

**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: Điều khiển tự động.

**A. THÔNG TIN CÁ NHÂN**

1. Họ và tên người đăng ký: Trần Đức Chuyên

2. Ngày tháng năm sinh: 30/12/1977; 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 Đại Thắng; Huyện Vụ Bản; Tỉnh Nam Định

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố, phường, quận, thành phố hoặc xã, huyện, tỉnh): Xóm 9 - Xã Liên Bảo - Huyện Vụ Bản - Tỉnh Nam Định

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Số nhà 71Đ; Tổ 03; Bắc Ô 17; Phường Hạ Long; Thành phố Nam Định; Tỉnh Nam Định.

Điện thoại nhà riêng: ...; Điện thoại di động: 0915311662;

E-mail: tdchuyen@uneti.edu.vn

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

Từ 01/2003 đến 06/2011: Giảng dạy, Giảng dạy Khoa Điện - Điện tử, Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp; Bộ Công Thương. tại Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp; Bộ Công Thương.

Từ 06/2011 đến 12/2023: Phó Trưởng Bộ môn Điện Công Nghiệp; Khoa Điện, Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp. tại Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp; Bộ Công Thương.

Từ 12/2023 đến 06/2024: Phó Trưởng Bộ môn, phụ trách bộ môn Điện công nghiệp và dân dụng; Chủ tịch Hội đồng Khoa học và đào tạo Khoa Điện-Tự động hóa; Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp. tại Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp; Bộ Công Thương.

Chức vụ hiện nay: Phó Trưởng Bộ môn, phụ trách bộ môn Điện công nghiệp và dân dụng; Chủ tịch Hội đồng Khoa học và đào tạo Khoa Điện-Tự động hóa; Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp.; Chức vụ cao nhất đã qua: Phó Trưởng Bộ môn Điện công nghiệp Khoa Điện; Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp.

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp; Bộ Công Thương.

Địa chỉ cơ quan: Số 353 Trần Hưng Đạo, Thành Phố Nam Định, Tỉnh Nam Định. Số 456 Minh Khai, Quận Hai Bà Trưng, TP. Hà Nội.

Điện thoại cơ quan: 0228.3848706.

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

8. Đã nghỉ hưu từ tháng ... năm ...

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

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

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH [3] ngày 24 tháng 04 năm 2004, số văn bằng: B0269805, ngành: Điện Khí Hóa và Cung cấp điện, chuyên ngành: Không ghi

Nơi cấp bằng ĐH [3] (trường, nước): Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Thành phố Hồ Chí Minh, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS [4] ngày 20 tháng 08 năm 2009, số văn bằng: 2236, ngành: Tự động hóa, chuyên ngành: Không ghi

Nơi cấp bằng ThS [4] (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự; Việt Nam.

- Được cấp bằng TS [5] ngày 10 tháng 08 năm 2016, số văn bằng: 127, ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa, chuyên ngành: Không ghi

Nơi cấp bằng TS [5] (trường, nước): Học viện Kỹ thuật Quân sự; Việt Nam.

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: Đại học Thái Nguyên

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:

- Nghiên cứu phát triển phương pháp điều khiển thích nghi và trí tuệ nhân tạo để nâng cao chất lượng điều khiển hệ thống Điện cơ với các đối tượng có cấu trúc phức tạp.

- Nghiên cứu ứng dụng và phát triển các công cụ để mô hình hoá - mô phỏng và ứng dụng mô hình hoá - mô phỏng trong các hệ thống Điều khiển chuyển động.

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) 5 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: 1 cấp Bộ; 4 cấp Cơ sở;

- Đã công bố (số lượng) 48 bài báo khoa học, trong đó 15 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 3, trong đó 3 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	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	QĐ số 555/ QĐ-ĐHKTKTCN ngày 09/07/2019 của Hiệu trưởng trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp.	2019
2	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Quyết định số 319/QĐ-ĐHKTKTCN, ngày 21/7/2021 của Hiệu trưởng trường Đại học	2021

		Kinh tế - Kỹ thuật công nghiệp.	
3	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Quyết định số 520/QĐ-ĐHKTKTCN, ngày 20/7/2022 của Hiệu trưởng trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật công nghiệp.	2022
4	Chiến sỹ thi đua cấp cơ sở	Quyết định số 646/QĐ-ĐHKTKTCN, ngày 25/07/2023 của Hiệu trưởng trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật công nghiệp.	2023
5	Khen thưởng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm 2021.	Quyết định số 02 /QĐ-ĐUĐHKTKTCN, ngày 11/ 01/2022 của Bí thư Đảng ủy Nhà trường.	2021
6	Bằng Khen và Giấy chứng nhận Giải ba Hội thi sáng tạo kỹ thuật tỉnh Nam Định	Quyết định số 33/QĐ-BTC, ngày 22/12/2021 của Chủ tịch Hội liên hiệp các Hội KH và KT tỉnh Nam Định.	2021
7	Khen thưởng Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ năm 2022.	Quyết định số 226 /QĐ-ĐU ĐHKTKTCN, ngày 23/ 12/2022 của Bí thư Đảng ủy Nhà trường.	2022
8	Bằng Khen của Ban chấp hành Công Đoàn Công Thương Việt Nam đã có thành tích xuất sắc trong phong trào văn hóa thể thao năm học 2021-2022.	Quyết định số 216/QĐ-CDCT, ngày 11/ 10/2022 của Chủ tịch Công Đoàn Công Thương Việt Nam.	2022
9	Bằng Khen và Giấy chứng nhận Giải ba Hội thi sáng tạo kỹ thuật tỉnh Nam Định	Quyết định số 22/QĐ-BTC, ngày 15/12/2023 của Chủ tịch Hội liên hiệp các Hội KH và KT tỉnh Nam Định.	2023
10	Bằng Khen của Bộ trưởng Bộ Công Thương về phong trào thi đua dạy tốt học tốt năm học 2021-2022	Quyết định số 2325 /QĐ-BCT, ngày 06/ 09/2023 của Bộ trưởng 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:

- Trong suốt thời gian làm cán bộ giảng dạy tại Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp /Bộ Công Thương; tôi luôn phấn đấu, rèn luyện để thực hiện đúng, đầy đủ các nhiệm vụ của của nhà giáo, cụ thể như sau:

+ Luôn giảng dạy, giáo dục theo mục tiêu, nguyên lý giáo dục của Nhà Trường, của Bộ giáo dục và Đào tạo, thực hiện đầy đủ và có chất lượng chương trình giáo dục đại học của các ngành Công nghệ Kỹ thuật điện, điện tử; Công nghệ Kỹ thuật điều khiển -Tự động hoá; Công nghệ Kỹ thuật cơ điện tử.

+ Luôn gương mẫu thực hiện nghĩa vụ công dân, điều lệ Nhà trường, quy tắc ứng xử của nhà giáo; giảng viên; viên chức trong Nhà trường.

+ Luôn giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự của nhà giáo; tôn trọng, đối xử công bằng với người học; bảo vệ các quyền, lợi ích chính đáng của người học.

+ Luôn tích cực không ngừng học tập, rèn luyện để nâng cao phẩm chất đạo đức, trình độ chính trị, chuyên môn lý thuyết và thực hành, nghiệp vụ, đổi mới phương pháp giảng dạy, nêu gương tốt cho người học.

- Tôi tự nhận thấy mình có đầy đủ các tiêu chuẩn của một giảng viên đại học, cụ thể là:

+ Về phẩm chất, đạo đức và tư tưởng: Luôn giữ gìn và phát huy tư cách, phẩm chất đạo đức cách mạng và tính tiên phong gương mẫu của người Đảng viên. Luôn có lập trường tư tưởng chính trị vững vàng, kiên định theo chủ nghĩa Mác - Lênin, tư tưởng Hồ Chí Minh, trung thành tuyệt đối với Đảng, với Tổ Quốc và Nhân dân. Luôn giữ chuẩn mực đạo đức người giảng viên. Có lối sống lành mạnh, giản dị, trung thực, có tinh thần trách nhiệm cao trong mọi công việc, phối hợp đoàn kết giúp đỡ đồng nghiệp cùng hoàn thành nhiệm vụ.

+ Về năng lực chuyên môn: có đủ năng lực chuyên môn theo quy định để tham gia đào tạo đại học và sau đại học (cả về lý thuyết và thực hành); có khả năng thực hiện các công trình công bố quốc tế; khiêm tốn học hỏi từ đồng nghiệp, sách vở, phần mềm, mạng Internet để đáp ứng được với sự thay đổi của khoa học công nghệ hiện nay.

Ngoài ra tôi tham gia tích cực vào công tác quản lý, đặc biệt là quản lý hoạt động chuyên môn tại Bộ môn; Khoa Điện-Tự động hóa; Nhà trường và luôn luôn hoàn thành tốt các nhiệm vụ được giao.

+) Về giảng dạy: Tôi luôn tích cực tham gia và hoàn thành các lớp bồi dưỡng về nghiệp vụ sư phạm và phương pháp dạy học mới. Tôi luôn tự cập nhật bài giảng, trau dồi kiến thức chuyên môn và kỹ năng sư phạm để có những bài giảng với nội dung kỹ thuật sâu nhất, có ý nghĩa thực tế ứng dụng và tạo ra môi trường dạy học tương tác, gợi mở để phát triển tư duy cho sinh viên. Tôi luôn chấp hành nghiêm chỉnh sự phân công giảng dạy của Bộ môn, của Khoa; thực hiện giảng dạy theo đúng đề cương và luôn giảng dạy vượt định mức giờ giảng/năm.

+) Về nghiên cứu khoa học: Tôi luôn ý thức được rằng, trong môi trường đại học, việc nghiên cứu khoa học luôn luôn phải song hành với giảng dạy và đào tạo nhằm mục đích củng cố và nâng cao kiến thức chuyên môn, hướng tới hội nhập quốc tế về trình độ khoa học và công nghệ. Do vậy, tôi không ngừng phấn đấu học tập và tự cập nhật kiến thức chuyên môn và luôn luôn chủ động trong các hoạt động nghiên cứu của mình. Tôi chủ nhiệm, tham gia các đề tài nghiên cứu khoa học ở các cấp và công bố kết quả nghiên cứu khoa học trong các hội nghị, tạp chí trong nước và quốc tế.

Bản thân tôi tự nhận thấy mình đáp ứng đầy đủ các tiêu chuẩn và trách nhiệm của nhà giáo.

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: 21 năm 0 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	SDH	
1	2018-2019				3	615		615/966.8/270
2	2019-2020				4	630		630/981/270

3	2020-2021			2	4	495		495/764.8/270
03 năm học cuối								
4	2021-2022				6	390	30	390/600.4/270
5	2022-2023			3	4	375	60	375/575.6/270
6	2023-2024				4	390	60	390/586.8/270

(\* ) - 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: năm

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước :

- Trường ĐH cấp bằng tốt nghiệp ĐH ngoại ngữ: Viện Đại học mở Hà Nội số bằng: 093473; năm cấp: 2013.

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài :

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ:

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

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

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

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

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/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	Hoàng Thị Vân Oanh		X		X	01/2020 đến 10/2021	Đại Học Kỹ thuật Công nghiệp/ Đại Học Thái Nguyên	08/10/2021
2	Lý Thị Thanh Hà		X		X	01/2020 đến 10/2021	Đại Học Kỹ thuật Công nghiệp/ Đại Học Thái Nguyên	08/10/2021

3	Nguyễn Văn Sơn		X		X	03/2023 đến 07/2023	Đại Học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp	27/03/2024
4	Mai Văn Tào		X	X		03/2023 đến 07/2023	Đại Học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp	05/06/ 2024
5	Nguyễn Hoài Nam		X	X		03/2023 đến 07/2023	Đại Học Kinh tế - Kỹ thuật Công Nghiệp	05/06/2024

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

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

TT	Tên sách	Loại sách (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Phần biên soạn (từ trang ... đến trang)	Xác nhận của cơ sở GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ							
1	Truyền Động Điện	TK	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật., năm 2016	1	CB	(Cả cuốn)	Giấy xác nhận sử dụng sách của Hiệu trưởng trường Đại Học Kinh tế- Kỹ thuật Công Nghiệp
2	Điện Tử Công Suất và Ứng Dụng	TK	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật., năm 2017	2	CB	(Chương 1 tr. 15-62; Chương 3 tr. 116-184; Chương 4 tr. 187-206; Chương 5 tr. 208-	Giấy xác nhận sử dụng sách của Hiệu trưởng trường Đại Học Kinh tế- Kỹ thuật Công Nghiệp

						234; Chur ong 6 tr. 238- 265; Chur ong 7 tr. 268- 290; Chur ong 8 tr 295- 319.)	
3	Điều khiển thích nghi hệ thống truyền động điện	TK	Nhà xuất bản Khoa học và Kỹ thuật., năm 2022	5	VC	(Chur ong 1 tr. 8-63; Chur ong 4 tr. 193- 245; Chur ong 6 tr 352- 369.)	Giấy xác nhận sử dụng sách của Hiệu trưởng trường Đại Học Kinh tế- Kỹ thuật Công Nghiệp

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

**Lưu ý:**

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

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

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/T K	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm) / Kết quả
Trước khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
1	ĐT: Nghiên cứu thực nghiệm hệ thống truyền động PLC - Biến tần điều khiển động	CN	Số 765/QĐ-ĐHKTKTCN Ngày	01/06/2012 đến	12-06-2013/Đạt

	ơ xoay chiều.		16/11/2012 Cấp cơ sở, cấp Cơ sở	30/04/2013	
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ					
2	ĐT: Nghiên cứu nâng cao chất lượng điều khiển chính xác cho Robot hàn tự động có kể đến yếu tố phi tuyến bất định ứng dụng trong sản xuất công nghiệp.	CN	Số 1097/QĐ-BCT 30/03/2021 Cấp Bộ Công Thương, cấp Bộ	01/04/2021 đến 30/06/2022	17-06-2022/ Đạt
3	ĐT: Một giải pháp nghiên cứu nâng cao chất lượng điều khiển tốc độ động cơ xoay chiều cho hệ thống tự động hóa xưởng sản xuất thuốc.	CN	Số 812/QĐ-ĐHKTKTCN, Ngày 07/11/2018 Cấp cơ sở, cấp Cơ sở	01/06/2018 đến 30/04/2019	14-06-2019/ Đạt
4	ĐT: Nghiên cứu hệ thống điều khiển bám điện cơ tốc độ chậm có tính đến yếu tố phi tuyến bất định và bộ quan sát trạng thái.	CN	Số 526/QĐ-ĐHKTKTCN Ngày 14/10/2020 Cấp cơ sở, cấp Cơ sở	01/06/2020 đến 30/04/2021	23-06-2021/ Tốt
5	ĐT: Thiết kế bộ điều khiển thông minh kết hợp luật học tăng cường điều khiển tối ưu công suất tuabin gió khi tốc độ đầu vào thay đổi.	CN	Số 480/QĐ-ĐHKTKTCN Ngày 05/10/2021 Cấp cơ sở, cấp Cơ sở	01/06/2021 đến 30/04/2022	13-06-2022/ 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	Tổng hợp bộ điều khiển cho hệ con lắc trên cơ sở phương pháp điều khiển trượt	3	Không	Tạp chí Khoa học và kỹ thuật/ Học viện Kỹ thuật Quân sự; ISSN: 1859-0209			Số 128; 06/ 2009, từ trang 76 đến 83.	06/2009



2	Xây dựng hệ thống điều khiển vị trí với cấu trúc biến đổi sử dụng động cơ xoay chiều 3 pha	2	Có	Tạp chí Khoa học và kỹ thuật/ Học viện Kỹ thuật; Quân sự; ISSN: 1859-0209			Số 142; 07/ 2011, từ trang 128 đến 136	07/2011 1
3	Tổng hợp điều khiển tay máy hai khâu trong không gian công tác.	3	Không	Tạp chí Khoa học và kỹ thuật/ Học viện Kỹ thuật Quân sự; ISSN: 1859-0209			Số 147; 04/ 2012, từ trang 88 đến 100	04/2012 2
4	Tổng hợp bộ điều khiển backstepping trượt cho hệ truyền động bám góc động cơ chấp hành một chiều không cổ góp với bộ biến đổi DC/DC	2	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 21 tháng 10/2012, từ trang 64 đến 71	10/2012 2
5	Tổng hợp bộ điều khiển tốc độ cho động cơ đồng bộ nam châm vĩnh cửu trên cơ sở phương pháp điều khiển mờ.	1	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 23 tháng 02/2013, từ trang 13 đến 21.	02/2013 3
6	Nâng cao chất lượng hệ thống truyền động bám điện cơ làm việc ở tốc độ chậm trên cơ sở đánh giá thành phần mô men ma sát và bù mô men ma sát	1	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 32 tháng 08/ 2014, từ trang 47 đến 58.	08/2014 4
7	Nghiên cứu ảnh hưởng của nguồn năng lượng điện có công suất hạn	3	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 40 tháng 12/ 2015, từ trang 85 đến 92	06/2015 4

