

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

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

Mã hồ sơ:.....



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

Đối tượng đăng ký: Giảng viên ; Giảng viên thỉnh giảng

Ngành: Tự động hoá; Chuyên ngành: Kỹ thuật và khoa học điều khiển

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Mai Thăng Long

2. Ngày tháng năm sinh: 15/09/1981; 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 Bình Phục, Huyện Thăng Bình, Tỉnh Quảng Nam

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): 350/118/6 Nguyễn Văn Lượng, Phường 16, Quận Gò Vấp, Thành phố Hồ Chí Minh

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Khoa Công nghệ Điện tử, Tòa nhà X, Phòng X7.01, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh, số 12 Nguyễn Văn Bảo, Phường 4, Quận Gò Vấp, Thành phố Hồ Chí Minh.

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0902698315;

E-mail: maithanglong@iuh.edu.vn

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

Từ 01/2005 đến 12/2006: Sỹ quan dự bị, nhân viên Trạm sửa chữa– Ban kỹ thuật tại Trung đoàn Thông tin 575, Quân khu 5

Từ 10/2009 đến 03/2015: Giảng viên tại Khoa Công nghệ Điện tử, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh.

Từ 03/2015 đến 06/2018: Phó Trưởng Khoa tại Khoa Công nghệ Điện tử, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh.

Từ 06/2018 đến 06/2024: Trưởng Khoa tại Khoa Công nghệ Điện tử, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh.

Chức vụ hiện nay: Trưởng Khoa; Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng Khoa

Cơ quan công tác hiện nay: Khoa Công nghệ Điện tử, Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh.

Địa chỉ cơ quan: 12 Nguyễn Văn Bảo, Phường 4, Quận Gò Vấp, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: 02838940390

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

8. Đã nghỉ hưu từ tháng ... năm ...

Nơi làm việc sau khi nghỉ hưu (nếu có):

Tên cơ sở giáo dục đại học nơi hợp đồng thỉnh giảng 3 năm cuối (tính đến thời điểm hết hạn nộp hồ sơ):

Không có

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 18 tháng 10 năm 2004, số văn bằng: 01840/71KH2/2003, ngành: Điện - Điện tử, chuyên ngành: Điều khiển tự động

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Đại học Quốc gia Thành phố Hồ Chí Minh – Trường Đại học Bách Khoa Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 04 tháng 11 năm 2009, số văn bằng: 00398/64KH2/2008, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Tự động hóa

Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Đại học Quốc gia Thành phố Hồ Chí Minh – Trường Đại học Bách Khoa Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam

- Được cấp bằng TS [5] ngày 24 tháng 06 năm 2014, số văn bằng: 1053222014000154, ngành: Kỹ thuật và khoa học điều khiển, chuyên ngành: Kỹ thuật và khoa học điều khiển

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Trường Đại học Hồ Nam, Trung Quốc

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh PGS ngày ... tháng ... năm ..., ngành: ...

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HDGS cơ sở: Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Phát triển các giải thuật điều khiển thông minh trên cơ sở ứng dụng kết hợp phương pháp điều khiển hiện đại và công nghệ tính toán mềm (Neural-Nơ ron, Fuzzy-Mờ).

- Phát triển các giải thuật điều khiển lai thích nghi thông minh dựa trên cơ chế tự cập nhật thích nghi các tham số điều khiển chính.

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 0 NCS bảo vệ thành công luận án TS;

- Đã hướng dẫn (số lượng) 3 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận án ThS/CK2/BSNT (ứng viên chức danh GS không cần kê khai nội dung này);

- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: 2 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 26 bài báo khoa học, trong đó 17 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;

- Số lượng sách đã xuất bản 1, trong đó 1 thuộc nhà xuất bản có uy tín;

- Số lượng tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục, thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế: 0

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

TT	Tên khen thưởng	Cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2015

2	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2016
3	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2017
4	Bằng khen Bộ công thương	Bộ công thương	2017
5	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2020
6	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2021
7	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2022
8	Bằng khen Bộ công thương	Bộ công thương	2022
9	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	2023
10	Danh hiệu Chiến sĩ thi đua cấp Bộ công thương	Bộ công thương	2023

