

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 SU

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 12/2012 đến nay: 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

Trong thời gian này:

Từ tháng 12/2012 đến 8/2015: Giảng viên, Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Từ tháng 9/2015-11/2018: Được Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội cử đi đào tạo bậc tiến sỹ tại Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đài Loan (học bổng Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đài Loan).

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

Từ 1/2019 đến nay: Giảng viên, Trưởng Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

Chức vụ: Hiện nay: Trưởng Bộ môn Cơ điện tử, Khoa Cơ khí, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội.

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

Cơ quan công tác hiện nay: Khoa Cơ khí, 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: Cơ điện tử; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Trường Đại học Khoa học Kỹ thuật Quốc gia Đài Loan, Đài Loan.

- 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.

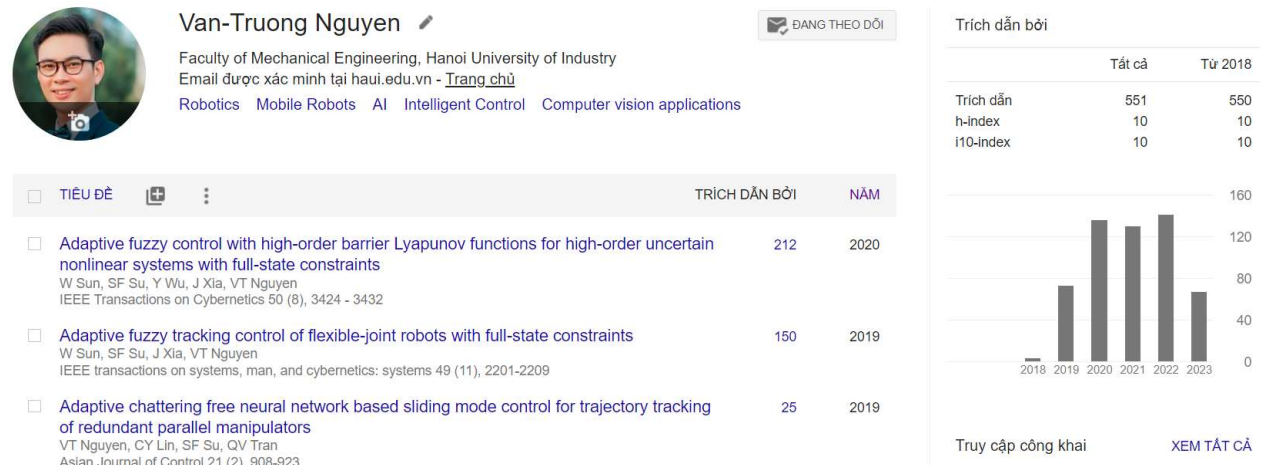
14. Kết quả đào tạo và nghiên cứu khoa học:

- 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 01 đề tài cấp Cơ sở (Đã nghiệm thu), hiện đang chủ nhiệm 01 đề tài Nafosted; Chủ nhiệm đề tài nhánh, Thành viên thực hiện chính: 01 đề tài Quỹ đổi mới sáng tạo Vingroup- Vinif (Trương đương cấp Bộ), 01 đề tài cấp tỉnh Nam Định; Thành viên thực hiện chính: 01 đề tài cấp Bộ Công thương,
- Đã công bố (số lượng) 36 bài báo và báo cáo khoa học, trong đó 15 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín (10 – SCIE, 1 – ESCI, 4 - Scopus), 15 báo cáo khoa học uy tín.

Chỉ số H_{index} : 10, với tổng số trích dẫn 551

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

(update tháng 5/2023)



- Đã được cấp (số lượng) 0 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích; Có 01 chấp nhận đơn sáng chế hợp lệ.

- 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 của Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 2020 |
| 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 | Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở | QĐ số 794/QĐ - ĐHCN ngày 08/9/2021 của Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 2021 |
| 5 | Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ | QĐ số 126-QĐ/ĐU ngày 23/12/2021 của Đảng uỷ trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 2021 |
| 6 | Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở | QĐ số 1029/QĐ-ĐHCN ngày 05/09/2022 của Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 2022 |
| 7 | Đảng viên hoàn thành xuất sắc nhiệm vụ | QĐ số 238-QĐ/ĐU ngày 26/12/2022 của Đảng uỷ trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 2022 |
| 8 | Đoàn viên có thành tích xuất sắc trong công tác Đoàn và phong trào thanh niên các năm học 2018-2019, 2019-2020, 2020-2021, 2021-2022 | QĐ số 89/QĐKT-ĐTN ngày 3/7/2019, số 163/QĐKT-ĐTN ngày 1/7/2020, số 291/QĐKT-ĐTN ngày 29/6/2021, số 07/QĐKT-ĐTN ngày 30/6/2022 | Từ năm 2019 đến nay |
| 9 | Gương mặt trẻ tiêu biểu Đoàn trường Đại học Công nghiệp Hà Nội các năm học 2018-2019, 2019-2020, 2020-2021 | Đoàn Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội các ngày 26/3/2019, 26/3/2020, 26/3/2021. | Từ năm 2019 đến nay |

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.

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

- 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 (ISI, IF. 19.118, Q1, Rank 1 of Control and System Engineering), IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics: Systems, (ISI, IF. 11.471, Q1), Artificial Intelligence Review (ISI, IF. 9.588, Q1), International Journal of Fuzzy Systems (ISI, IF. 4.406, Q1), ISA Transactions (ISI, IF. 4.305, Q1), vv. Tôi cũng tham gia ban chương trình (Technical Program Committee (TPC) Chair) tại hội nghị International Conference on Intelligent Systems and Networks (ICISN 2023).

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 3 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):

| 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 | 2013 - 2014 | | | | 2 | 300 | | 300/286/280 |
| 2 | 2014 - 2015 | | | | 2 | 390 | | 390/343/280 |
| 3 | 2018 - 2019 | | | | 5 | 300 | | 300/413.5/216 |
| 4 | 2019 - 2020 | | | 1 | 4 | 427.5 | 60 | 487.5/580.5/216 |
| 03 năm học cuối | | | | | | | | |
| 5 | 2020 - 2021 | | | 1 | 5 | 424.5 | 60 | 484.5/664.4/280 |
| 6 | 2021 - 2022 | | | | 7 | 277.5 | 60 | 337.5/586.4/280 |
| 7 | 2022 - 2023 | | | 1 | 7 | 193 | 60 | 253/589.7/280 |

(*) - 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

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước 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 phân: 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 Đại học Công nghiệp Hà Nội | 30/11/2020 |
| 2 | Chu Đức Tuân | | x | x | | 10/2020 đến 08/2021 | Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | 12/08/2021 |
| 3 | Vương Thị Hiền | | x | x | | 07/2022 đến 06/2023 | Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | Bảo vệ thành công thạc sĩ ngày 9/6/2023, Quyết định thành lập hội đồng số 617-1/QĐ-ĐHCN ngày 26/5/2023, Hiện đang chờ cấp |

| | | | | | |
|---|---|--|---|--------------------|---|
| 2 | Nghiên cứu-phát triển công nghệ hàn mới, thiết kế-chế tạo hệ thống hàn tự động ứng dụng hàn nối các tấm mỏng và siêu mỏng vật liệu đồng chất hoặc không đồng chất trong các ngành sản xuất mũi nhọn | CN đề tài nhánh, Thành viên chính của DA | 01/2021/HĐ-VINIF.2020.DA12, Thuộc dự án VINIF.2020.DA12 Quỹ đổi mới sáng tạo VINGRUOP- VINIF (Tương đương đề tài KHCN cấp Bộ) | 5/2021 đến 8/2021 | Quyết định nghiệm thu số 371/QĐ-ĐHSD ngày 13/9/2021 và biên bản nghiệm thu 5/10/2021, xếp loại: Đạt |
| 3 | Hoàn thiện quy trình công nghệ kỹ thuật và sản xuất thử nghiệm bồn trộn bê tông thương phẩm đa năng loại 0.5m ³ -1.5m ³ -2.5 m ³ | CN đề tài nhánh, Thành viên chính của DA | 02/2020/HĐTKCM-DA, thuộc dự án 05/2020/HĐ-KHCN, Dự án KHCN tỉnh Nam Định | 8/2020 đến 5/2021 | Biên bản nghiệm thu và thanh lý, ngày 14/5/2021, xếp loại: Đạt |
| 4 | 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/HĐKHHCN, Hợp đồng ND7 số 06.03.2019.ĐTBCN/HĐKHHCN 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 lại: Đạt |
| 5 | Nghiên cứu phương pháp thiết kế bộ điều khiển bám thích nghi thông minh thời gian ổn định hữu hạn cho robot chịu nhiễu bất định | CN | 107.01-2019.311, Đề tài Nafosted | 04/2020 đến nay | Đang thực hiện |

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

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

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

| TT | Tên bài báo/báo cáo KH | Số tác giả | Là tác giả chính | Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN | Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi) | Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn) | Tập, số, trang | Tháng, năm công bố |
|----|-----------------------------|------------|------------------|---|---|--|----------------|--------------------|
| I | Trước khi được công nhận 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 | | 12 | pp. 309-312 | 2017 |
| 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 | | 14 | 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 | | 8 | 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 | | 14 | 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. 3.452 năm 2020, Q2 | 24 | Vol.21, No.2, 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 | | 3 | 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. 4.085, Q1 | 18 | 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 | | 7 | pp. 533-536 | 2019 |
| 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. 11.471, Q1 | 147 | 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. 11.471, Q1 | 16 | 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 | | | 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. 19.118, Q1 | 208 | 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. 3.452 năm 2020, Q2 | 21 | Vol. 22, No. 6, pp.2534-2542 | 2020 |
| 19 | Design Multi-Active Devices for High-rise Building Under Earthquake Excitation | 5 | | Lecture Notes in Mechanical Engineering, Book Title: Proceedings of the 2nd Annual International Conference on Material, Machines and Methods for Sustainable Development (MMMS2020), Book Subtitle: Machine Design: Mechatronics, CAD/CAM/CAE, Maritime Engineering, ISBN: 978-3-030-69610-8 | Scopus, Q4 | 1 | pp. 836-843 | 2021 |
| 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. 4.364, Q2 | 3 | | 2021 |
| 21 | Real-time Target Human Tracking using Camshift and LucasKanade Optical Flow Algorithm | 5 | x | Advances in Science, Technology and Engineering Systems Journal, ISSN: 2415-6698 | Scopus, Q3 | 4 | Vol. 6, no. 2, pp. 907-914 | 2021 |

| | | | | | | | | |
|----|--|---|---|---|---------------------|----|--------------------------------|------|
| 22 | Development of a multiple sensor navigation system for autonomous guided vehicle localization | 4 | | 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. 11.471, Q1 | 18 | Vol. 51, no. 12, pp. 7838-7849 | 2021 |
| 24 | A real-time human tracking system using convolutional neural network and particle filter | 4 | x | Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-16-2094-2 | Scopus, Q4 | 7 | 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 | 1 | vol. 13, no.1, pp. 368-379 | 2022 |
| 27 | Numerical study on flow characteristics of the multi-lobe positive displacement pump | 5 | | 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 | 3 | No. 2, pp. 104–114 | 2022 |
| 29 | Design a vibration control for two-layer seismic | 7 | | Lecture Notes in Mechanical Engineering: Proceedings of the International Conference on Advanced Mechanical Engineering, Automation, and Sustainable Development 2021 (AMAS2021), 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 | 1 | 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 | Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3 | Scopus, Q4 | 1 | vol. 471, pp. 230–236 | 2022 |
| 32 | Adaptive neural network hierarchical sliding-mode control for pendubot based genetic algorithm optimization | 3 | x | Lecture Notes in Networks and Systems, ISBN: 978-981-19-3394-3 | Scopus, Q4 | | vol. 471, pp. 574–580 | 2022 |
| 33 | Design of an adaptive fuzzy hierarchical sliding-mode control for uncertainties pendubot | 2 | x | 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. 5.684, Q1 | 1 | 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. 3.860, Q2 | | 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, Vol. 2023, ISSN: 1687-9600 | ESCI, Scopus, Q2, CiteScore: 3.7 | | Vol. 2023, pp. 1-12 | 2023 |

- 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: 9 ([8], [10], [18], [21], [23], [28], [30], [35], [36]).

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 | Thuộc danh mục tạp chí uy tín của ngành | Tập, số, trang | Tháng, năm công bố |
|----|------------------------|------------|------------------|--|---|----------------|--------------------|
|----|------------------------|------------|------------------|--|---|----------------|--------------------|

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

| | |
|----|---------------------------------|
| | ISBN |
| 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 chương trình đào tạo 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 chương trình đào tạo | Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội | Quyết định số 1058/QĐ-ĐHCN ngày 8/9/2022 về việc ban hành bộ chương trình | |

| | | | | | | |
|--|--|--|------------------|--|---|--|
| | | | trình độ Đại học | | đào tạo trình độ đại học sửa đổi, bổ sung | |
|--|--|--|------------------|--|---|--|

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.

+ 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:

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
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 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ
(Ký và ghi rõ họ tên)

A handwritten signature in blue ink, consisting of stylized, cursive letters that appear to be 'NVT' followed by a horizontal line underneath.

Nguyễn Văn Trường