	chế đến chất lượng làm việc của hệ truyền động bám trên tàu hải quân.							
8	Tổng hợp bộ điều khiển vị trí tối ưu cho một lớp đối tượng có quán tính lớn trong thiết kế các hệ thống truyền động bám	3	Không	Hội nghị Khoa học kỹ thuật đo lường toàn quốc lần thứ V Nhà Xuất bản khoa học và kỹ thuật; ISBN: 978-604-67-0259-6			Proceedings of the 5, từ trang 726 đến 731	05/2010
9	Tổng hợp bộ điều khiển hệ truyền động bám điện cơ tốc độ chậm ứng dụng điều chỉnh định hướng Anten Viba.	5	Không	Hội nghị cơ điện tử toàn quốc lần thứ 7 (VCM-2014) Nhà Xuất bản khoa học tự nhiên và công nghệ; ISBN: 978-604-913-306-0			Proceedings of the 7, từ trang 108 đến 114	10/2014
10	Xây dựng mô hình đánh giá mô men cản và các thành phần bất định trong hệ thống truyền động bám làm việc ở chế độ chậm trên cơ sở bộ quan sát trạng thái.	4	Có	Hội nghị Khoa học kỹ thuật đo lường toàn quốc lần thứ VI Nhà Xuất bản khoa học và kỹ thuật; ISBN: 978-604-67-0521-5			Proceedings of the 6, từ trang 967 đến 973	05/2015
Sau khi bảo vệ học vị tiến sĩ								
11	Nghiên cứu xây dựng bộ vi phân tích cực trên cơ sở hệ thống bám làm việc trong chế độ trượt	3	Không	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 57 tháng 10/2018, từ trang 59 đến 64	10/2018
12	Nghiên cứu phương pháp giải mã GOLAY bằng thuật toán VETCAN.	3	Không	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 56 tháng 08/2018, từ trang 85 đến 92	08/2018

13	Nâng cao chất lượng điều khiển hệ truyền động điện gió trên cơ sở bộ điều khiển thông minh sử dụng máy phát điện BLDCG.	2	Có	Tạp chí khoa học & Công nghệ/ Đại học Thái Nguyên; ISSN: 1859-2171			Số 266(16); 10/ 2021, từ trang 29 đến 37	10/2021
14	Điều hướng tự động cho robot di động để tránh chướng ngại vật trong môi trường không xác định trên cơ sở thuật toán Q-learning	6	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số đặc san 10/ 2021, từ trang 78 đến 87	10/2021
15	Nâng cao chất lượng điều khiển chính xác robot hàn tự động có tính đến yếu tố phi tuyến bất định	7	Có	Tạp chí nghiên cứu Khoa học và Công nghệ quân sự/ Viện khoa học và CN Quân sự; ISSN: 1859-1043			Số 77 tháng 02/ 2022, từ trang 39 đến 51	02/2022
16	Research on Controlling DC/AC Converter Using Solar Power System for The Applications in Industrial	4	Có	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; (SSRG-IJEEE); ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		Volume 7 Issue 12, pp. 15-20	12/2020
17	Research and Design The Suitable Power Amplifier for Application in The Area of Sound Selection and Enjoyment	2	Không	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; (SSRG-IJEEE); ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		Volume 7 Issue 12, pp. 27-31	12/2020
18	The Research Optimal Current Control to Improve Quality of The	3	Có	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; (SSRG-	Có - Hệ thống CSDL quốc tế khác		Volume 7 Issue 12, pp. 32-36	12/2020

	Three - Phase Inverter System in Industrial Machine Control			IJEEE); ISSN: 2348-8379				
19	An intelligent control solution for Three-Phase Inverter Systems in Industrial Applications	4	Không	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; (SSRG-IJEEE); ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		Volume 8 Issue 1, pp. 21-26	01/2021
20	Research the Electromechanical Tracking Control System Working in Slow Mode, Taking into Account the Nonlinear Uncertainty Factor and the State Observer	2	Có	International Journal of Electrical and Electronics Engineering; (SSRG-IJEEE) ISSN: 2348-8379	- Hệ thống CSDL quốc tế khác		Volume 8 Issue 3, pp. 1-8	03/2021
21	The Optimal Control of Wind Turbin Output Power PMSG When the Input Wind Speed Variations	5	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments; (JMERD); ISSN: 1024-1752	- Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q4, SJR = 0,19</i> - Scopus		Vol. 44, No. 11, 202, pp. 327-338	11/2021
22	Research, Design and Control Mobile Robots for Intelligent Navigation Based on ROS Programming	6	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments; (JMERD); ISSN: 1024-1752	- Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q4, SJR = 0,19</i> - Scopus		Vol. 45, No. 01, 202, pp. 34-45	01/2022
23	Mobile Robot Control Awareness System Using Deep Reinforcement Learning Technique Based on DQN	5	Có	Journal of Mechanical Engineering Research and Developments (JMERD); ISSN: 1024-1752	- Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q4, SJR = 0,19</i> - Scopus		Vol. 45, No. 1, 2022, pp. 11-23	02/2022

	and DDPG Algorithm							
24	Research to Improve the Quality Control for Drive System Tracking Electromechanical Takes into Account Nonlinear Undetermined Application in Industrial Production	3	Có	Proceedings of the ICERA 2020: Advances in Engineering Research and Application Part of the “Lecture Notes in Networks and Systems” book series (E-ISSN: 2367-3389; Print ISSN: 2367-3370)	Có - Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (Springer International Publishing)	7	LNNS, volume 178, 20, Pages 708-723	12/2020
25	Development of a position tracking drive system for controlling PMSM motor using dSPACE 1104-based variable structure	2	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q2, SJR = 0.323 - Scopus		Vol 12, No 3, Pages 1345-1357	09/2021
26	Reinforcement learning-based method for autonomous navigation of mobile robots in unknown environments: an experimental demonstration	5	Có	International Journal of Advanced Mechatronic Systems; (IJAMechS); ISSN: 1756-8420	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q4, SJR = 0.3 - Scopus		Vol. 9, No. 3, Pages 154 -162	11/2021
27	Automatic Navigation Research for Multi-directional Mobile Robots on the Basis of Artificial Intelligence Application, Q-Learning Algorithm	4	Không	Proceedings of the ICERA 2021: Advances in Engineering Research and Application Part of the “Lecture Notes in Networks and Systems” book series (E-ISSN: 2367-3389; Print ISSN: 2367-3370)	- Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (Springer International Publishing)		LNNS, volume 366, Pages 189-199	01/2022

28	Building Intelligent Navigation System for Mobile Robots Based on the Actor - Critic Algorithm	5	Có	Proceedings of the ICERA 2021: Advances in Engineering Research and Application Part of the “Lecture Notes in Networks and Systems” book series (E-ISSN: 2367-3389; Print ISSN: 2367-3370)	Có - Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (Springer International Publishing)	LNNS, volume 366, Pages 227-238	01/2022
29	Sliding mode control strategy based lead screw control design in electromechanical tracking drive system	5	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q2, SJR = 0.323 - Scopus	Vol 13, No 1, 3/202, Pages 150-158	03/2022
30	A Direct Reinforcement Learning Approach for Nonautonomous Thermoacoustic Generator	4	Có	Mathematical Problems in Engineering (Hindawi - MPE); ISSN:1024-123X	Có - SCIE IF: Tạp chí thuộc danh mục ISI; SCIE Q2; IF 1.305	Special Issue, Pages 1-11	05/2022
31	Improving control quality of PMSM drive systems based on adaptive fuzzy sliding control method	7	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.323 - Scopus	Vol 13, No 2, , Pages 835-845	06/2022
32	The Orbit Tracking Adaptive Control for Omnidirectional Mobile Robot Based on RBF Neural Network	7	Có	Proceedings of the ICERA 2022: Advances in Engineering Research and Application Part of the “Lecture Notes in Networks and Systems” book series (E-ISSN: 2367-3389; Print ISSN: 2367-3370)	Có - Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (Springer International Publishing)	LNNS, volume 602, Pages 952-967	12/2022
33	Development of position tracking electric	4	Có	International Journal of Power Electronics and Drive Systems	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh	Vol 14, No 2,	03/2023

	drive system to control BLDC motor working in very low mode for industrial machine application			(IJPEDS); ISSN: 2088-8694	<i>mục Q3, SJR = 0.323 - Scopus</i>		Pages 688-697	
34	Design of Robust Adaptive Controller for Industrial Robot Based on Sliding Mode Control and Neural Network	4	Có	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research (IJMERR); ISSN: 2278-0149	Có - Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.25 - Scopus</i>	1	Volume 12, No. 3, Pages 145-150	05/2023
35	Fast terminal sliding mode control for dual arm manipulators	3	Không	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics (BEEI); ISSN: 2089-3191	- Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.357 - Scopus</i>	1	Vol 12, No 3, pp. 1447-1457	03/2023
36	Design and manufacture control system for water quality based on IoT technology for aquaculture in the Vietnam	4	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics (BEEI); ISSN: 2089-3191	Có - Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.357 - Scopus</i>	6	Vol 12, No 4, pp. 1893-1900	04/2023
37	The controlling the hydraulic electro drive system on the basis of the adaptive sliding mode control method	5	Có	Bulletin of Electrical Engineering and Informatics (BEEI); ISSN: 2089-3191	Có - Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.357 - Scopus</i>		Vol 12, No 5, pp. 2615-2623	10/2023
38	Trajectory Tracking Control for Wheeled Mobile Robot System with Uncertain Nonlinear Model based on	4	Không	International Journal of Engineering Trends and Technology (IJETT); ISSN: 2231-5381	- Scopus IF: <i>Tạp chí thuộc danh mục Q4, SJR = 0.19 - Scopus</i>		Volume 72 Issue 5, pp. 290-298	05/2023

	Integral Reinforcement Learning Algorithm							
39	Research design and production of ambient atmosphere monitoring control system internet of things technology application	2	Có	International Journal of Electrical and Computer Engineering (IJECE); ISSN: 2088-8708	Có - Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.32 - Scopus		Vol. 14, No. 3, pp. 2554-2561	06/2024
40	Analytical Comparison of Surface-Mounted Permanent Magnet Synchronous Motors with Inner and Outer Rotor Configurations	4	Không	International Journal of Power Electronics and Drive Systems (IJPEDS); ISSN: 2088-8694	- Scopus IF: Tạp chí thuộc danh mục Q3, SJR = 0.3 - Scopus		Đã chấp nhận đăng	08/2024
41	Điều khiển tốc độ không sử dụng cảm biến tốc độ cho động cơ đồng bộ nam châm vĩnh cửu với ràng buộc sai số đầu ra	5	Không	Hội nghị triển lãm quốc tế lần thứ 6 về điều khiển và tự động hóa (VCCA 2021); ISBN: 978-604-95-0875-2			Bài 112, VCCA 2021, trang 1-6	04/2022
42	Nghiên cứu phát triển hệ thống truyền động điện công nghiệp sử dụng động cơ BLDC trên cơ sở phương pháp điều khiển mờ trượt	4	Có	Hội nghị khoa học quốc gia về Năng lượng, Điện tử và Tự động hóa lần thứ nhất-EEA 2024; ISBN: 978-604-488-600-8			Bài EEA_031, Đã tổ chức 21/06/202, Đã chấp nhận đăng	06/2024
43	Đánh giá các phương pháp điều khiển tốc độ của xe lai điện có tính đến	2	Có	Hội nghị khoa học quốc gia về Năng lượng, Điện tử và Tự động hóa lần thứ nhất-			Bài EEA_127, Đã tổ chức 21/06/20	06/2024



	yếu tố phi tuyến bất định			EEA 2024; ISBN: 978-604-488-600-8			2, Đã chấp nhận đăng	
44	Mobile robots interacting with obstacles control based in artificial intelligence	4	Có	Proceedings of the Sixth International Conference on Research in Intelligent and Computing (RICE 2021). ISSN: 2300-5963			Vol 27, pp. 13-16	06/2021
45	Control design of an UAV-Q based on feedback linearization and optimum modulus methods	3	Có	Proceedings of the Sixth International Conference on Research in Intelligent and Computing (RICE 2021). ISSN: 2300-5963			Vol 27, pp. 17-22	06/2021
46	Reinforcement Learning based Method for Autonomous Navigation of Mobile Robots in Unknown Environments	6	Không	Proceedings of International Conference on Advanced Mechatronic Systems, Hanoi, Vietnam. (ICAMechS-2020). ISSN: 2325-0690	- Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (IEEE Explore International Publishing)		Proceedings of 01/20, Pages 266-269	01/2021
47	Optimal motion planning motivated by differential flatness and Lyapunov-based model predictive control for 5-DOF tower cranes	5	Có	Proceedings of the ICERA 2023: Advances in Engineering Research and Application Part of the "Lecture Notes in Networks and Systems" book series (E-ISSN: 2367-3389)	- Scopus IF: Indexed Scopus Q4 (Springer International Publishing)		Đã chấp nhận đăng	12/2024
48	Development of electric drive system for solar battery system based on artificial intelligence	3	Có	Proceedings of the 2023 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS); ISSN: 2475-7896	Có - Scopus IF: Indexed Scopus (IEEE Explore International Publishing)		IEEE Xplore: 1/2024, pp. 346-351	01/2024

- 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: 15 ( [18] [24] [25] [26] [28] [29] [30] [31] [32] [33] [34] [36] [37] [39] [48] )

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
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	Kiểm định chất lượng Chương trình đào tạo ngành Công nghệ Kỹ thuật Điện, Điện tử	Tham gia	Quyết định số 464b/QĐ-ĐHKTKTC N ngày 23/08/2019	Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp	Quyết định thành lập Hội đồng tự đánh giá chương trình đào tạo ngành Công nghệ Kỹ thuật Điện, Điện tử (QĐ 464b/QĐ- ĐHKTKTCN ngày 23/08/2019).	Nhóm trưởng tiêu chuẩn 11: Kết quả đầu ra

2	Chương trình đào tạo ngành Thạc sỹ Kỹ thuật Điện	Tham gia	Quyết định số 391/QĐ-ĐHKTKTC N ngày 27/08/2020	Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp	Quyết định thành lập tổ soạn thảo đề án mở ngành đào tạo Thạc sỹ Kỹ Thuật Điện; (QĐ 391/QĐ-ĐHKTKTCN ngày 27/08/2020).	Trưởng nhóm Biên soạn Đề cương chi tiết
3	Kiểm định chất lượng Chương trình đào tạo ngành Công nghệ Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa	Tham gia	Quyết định số 80/QĐ-ĐHKTKTC N ngày 08/03/2021	Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp	Quyết định thành lập Hội đồng tự đánh giá chương trình đào tạo ngành Công nghệ Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa (QĐ 80/QĐ- ĐHKTKTCN ngày 08/03/2021).	Nhóm trưởng tiêu chuẩn 11: Kết quả đầu ra
4	Ban soạn thảo, điều chỉnh Chuẩn đầu ra và chương trình đào tạo trình độ Đại học năm 2024	Tham gia	Quyết định số 83/QĐ-ĐHKTKTC N ngày 30/01/2024	Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp	Quyết định thành lập Ban soạn thảo, điều chỉnh Chuẩn đầu ra và chương trình đào tạo trình độ Đại học ngành Công nghệ Kỹ thuật Điện, Điện tử (QĐ 83/QĐ- ĐHKTKTCN ngày 30/01/2024).	Thành viên Chính ngành CN Kỹ thuật Điện, Điện tử
5	Ban soạn thảo, điều chỉnh Chuẩn đầu ra và chương trình đào tạo trình độ Thạc sỹ năm 2024	Tham gia	Quyết định số QĐ 83/QĐ-ĐHKTKTC N ngày 30/01/2024.	Trường Đại học Kinh tế - Kỹ thuật Công nghiệp	Quyết định thành lập Ban soạn thảo, điều chỉnh Chuẩn đầu ra và chương trình đào tạo trình độ Thạc sỹ ngành Kỹ thuật Điện (QĐ 83/QĐ-ĐHKTKTCN ngày 30/01/2024).	Thành viên Chính ngành Kỹ thuật Điện

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.

Tỉnh Nam Định, ngày 30 tháng 06 năm 2024

Người đăng ký

(Ký và ghi rõ họ tên)