cho Điều Khiển Cánh Hướng Gió Turbine Khí	3	TGC	Hội Nghị Toàn Quốc lần thứ 8 về Cơ Điện Tử (VCM-2016)			Trang 758-763	2016

175	Application of Dielectric Electro Active Polymer Material in Ocean Wave Energy Converter Systems	2		Hội Nghị Toàn Quốc lần thứ 8 về Cơ Điện Tử (VCM-2016)			Trang 545-550	2016
176	Smartphone: Potential Computer for Robot Entertainment	2	TGC	3rd Young Scientist Conference HoChiMinh University of Information Technology				2014 Link
177	Máy tách vỏ lá nha đam tự động	3	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 5			Trang 1017-1025	2018
178	Hệ thống phân loại lô hội bằng camera	2	TGC	Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 5			Trang 1203-1210	2018

- 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: [44-49] , [51-91].

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*): Không có

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

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): Không có

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:

T T	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	Robot và Trí tuệ nhân tạo	Tham gia	3980/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 07/11/2023	Trường Đại học Kinh tế TP.HCM	93/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 11/01/2023	Trình độ Đại học
2	Công nghệ Logistics	Tham gia	4072/QĐ-ĐHKT-ĐBCL	Trường Đại học Kinh tế TP.HCM	513/QĐ-ĐHKT-ĐBCL	Trình độ Đại học

			PTCT, ngày 07/11/2022		PTCT, ngày 28/02/2023	
3	Kỹ thuật Cơ khí	Tham gia	2280/QĐ-ĐHSPKT	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM		Trình độ Tiến sĩ
4	Kỹ thuật Cơ điện tử	Chủ trì		Bộ Giáo dục và Đào tạo	990/QĐ-BGDĐT, ngày ngày 21/03/2014	Trình độ thạc sĩ
5	Robot và Trí tuệ nhân tạo	Chủ trì	705/QĐ-ĐHSPKT, ngày 16/04/2019	Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM	1263/QĐ=ĐHSPKT, ngày 05/07/2019	Trình độ Đại học

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

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

- Giờ giảng dạy

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

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

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

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

Đề xuất CTKH để thay thế tiêu chuẩn hướng dẫn 01 NCS được cấp bằng TS bị thiếu: [58], [81], [86].

+ 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 26 tháng 06 năm 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Nguyễn Trường Thịnh