

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: Tự động hóa; Chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: PHẠM THANH TÙNG

2. Ngày tháng năm sinh: 01/01/1982; 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): ấp Hòa An, xã Hòa Lộc, huyện Tam Bình, tỉnh Vĩnh Long

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): 259/100A, Khóm 4, Phạm Hùng, P9, Tp Vĩnh Long, tỉnh Vĩnh Long.

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Khoa Điện – Điện Tử trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long; số 73, Nguyễn Huệ, P2, Tp Vĩnh Long, tỉnh Vĩnh Long.

Điện thoại nhà riêng:; Điện thoại di động: 0906295268;

E-mail: tungpt@vlute.edu.vn

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

- Từ 7/2004 đến 6/2015: Giảng viên trường Đại học dân lập Cửu Long (trong đó, từ 10/2007 đến 10/2010, học thạc sĩ tại trường Đại học giao thông vận tải Tp. Hồ Chí Minh).

- Từ 08/2015 đến nay: Giảng viên trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long; đã kinh qua các nhiệm vụ công tác sau đây:

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
+ 8/2015 - 10/2019: NCS tại trường ĐH Giao thông Vận tải TP. Hồ Chí Minh.

+ 10/2019 - 10/2020: Phụ trách Bộ môn Điều khiển và tự động hóa.

+ 11/2020 - 8/2022: Trưởng Bộ môn Điều khiển và tự động hóa.

+ 8/2022 - 3/2023: Phụ trách Trung tâm đào tạo sau đại học và Bồi dưỡng chuyên môn.

+ 4/2023 đến nay: Phó trưởng khoa Điện - Điện Tử.

Chức vụ:

- Hiện nay: Phó trưởng khoa;

- Chức vụ cao nhất đã qua: Phụ trách Trung tâm đào tạo Sau đại học và Bồi dưỡng chuyên môn trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long.

Cơ quan công tác hiện nay: trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long

Địa chