

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: 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: Cơ khí; Chuyên ngành: Cơ - điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Nguyễn Văn Trường

2. Ngày tháng năm sinh: 08/07/1989; ☒ 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 Giao Yên, huyện Giao Thủy, tỉnh Nam Định.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố: B2319 – CT01B, khu nhà ở Hateco Apollo Xuân Phương, Tổ dân phố 2 Tu Hoàng, phường Phương Canh, quận Nam Từ Liêm, tp Hà Nội.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): P 210-A10, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội, 298 đường Cầu Diễn, quận Bắc Từ Liêm, Hà Nội.

Điện thoại nhà riêng:.....; Điện thoại di động: 0918.156.929;

E-mail: nguyenvantruong@hau.edu.vn

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

Từ tháng 09/2014 đến 8/2015: Giảng viên, Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
Từ tháng 9/2015-11/2018: Được Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội cử đi đào tạo bậc tiến sĩ tại Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đà Loan (học bổng Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đà Loan).

Từ 12/2018: Giảng viên, Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội.

Từ 01/2019 đến 07/2023: Giảng viên, Trưởng Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Từ 08/2023 đến 03/2025: Giảng viên, Trưởng Khoa Cơ điện tử, Trường Cơ khí – Ô tô, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Từ 04/2025 đến nay: Giảng viên, Khoa Cơ điện tử, Trường Cơ khí – Ô tô, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Chức vụ hiện nay: Giảng viên, Khoa Cơ điện tử, Trường Cơ khí – Ô tô, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng Khoa Cơ điện tử, Trường Cơ khí – Ô tô, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Địa chỉ cơ quan: Số 298 đường Cầu Diễn, quận Bắc Từ Liêm, Hà Nội

Điện thoại cơ quan: 0243 765 5121

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

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 20 tháng 7 năm 2012; số văn bằng: 005766; ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Kỹ thuật Cơ điện tử; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS ngày 28 tháng 3 năm 2014; số văn bằng: M 001253; ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Kỹ thuật Cơ điện tử; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường Đại học Bách Khoa Hà Nội, Việt Nam.

- Được cấp bằng TS tháng 11 năm 2018; số văn bằng: 0216; ngành: Cơ khí, chuyên ngành: Kỹ thuật Cơ điện tử; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Trường Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đà Loan, Đà Loan (Trung Quốc).

- Được cấp bằng TSKH ngày ... tháng ... năm; số văn bằng:; ngành:; chuyên ngành:; Nơi cấp bằng TSKH (trường, nước):

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

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Phó giáo sư tại HĐGS cơ sở: Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Điều khiển hiện đại cho robot và các hệ cơ điện tử thông minh sử dụng tiếp cận tính toán mềm.
- Thiết kế robot và các hệ cơ điện tử ứng dụng công nghệ định vị, thị giác máy, trí tuệ nhân tạo và các module điều khiển.

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) 03 HVCH/CK2/BSNT bảo vệ thành công luận văn 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: Chủ nhiệm 02 đề tài cấp Cơ sở (Đã nghiệm thu); Thành viên thực hiện chính: 01 đề tài cấp Bộ Công thương (Đã nghiệm thu);
- Đã công bố (số lượng) 62 bài báo và báo cáo khoa học, trong đó 31 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín (24 – ISI (WoS), 7 - Scopus), 25 báo cáo khoa học uy tín.

Chỉ số H_{index}: 15, với tổng số trích dẫn 968

(<https://scholar.google.com.vn/citations?user=hZGzoFwAAAAJ&hl=vi>)

(update tháng 6/2025)



Van-Truong Nguyen

Faculty of Mechatronics, SMAE, Hanoi University of Industry

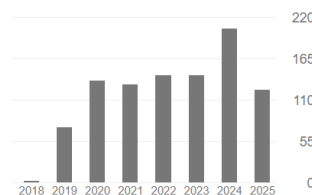
Email được xác minh tại hui.edu.vn - [Trang chủ](#)

Robotics Mobile Robots AI Intelligent Control Computer Vision

ĐANG THEO DÕI

Trích dẫn bởi

	Tất cả	Từ 2020
Trích dẫn	968	886
h-index	15	14
i10-index	18	18



TIÊU ĐỀ	TRÍCH DẪN BỞI	NĂM
☐ Adaptive fuzzy control with high-order barrier Lyapunov functions for high-order uncertain nonlinear systems with full-state constraints W Sun, SF Su, Y Wu, J Xia, VT Nguyen IEEE Transactions on Cybernetics 50 (8), 3424 - 3432	311	2020
☐ Adaptive fuzzy tracking control of flexible-joint robots with full-state constraints W Sun, SF Su, J Xia, VT Nguyen IEEE transactions on systems, man, and cybernetics: systems 49 (11), 2201-2209	213	2019

- 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	Số, ngày, tháng, năm của quyết định khen thưởng; cấp khen thưởng	Năm khen thưởng
1	Bằng khen của Ban chấp hành TW Đoàn TNCS Hồ Chí Minh về công trình đề tài sản phẩm sáng tạo, tiêu biểu tại Festival sáng tạo trẻ toàn quốc lần thứ VIII	QĐ số 560/QĐ-TWĐTN ngày 15/12/2015 của Bí thư thứ nhất Ban chấp hành TW Đoàn TNCS Hồ Chí Minh.	2015

2	Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở	QĐ số: 747/QĐ - ĐHCN ngày 01/9/2020; 794/QĐ - ĐHCN ngày 08/9/2021; 1029/QĐ-ĐHCN ngày 05/09/2022 của Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	2020, 2021, 2022
3	Hướng dẫn sinh viên đạt giải ba, giải thưởng Sinh viên nghiên cứu khoa học cấp Bộ Giáo dục và Đào tạo	QĐ số 3346/ QĐ-BGDĐT ngày 2/11/2020 của Bộ Giáo dục và Đào tạo	2020
4	Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ	QĐ số: 126-QĐ/ĐU ngày 23/12/2021; 238-QĐ/ĐU ngày 26/12/2022 của Đảng uỷ trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	2021, 2022
5	Bằng khen của Bộ trưởng Bộ Công thương về thành tích xuất sắc trong phong trào thi đua "Dạy tốt, Học tốt" năm học 2021-2022	QĐ 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): 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 nhận thấy bản thân đảm bảo đầy đủ các tiêu chuẩn của một giảng viên Đại học như sau:

- Về tư tưởng: Luôn kiên định, vững vàng, chấp hành tốt mọi chủ trương của Đảng, pháp luật của Nhà nước và các quy định, nội quy trong Nhà trường và nơi cư trú.
- Về đạo đức, lối sống: Luôn cố gắng làm việc nghiêm túc, trách nhiệm và hòa đồng với đồng nghiệp, thân thiện, nhiệt huyết lắng nghe, và bảo vệ quyền lợi chính đáng của người học.
- Về giảng dạy: Luôn nỗ lực cập nhật bài giảng theo từng năm học, cố gắng truyền đạt dễ hiểu lượng kiến thức chuyên môn cho người học.
- Về nghiên cứu khoa học: Với suy nghĩ nghiên cứu khoa học là nhiệm vụ quan trọng của một giảng viên Đại học, tôi luôn cố gắng kết hợp hài hòa giữa giảng dạy và nghiên cứu, luôn cố gắng tìm kiếm những chủ đề mới trong hướng dẫn sinh viên. Bên cạnh việc tích cực công bố các bài báo khoa học thì tôi cũng tham gia các nhiệm vụ khác phục vụ cho sự phát triển của hoạt động nghiên cứu khoa học diễn ra trong và ngoài nước. Tôi đã Phản biện cho các Tạp chí IEEE Transactions on Cybernetics, IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, Artificial Intelligence Review, ISA Transactions vv. Tôi cũng tham gia ban chương trình (Technical Program Committee (TPC) Chair) tại hội nghị quốc tế ICISN, SETSM.

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: 7 năm 7 tháng (Không tính thời gian nghiên cứu sinh tập trung tại Đài Loan).

- 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):

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

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	2018 - 2019				5	300		300/413.5/216
2	2019 - 2020			1	4	427.5	60	487.5/580.5/216
3	2020 - 2021			1	5	424.5	60	484.5/664.4/280
4	2021 - 2022				7	277.5	60	337.5/586.4/280
03 năm học cuối								
5	2022 - 2023			1	7	193	60	253/589.7/280
6	2023-2024				9	97.5	90	187.5/477/210
7	2024-2025				8	60	90	150/454.5/210

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

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

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

3. Ngoại ngữ:

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

a) Được đào tạo ở nước ngoài: ☒

- Bảo vệ luận án TS ☒ ; tại nước: Đài Loan năm 2018

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài: ☒

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ: Tiếng Anh

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

- Chương trình Công nghệ kỹ thuật Cơ điện tử, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội (Học phần: Kỹ thuật robot (ME6023)).

d) Đối tượng khác

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/BSNT	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn từ ... đến ...	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm được cấp bằng/có quyết định cấp bằng
		NCS	HVCH/CK2/BSNT	Chính	Phụ			
1	SOULIYAVO NGSAY Vilavong		x	x		10/2019 đến 11/2020	Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội	30/11/2020
2	Chu Đức Tuấn		x	x		10/2020 đến 08/2021	Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội	12/08/2021
3	Vương Thị Hiền		x	x		07/2022 đến 06/2023	Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội	20/07/2023

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:

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)
II	Sau khi được công nhận TS						
1	Robot công nghiệp	GT	Nhà Xuất bản KH&KT năm 2019	4		9-19	Giấy xác nhận số 139/GXN-ĐHCN ngày 22/6/2023 v/v mục đích sử dụng giáo trình của Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội

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: 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:

TT	Tên nhiệm vụ khoa học và công nghệ (CT, ĐT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)/Xếp loại KQ
I	Trước khi được công nhận TS				
II	Sau khi được công nhận TS				
1	Nghiên cứu, thiết kế và	CN	02-2021-RD/HĐ-ĐHCN,	1/6/2021	Quyết định thành lập hội đồng số

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước

	chế tạo hệ thống kiểm tra linh kiện điện tử trên bảng mạch in PCB ứng dụng trí tuệ nhân tạo		cấp Trường	đến 31/05/2022	984/QĐ-ĐHCN và biên bản nghiệm thu, ngày 22/9/2022, xếp loại: Khá
2	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo robot trình sát ứng dụng bản sao kỹ thuật số phục vụ nghiên cứu, đào tạo	CN	44-2024-RD/HĐ-ĐHCN, cấp Trường	01/07/2024 đến 24/06/2025	Quyết định thành lập hội đồng số 955/QĐ-ĐHCN và biên bản nghiệm thu, ngày 24/6/2025, xếp loại: Khá
3	Nghiên cứu, thiết kế và chế tạo hệ thống điều khiển dẫn đường cho robot tự hành phục vụ logistics trong nhà máy ứng dụng công nghệ laser	Thành viên chính	Hợp đồng ND6 số 05.03.2019.ĐTBCN/HĐKHCN, Hợp đồng ND7 số 06.03.2019.ĐTBCN/HĐKHCN thuộc đề tài nghiên cứu KH và phát triển CN số 097.19.ĐT.BO/ĐTKHCN cấp Bộ Công thương VN	1/2019 đến 12/2019	Ngày 30/9/2019 nghiệm thu ND6: Chế tạo và tích hợp hệ thống điều khiển dẫn đường, xếp loại: Đạt; Ngày 30/10/2019 nghiệm thu ND 7: Xây dựng bài hướng dẫn và bài thực hành phục vụ đào tạo, xếp loại: Đạt

- 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:

T T	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 TS							
1	Khảo sát động học Robot tác hợp ứng dụng trong hàn tự động	4		Kỷ yếu hội nghị cơ học toàn quốc lần thứ 9, năm 2012, ISBN: 978-604-911-515-8			pp.7-12	2012
2	Thiết kế mô hình máy bay không người lái UAV dạng cánh bằng	3	x	Tạp chí Khoa học & Công, Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội, ISSN: 1859-3585			vol.21, pp. 24-28	2014
3	Phương pháp điều khiển trượt thích nghi bám quỹ đạo cho robot song song phẳng	2	x	Kỷ yếu hội nghị Khoa học và Công nghệ toàn quốc về Cơ khí-Động lực năm 2016, ISBN: 978-604-95-0040-4			pp.102-107	2016
4	Adaptive PID tracking control based radial basic function networks for a 2-DOF parallel manipulator	4	x	Proceeding of the IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), ISSN: 2325-0925		16	pp.309-312	2017

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
5	Adaptive PD networks tracking control with full-state constraints for parallel manipulators	5	x	Proceeding of the Joint 17th World Congress of International Fuzzy Systems Association and 9th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems (IFSA-SCIS), ISBN: 978-1-5090-4917-2		15	pp.1-5	2017
6	Real time human tracking using improved cam-shift	6		Proceeding of the Joint 17th World Congress of International Fuzzy Systems Association and 9th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems (IFSA-SCIS), ISBN: 978-1-5090-4917-2		16	pp.1-5	2017
7	Real-time non-contact breath detection from video using adaboost and lucas-kanade algorithm	5		Proceeding of the Joint 17th World Congress of International Fuzzy Systems Association and 9th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems (IFSA-SCIS), ISBN: 978-1-5090-4917-2		18	pp.1-5	2017
II	Sau khi được công nhận TS							
8	Adaptive chattering free neural network based sliding mode control for trajectory tracking of redundant parallel manipulators	4	x	Asian Journal of Control, ISSN: 1934-6093	ISI, IF. 2.7, Q2	43	Vol21, No2, pp.908-923	2019
9	Adaptive neural network controller-based chattering-free sliding mode for 6-DOF industrial manipulators	5		Proceeding of the IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), ISSN: 2325-0925		4	pp.75-80	2019
10	Finite-time adaptive fuzzy tracking control design for parallel manipulators with unbounded uncertainties	4	x	International Journal of Fuzzy Systems, ISSN: 1562-2479	ISI, IF. 3.6, Q2	22	Vol.21, No.2, pp.545-555	2019
11	Adaptive nonsingular fast terminal sliding mode tracking control for parallel manipulators with uncertainties	4	x	Proceeding of the IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), ISSN: 2325-0925		22	pp.533-536	2019

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
12	Adaptive fuzzy tracking control of flexible-joint robots with full-state constraints	4		IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, ISSN: 2168-2216	ISI, IF. 8.7, Q1	214	Vol.49, no.11, pp. 2201-2209	2019
13	Nghiên cứu phương pháp định vị cho robot di động sử dụng cảm biến quét laser	3		Tạp chí Khoa học & Công nghệ, Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội, ISSN: 1859-3585			Vol.54, pp.39-43	2019
14	Pyramidal Lucas-Kanade based non-contact breath motion detection	3		IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, ISSN: 2168-2216	ISI, IF. 8.7, Q1	21	Vol.50, No.7, pp.2659-2670	2020
15	Nonlinearities Output-Feedback Adaptive Nonsingular Fast Terminal Sliding Mode Control for Redundant Parallel Manipulators	4	x	Proceeding of the IEEE International Conference on System Science and Engineering (ICSSE), ISBN: 978-1-7281-5960-7		3	pp.1-5	2020
16	Adaptive fuzzy control with high-order barrier Lyapunov functions for high-order uncertain nonlinear systems with full-state constraints	5		IEEE Transactions on Cybernetics, ISSN: 2168-2275	ISI, IF. 10.5, Q1	311	vol. 50, no.8, pp. 3424-3432	2020
17	Nghiên cứu ứng dụng mạng neural network cho hệ thống kiểm tra linh kiện điện tử thời gian thực	2	x	Tạp chí Khoa học & Công nghệ, Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội, ISSN: 1859-3585		2	Vol.56, pp.57-62	2020
18	Adaptive finite-time neural network control for redundant parallel manipulators	4	x	Asian Journal of Control, ISSN: 1934-6093	ISI, IF. 2.7, Q2	30	Vol.22, No.6, pp.2534-2542	2020
19	Design Multi-Active Devices for High-rise Building Under Earthquake Excitation	5		MMMS2020, Lecture Notes in Mechanical Engineering, ISBN: 978-3-030-69610-8	Scopus, Q4	2	pp.836-843	2020
20	A Design of Multiple Tuned Mass Damper Devices and Application to Response Control of Bridge under External Force	4		Mechanics Based Design of Structures and Machines, ISSN: 1539-7742	ISI, IF. 2.9, Q2	6	Vol.51, No.9, pp. 5355-5372	2023

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
21	Real-time Target Human Tracking using Camshift and LucasKandane Optical Flow Algorithm	5	x	Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal, ISSN: 2415-6698	Scopus, Q3	10	Vol.6, no.2, pp. 907-914	2021
22	Development of a multiple sensor navigation system for autonomous guided vehicle localization	4		ICISN 2021, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-16-2094-2	Scopus, Q4	3	Vol.243, pp.402–410	2021
23	Global finite time active disturbance rejection control for parallel manipulators with unbounded uncertainties	4	x	IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, ISSN: 2168-2216	ISI, IF. 8.7, Q1	47	Vol.51, no. 12, pp. 7838-7849	2021
24	A real-time human tracking system using convolutional neural network and particle filter	4	x	ICISN 2021, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-16-2094-2	Scopus, Q4	18	Vol.243, pp.411–417	2021
25	A defect detection system for PCB manufacturing system by applying the YOLOv4 algorithm	2	x	Tạp chí Khoa học & Công nghệ, Trường ĐH Công nghiệp Hà Nội, ISSN: 1859-3585			Vol.57, pp.96-101	2021
26	Design of super-twisting algorithm control and observer for three-phase inverter in standalone operation	6		International Journal of Power Electronics and Drive System, ISSN: 2088-8694	Scopus, Q3	2	vol. 13, no.1, pp. 368-379	2022
27	Numerical study on flow characteristics of the multi-lobe positive displacement pump	5		AMAS2021, Lecture Notes in Mechanical Engineering. Springer, ISBN: 978-3-030-99666-6	Scopus, Q4		pp. 124–129	2022
28	A real-time defect detection system in printed circuit boards applying deep learning	2	x	EUREKA: Physics and Engineering, ISSN: 2461-4254	Scopus, Q3	20	No.2, pp. 104–114	2022
29	Design a vibration control for two-layer seismic	7		AMAS2021, Lecture Notes in Mechanical Engineering, ISBN: 978-3-030-99666-6	Scopus, Q4		pp. 135-140	2022
30	Development of navigation system for autonomous guided vehicle localization with measurement uncertainties	5	x	Vietnam Journal of Science and Technology, ISSN: 2525-2518	Scopus, Q4	2	vol.60, no.3, pp. 513–526	2022
31	Implementation of real-time human tracking system based on deep learning using kinect camera	2	x	ICISN 2022, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	3	vol.471, pp.230–236	2022

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
32	Adaptive neural network hierarchical sliding-mode control for pendubot based genetic algorithm optimization	3	x	ICISN 2022, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	16	vol.471, pp.574–580	2022
33	Design of an adaptive fuzzy hierarchical sliding-mode control for uncertainties pendubot	2	x	ICISN 2022, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4		vol.471, pp.568–573	2022
34	Unique characteristics of the novel-GTAW process for the butt joint of ultra-thin silicon steel sheets	7		Journal of Manufacturing Processes, ISSN: 1526-6125	ISI, IF. 6.8, Q1	9	Vol.85, pp.894-903	2023
35	Non-negative adaptive mechanism based sliding mode control for parallel manipulators with uncertainties	1	x	Computers, Materials and Continua, ISSN: 1546-2218	ISI, IF. 2.1, Q2	20	Vol. 74, no.2, pp. 2771-2787	2023
36	An improvement of camshift human tracking algorithm based on deep learning and the kalman filter	4	x	Journal of Robotics, ISSN: 1687-9600	ESCI, Scopus, Q2, IF. 1.3	9	Vol. 2023, pp. 1-12	2023
37	Study on Tracking Real-Time Target Human Using Deep Learning for High Accuracy	2	x	Journal of Robotics, ISSN: 1687-9600	ESCI, Scopus, Q2, IF. 1.3	4	Vol. 2023, pp. 1-11	2023
38	A Study on Fuzzy Nonsingular Fast Terminal Sliding Mode Control for Pendubot with Uncertainties	5	x	ICISN 2023, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	4	vol. 752, pp.12–18	2023
39	Optimized PID Controller for Two-Wheeled Self-Balancing Robot Based on Genetic Algorithm	5	x	ICISN 2023, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	4	vol. 752, pp.60–65	2023
40	Comparative Study on the Performance of Face Recognition Algorithms	2	x	EUREKA: Physics and Engineering, ISSN: 2461-4254	Scopus, Q3	4	No.4, pp.120-132	2023
41	Design Intelligent Control Based on Fuzzy Neural Network and GA Algorithm for Prediction and Identification	3	x	Journal of Robotics and Control, ISSN: 2715-5056	Scopus, Q2		Vol.5, No.4, pp. 1128-1136.	2024

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
42	Optimized Reduced Adaptive Fuzzy Decoupling Controller for Cobot with Disturbances Using Genetic Algorithm	5	x	Proceeding of the IEEE International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD), ISBN:979-8-3503-8607-3			pp.484-488	2024
43	Real-Time Control Method for a 6-DOF Robot Using an Eye-in-Hand Camera Based on Visual Servoing	5	x	ICISN 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	2	vol. 1077, pp. 439-444	2024
44	Adaptive Fuzzy Controller for Ballbot with Complex Uncertainties	5	x	GTSD 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4		vol 1195, pp.280-289	2024
45	Person Detection for Monitoring Individuals Accessing the Robot Working Zones Using YOLOv8	5	x	GTSD 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4	2	vol 1195, pp 50-59	2024
46	Augmented Nonlinear PID Controller for Human-Robot Collaboration with Uncertainties	5	x	GTSD 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4		vol 1199, pp 80-89	2024
47	Adaptive Nonlinear PD Controller of Two-Wheeled Self-Balancing Robot with External Force	6	x	Computers, Materials and Continua, ISSN: 1546-2218	ISI, IF. 2.1, Q2	6	Vol. 81, No. 2, pp. 2337-2356	2024
48	Novel adaptive fuzzy control for pendubot with actuator faults and uncertainties: Design and experiments	6	x	Results in Engineering, ISSN: 2590-1230	ESCI, Scopus, IF. 7.9, Q1	7	Vol. 24, 2024, 102916	2024
49	A comprehensive RGB-D dataset for 6D pose estimation for industrial robots pick and place: Creation and real-world validation	5	x	Results in Engineering, ISSN: 2590-1230	ESCI, Scopus, IF. 7.9, Q1	5	Vol. 24, 2024, 103459	2024
50	Design and Experiment of Interval Type 2 Fuzzy Hierarchical Sliding Mode Control for Pendubot with Uncertainties	6	x	IEEE/ASME Transactions on Mechatronics, ISSN: 1083-4435	ISI, IF. 7.3, Q1	7	pp. 1-12, DOI: 10.1109/TMECH.2024.3457015	2024

T T	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chí nh	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 g tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng , năm công bố
51	FDE-Net: Lightweight Depth Estimation for Monocular Cameras	5	x	SOICT 2024, Communications in Computer and Information Science, ISBN: 978-981-96-4282-3	Scopus, Q4		vol 2050, pp 3-13	2024
52	Adaptive Reduced Fuzzy Decoupling Control for Lower Limb Exoskeleton With Uncertainties	4	x	ICTA 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4		vol 1205, pp 476-483	2024
53	Efficient Locomotion Control of a Quadruped Robot Using Inverse Kinematics and PID Controller	5	x	ICTA 2024, Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3	Scopus, Q4		vol 1205, pp 609-616	2024
54	Robust Adaptive Nonlinear PID Controller using Radial Basis Function Neural Network for Ballbots with External Force	7	x	Engineering Science and Technology, an International Journal, ISSN: 2215-0986	ISI, IF. 5.4, Q1	11	vol. 61, 101914.	2025
55	Deep Learning-Enhanced Defects Detection for Printed Circuit Boards	6	x	Results in Engineering, ISSN: 2590-1230	ESCI, Scopus, IF. 7.9, Q1	3	Vol. 25, 104067	2025
56	Adaptive Gait Control for Quadruped Robots on Varied Slopes via ARS Algorithm	3	x	Engineering, Technology & Applied Science Research, ISSN: 1792-8036	Scopus, Q2		vol 15, No. 2, pp. 21552-21557	2025
57	Optimal Design of Takagi-Sugeno-Kang Fuzzy Neural Network Based on Balancing Composite Motion Optimization for Chaotic Synchronization with Uncertainty and Disturbance	4	x	Results in Engineering, ISSN: 2590-1230	ESCI, Scopus, IF. 7.9, Q1	1	Vol. 25, 25, 104234	2025
58	Optimal Nonlinear PID TSK3DCMAC Controller Based on Balancing Composite Motion Optimization for Ballbot with External Forces	5	x	ISA transactions, ISSN: 0019-0578	ISI, IF. 6.5, Q1	3	vol. 158 (2025), pp. 654-673.	2025
59	Resilient Consensus Control of Networked Robotic Manipulators Under Actuator Fault and Deception Attacks	4	x	ISA transactions, ISSN: 0019-0578	ISI, IF. 6.5, Q1		vol. 159 (2025), pp. 22-31	2025