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

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

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

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

Tôi tự đánh giá bản thân đã đáp ứng đầy đủ các tiêu chuẩn và nhiệm vụ của nhà giáo trong công tác đào tạo, nghiên cứu khoa học và phục vụ cộng đồng. Trong công tác đào tạo, tôi luôn tích cực trong việc tiếp tục học tập, rèn luyện trong việc đổi mới các phương pháp đào tạo, tham gia tích cực vào các hoạt động chuyên môn, các hoạt động xây dựng và phát triển các chương trình đào tạo ở các bậc học Đại học, Thạc sĩ và Tiến sĩ, tham gia hướng dẫn người học trong thực hiện việc học tập và nghiên cứu ở các bậc Đại học, Thạc sĩ và Tiến sĩ, tham gia vào các hoạt động kiểm định chất lượng chương trình đào tạo, tham gia vào việc xây dựng và phát triển các phòng thí nghiệm trọng điểm của đơn vị. Trong hoạt động nghiên cứu khoa học, tôi đã thực hiện và tham gia các đề tài nghiên cứu khoa học cấp cơ sở, tích cực trong việc nghiên cứu công bố các kết quả nghiên cứu trên các tạp quốc tế uy tín, tham gia phản biên cho các công trình nghiên cứu khoa học các cấp và cho các tạp chí uy tín trong nước và quốc tế. Trong công tác phục vụ cộng đồng, tích cực tham gia tổ chức và thực hiện các hoạt động cộng đồng cho của đơn vị trong lĩnh vực đào tạo, nghiên cứu và phong trào.

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: 14 năm 8 tháng

- Khai cụ thể ít nhất 06 năm học, trong đó có 03 năm học cuối liên tục tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ (ứng viên GS chỉ khai 3 năm cuối liên tục sau khi được công nhận PGS):

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn	Số đề án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*)
		Chính	Phụ			ĐH	SĐH	
1	2016-2017					515.5		515.5/515.5/202.5
2	2017-2018					498	90	588/588/202.5
3	2019-2020				1	45	157.5	202.5/222.5/189
03 năm học cuối								
4	2021-2022				2	69	67.5	136.5/176.5/162
5	2022-2023					270	69	339/339/177
6	2023-2024					117	90	207/207/192

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

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

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

3. Ngoại ngữ

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

a) Được đào tạo ở nước ngoài :

- Học ĐH ; Tại nước: ; Từ năm đến năm

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; Tại nước: Trung Quốc năm 2014

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước :

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: số bằng: ; năm cấp:

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài :

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ:

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước):

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ): Chứng chỉ Toeic

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

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/B SNT	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HVC H/CK 2/BSN T	Chính	Phụ			
1	Trần Văn Thiện		X	X		10/2018 đến 04/2019	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	26/06/2019
2	Võ Bá Việt Nghĩa		X	X		10/2018 đến 04/2019	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	26/06/2019
3	Nguyễn Hoàng Hiếu		X	X		07/2020 đến 01/2021	Trường Đại học Công nghiệp Thành phố Hồ Chí Minh	29/04/2021

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

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau đại học trở lên

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phản biên soạn (từ tran g ... đến tran g)	Xác nhận của cơ sở GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Internet kết nối vạn vật	GT	Nhà xuất bản Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM, năm 2024	3	VC	(Chur ong 1, 2 (1- 32))	Quyết định số 11/GXN-ĐHCN, ngày 17/06/2024, Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM

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

Lưu ý:

- Chỉ kê khai các sách được phép xuất bản (Giấy phép XB/Quyết định xuất bản/số xuất bản), nộp lưu chiểu, ISBN (nếu có).
- Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; HD: sách hướng dẫn; phần ứng viên biên soạn cần ghi rõ từ trang.... đến trang..... (ví dụ: 17-56; 145-329).

6. Thực hiện nhiệm vụ khoa học và công nghệ đã nghiệm thu

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm) / Kết quả
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	Chế tạo máy CNC mini phay mạch in tự động ứng dụng trong việc giảng dạy các học phần thiết kế mạch điện tử tại Khoa Công nghệ Điện tử (ĐT)	CN	182.ĐT01 Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM, cấp Cơ sở	19/01/2018 đến 19/06/2019	14/08/2019 theo Quyết định số 1286/QĐ-ĐHCN/Tốt
2	Nghiên cứu thuật toán điều khiển kiểm soát lỗi dựa vào kỹ thuật điều khiển NTSM cho hệ tay máy robot	CN	22/2DT01 Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM, cấp Cơ sở	14/02/2023 đến 18/05/2023	24/05/2023 theo Quyết định số 747/QĐ-ĐHCN/Tốt

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

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

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

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tạp, số, trang	Tháng, năm công bố
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
1	Robust adaptive neural-fuzzy network tracking control for robot manipulator	5	Không	International Journal of Computers Communications & Control/ISSN: 1841-9836	Tạp chí - SCIE IF: 0.784, Q3 (năm công bố); 2.7, Q2 (hiện tại)	30	7, 2, 341-352	06/2012
2	An adaptive iterative learning control for robot manipulator in task space	6	Không	International Journal of Computers Communications & Control/ISSN: 1841-9836	Tạp chí - SCIE IF: 0.784, Q3 (năm công bố); 2.7, Q2 (hiện tại)	29	7, 3, 518 - 529	09/2012
3	Adaptive recurrent	4	Không	2012 World Congress on Engineering and	- ISI IF: indexed	3	1 372 - 379	10/2012

	wavelet fuzzy CMAC tracking control for de-icing robot manipulator			Computer Science, WCECS 2012; San Francisco; United States; 24 October 2012 through 26 October 2012; Code 137503/ISBN: 978-988-19251-6-9 (Lecture Notes in Engineering and Computer Science, ISSN: 2078-0958)	WoS - Scopus			
4	Adaptive force/motion control system based on recurrent fuzzy wavelet CMAC neural networks for condenser cleaning crawler-type mobile manipulator robot	2	Có	IEEE Transactions on Control Systems Technology/ISSN: 1063-6536	Tạp chí - SCIE IF: 4.575, Q1 (năm công bố); 4.8, Q1 (hiện tại)	51	22, 5, 1973 - 1982	01/2014
5	Adaptive Position Tracking System and Force Control Strategy for Mobile Robot Manipulators Using Fuzzy Wavelet Neural Networks	2	Có	Journal of Intelligent & Robotic Systems/ISSN: 0921-0296	Tạp chí - SCIE IF: 2.402, Q1 (năm công bố); 3.3, Q1 (hiện tại)	16	79 175 - 195	01/2014
6	Adaptive-WFCNNs-backstepping force/motion control system for mobile-manipulator robot	2	Có	Kybernetes/ISSN: 0368-492X	Tạp chí - SCIE IF: 0.573, Q3 (năm công bố); 2.5, Q1 (hiện tại)		43, 2, 281 - 306	02/2014
7	Adaptive position tracking control system based on	2	Có	Journal of Systems and Control Engineering/ISSN: 0959-6518	Tạp chí - SCIE IF: 1.398, Q2 (năm công	8	228, 7, 500 - 520	03/2014

	recurrent fuzzy wavelet neural networks for robot manipulators				<i>bổ</i> ; 1.6, Q2 (hiện tại)			
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
8	Adaptive motion/force control strategy for non-holonomic mobile manipulator robot using recurrent fuzzy wavelet neural networks	3	Có	Engineering Applications of Artificial Intelligence/ISSN: 0952-1976	Tạp chí - SCIE IF: 3.664, Q1 (năm công bố); 8.0, Q1 (hiện tại)	51	34 137 - 153	09/2014
9	Adaptive-backstepping force/motion control for mobile-manipulator robot based on fuzzy CMAC neural networks	2	Có	Control Theory and Technology/ISSN: 2095-6983	Tạp chí - Scopus IF: Q2 (năm công bố); 1.4, Q2 (hiện tại), indexed ESCI	17	12 368-382	01/2015
10	Adaptive tracking control for robot manipulators using fuzzy wavelet neural networks	3	Có	International Journal of Robotics and Automation/ISSN: 0826-8185	Tạp chí - SCIE IF: 0.506, Q3 (năm công bố); 0.9, Q3 (hiện tại)	9	30, 1, 26 - 39	09/2015
11	Adaptive-backstepping position control based on recurrent-fwnns for mobile manipulator robot	2	Có	Proceedings of the 2016 International conference on Advanced technology & sustainable development (ICATSD2016)/ISBN 978-604-920-040-3			555-568	06/2016

12	Bio-based supervisory control of a lower exoskeleton for stance phase	3	Không	Proceedings of the 2016 International conference on Advanced technology & sustainable development (ICATSD2016)/ISBN 978-604-920-040-3			711-722	06/2016
13	Adaptive-backstepping position control based on recurrent-fwnns for mobile manipulator robot	2	Có	Vietnam Journal of Science and Technology/ISSN: 2525-2518, 0866-708X(Số đặc biệt, tuyển chọn từ Hội nghị (ICATSD2016), ISBN 978-604-920-040-3, bài [11])			54, 3A, 22 – 38	08/2016
14	Bio-based supervisory control of a lower exoskeleton for stance phase	3	Không	Vietnam Journal of Science and Technology, ISSN: 2525-2518, 0866-708X (Số đặc biệt, tuyển chọn từ Hội nghị (ICATSD2016)/ISBN 978-604-920-040-3, bài [12])			54, 3A, 115 – 128	08/2016
15	An Adaptive Proportional-Derivative Control Method for Robot Manipulator	5	Có	Journal of Science and Technology - Industrial University of HCMC/ISSN: 2525-2267			52B, 4, 34 - 43	04/2021
16	Hybrid adaptive tracking control method for mobile manipulator robot based on Proportional–Integral–Derivative technique	1	Có	Journal of Mechanical Engineering Science/ISSN: 0954-4062	Tạp chí - SCIE IF: 2.0, Q2	4	235, 22, 6463 - 6480	11/2021
17	Adaptive neural sliding mode control for two wheel self balancing robot	4	Có	International Journal of Dynamics and Control/ISSN: 2195-268X	Tạp chí - Scopus IF: Q2, indexed ESCI	12	10, 3, 771–784	06/2022

18	Sensorless sliding mode control method for a three-phase induction motor	2	Có	Electrical Engineering/ISSN: 0948-7921	Tạp chí - SCIE IF: 1.8, Q2	2	104 3685–3695	10/2022
19	Adaptive nonsingular terminal sliding mode control for manipulator robot	6	Có	The 2nd International Conference on Advanced Technology & Sustainable Development (ICATSD 2022)/ISBN 978-604-920-163-9			18-25	11/2022
20	Biomechanics-based development of an upper limb rehabilitation robot	6	Không	The 2nd International Conference on Advanced Technology & Sustainable Development (ICATSD 2022)/ISBN 978-604-920-163-9			26-34	06/2024
21	Adaptive fast nonsingular terminal sliding mode control for manipulator robot	6	Có	Journal of Computer Science and Cybernetics/ISSN: 1813-9663	- ACI		39, 1, 51 – 60	04/2023
22	An adaptive robust backstepping improved control scheme for mobile manipulators robot	2	Có	ISA Transactions/ISSN: 0019-0578	Tạp chí - SCIE IF: 7.3, Q1	9	137 446-456	06/2023
23	An improved control method for cascaded multilevel inverters based on sliding mode control technique	2	Có	Electrical Engineering/ISSN: 0948-7921	Tạp chí - SCIE IF: 1.8	2	105 3293–3306	10/2023
24	Adaptive Robust Self-tuning PID Fault-Tolerant	3	Có	International Journal of Dynamics and Control/ISSN: 2195-268X	Tạp chí - Scopus IF: Q2, indexed ESCI	1	12, 2, 477–485	02/2024