T T	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
60	Design of a Low-Frequency Vibration Isolator with Large-Stroke and Variable-Payload Capabilities Using Gear-Spring Units	3		Journal of Mechanisms and Robotics, ISSN: 1942-4302	ISI, IF. 2.2, Q1		vol. 17, no. 10, pp. 1-12	2025
61	Robust non-integer Predictivecontrol for wind turbine pithch angle regulation in full load region using deep on-policy learning	5		Engineering Applications of Artificial Intelligence, ISSN: 0952-1976	ISI, IF. 8.0, Q1		Vol. 156, Part A, 11115 6	2025
62	Optimal Two-Wheeled Self-Balancing Mobile Robot Strategy of Navigation using Adaptive Fuzzy controller-based KD-SegNet	3	x	Intelligent Service Robotics, ISSN: 1861-2776	ISI, IF. 4.3, Q1	1	vol. (2025), pp. 1-25.	2025

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín ISI/Scopus mà UV là tác giả chính sau PGS/TS: 23 ([8], [10], [18], [21], [23], [28], [30], [35]-[37], [40]-[41], [47]-[49], [50], [54]-[59], [62]).

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

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						

- Trong đó: Số lượng (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:

7.2. Bảng 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
1	Tên sáng chế: Hệ thống kiểm tra mạch điện tử ứng dụng trí tuệ nhân tạo	Cục sở hữu trí tuệ, Bộ KH&CN	Chấp nhận đơn hợp lệ theo quyết định số 14862w/QĐ-SHTT ngày 31/3/2023	Tác giả chính	1

- 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: Không. Được chấp nhận 01 đơn sáng chế hợp lệ theo quyết định số 14862w/QĐ-SHTT Cục sở hữu trí tuệ, Bộ KH&CN ngày 31/3/2023.

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
1					

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

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

TT	Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN	Vai trò UV (Chủ trì/ Tham gia)	Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm)	Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng	Văn bản đưa vào áp dụng thực tế	Ghi chú
1	Chương trình đào tạo ngành Robot và trí tuệ nhân tạo trình độ Đại học	Ủy viên, Thư ký	60/QĐ-ĐHCN ngày 20/1/2021 về việc thành lập tổ soạn thảo CTĐT trình độ Đại học	Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	Quyết định số 238/QĐ-ĐHCN ngày 25/3/2021 về việc mở ngành đào tạo trình độ Đại học ngành Robot và trí tuệ nhân tạo	
2	Chương trình đào tạo ngành Công nghệ kỹ thuật Cơ điện tử	Ủy viên	308/QĐ-ĐHCN ngày 22/3/2022 về đánh giá, cải tiến CTĐT trình độ Đại học	Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	Quyết định số 1058/QĐ-ĐHCN ngày 8/9/2022 về việc ban hành bộ chương trình đào tạo trình độ đại học sửa đổi, bổ sung	
3	Chương trình đào tạo ngành Kỹ thuật Cơ điện tử trình độ Thạc sỹ	Ủy viên	213/QĐ-ĐHCN ngày 16/3/2021 về thành lập nhóm cập nhật, chỉnh sửa và ban biên tập CTĐT trình độ Thạc sỹ	Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	Quyết định số 496/QĐ-ĐHCN ngày 19/5/2022 về việc ban hành bộ chương trình đào tạo trình độ thạc sỹ	
4	Chương trình đào tạo ngành Kỹ thuật Cơ điện tử trình độ Tiến sỹ	Ủy viên, Thư ký	1329/QĐ-ĐHCN ngày 24/9/2024 về thành lập Hội đồng xây dựng đề án mở ngành và Hội đồng xây dựng CTĐT, Đề án mở ngành Kỹ thuật Cơ điện tử trình độ Tiến sỹ.	Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội	Quyết định số 1712/QĐ-ĐHCN ngày 27/11/2024 về việc mở ngành đào tạo trình độ Tiến sỹ ngành Kỹ thuật Cơ điện tử	

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

Được bổ nhiệm PGS chưa đủ 3 năm, 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): Không.

- Giờ giảng dạy

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

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
+ Giờ chuẩn giảng dạy quy đổi không đủ, còn thiếu (năm học/số giờ thiếu): Không.

- 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: Không.

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: Không.

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.

Hà Nội, ngày 30 tháng 06 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ

(Ký và ghi rõ họ tên)

Nguyễn Văn Trường