	Control for Robot Manipulators							
25	Adaptive fault control for robot manipulators based on nonsingular terminal sliding mode control technique	3	Có	Journal of Mechanical Engineering Science/ISSN: 0954-4062	Tạp chí - SCIE IF: 2.0, Q2	238, 6, 2215–2227	03/2024	
26	Sliding mode control method for three-phase induction motor with magnetic saturation	2	Có	International Journal of Dynamics and Control/ISSN: 2195-268X	Tạp chí - Scopus IF: Q2, indexed ESCI	12, 5, 1522–1532	05/2024	

- 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: 11 ([8] [9] [10] [16] [17] [18] [22] [23] [24] [25] [26])

7.1.b. Bài báo khoa học, báo cáo khoa học đã công bố (*Dành cho các chuyên ngành thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự được quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg*)

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỹ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
Không có							

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học uy tín của ngành mà UV là tác giả chính sau PGS/TS: 0

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

TT	Tên bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích	Tên cơ quan cấp	Ngày tháng năm cấp	Tác giả chính/đồng tác giả	Số tác giả
Không có					

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau PGS/TS:

7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế (đối với ngành Văn hóa, nghệ thuật, thể dục thể thao)

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

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

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

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	Tổ soạn thảo chương trình đào tạo bậc đại học ngành Công nghệ kỹ thuật máy tính hệ CLC	Chủ trì	200/QĐ-ĐHCN ngày 05/02/2021	Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM	592/QĐ-ĐHCN ngày 27/04/2021	Tổ trưởng
2	Tổ cập nhật chương trình đào tạo bậc thạc sĩ ngành Kỹ thuật điện tử	Chủ trì	2476/QĐĐHCN ngày 07/11/2018	Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM	1067/QĐĐHCN ngày 03/06/2019	Tổ trưởng
3	Tổ xây dựng đề án mở ngành và soạn thảo chương trình đào tạo bậc tiến sĩ ngành Kỹ thuật điện tử	Chủ trì	975/QĐ-ĐHCN ngày 12/08/2020	Bộ giáo dục và Đào tạo	222/QĐ-ĐHCN ngày 16/02/2022	Tổ trưởng
4	Tổ soạn thảo chương trình đào tạo bậc đại học ngành IoT và Trí tuệ nhân tạo ứng dụng	Chủ trì	1623/QĐĐHCN ngày 09/09/2019	Trường Đại học Công nghiệp Tp. HCM	1025/QĐ-ĐHCN ngày 26/08/2020	Tổ trưởng

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

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

- Giờ giảng dạy

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

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

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

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

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

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

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

c) Nghiên cứu khoa học

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

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

- Đã chủ trì không đủ 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS)

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

- Không đủ số CTKH là tác giả chính sau khi được bổ nhiệm PGS hoặc được cấp bằng TS:

+ Đối với ứng viên chức danh GS, đã công bố được: 03 CTKH ; 04 CTKH

Đề xuất sách CKUT/chương sách của NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc UV không đủ 05 CTKH là tác giả chính theo quy định:

+ Đối với ứng viên chức danh PGS, đã công bố được: 02 CTKH

Đề xuất sách CKUT/chương sách NXB có uy tín trên thế giới là tác giả chính thay thế cho việc UV không đủ 03 CTKH là tác giả chính theo quy định:

Chú ý: Đối với các chuyên ngành bí mật nhà nước thuộc ngành KH An ninh và KH Quân sự, các tiêu chuẩn không đủ về hướng dẫn, đề tài khoa học và công trình khoa học sẽ được bù bằng điểm từ các bài báo khoa học theo quy định tại Quyết định số 25/2020/QĐ-TTg.

d) Biên soạn sách phục vụ đào tạo (đối với ứng viên GS)

- Không đủ điểm biên soạn sách phục vụ đào tạo:

- Không đủ điểm biên soạn giáo trình và sách chuyên khảo:

C. CAM ĐOAN CỦA NGƯỜI ĐĂNG KÝ XÉT CÔNG NHẬN ĐẠT TIÊU CHUẨN CHỨC DANH:

Tôi cam đoan những điều khai trên là đúng, nếu sai tôi xin chịu trách nhiệm trước pháp luật.

Thành phố Hồ Chí Minh, ngày 29 tháng 06 năm 2024

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)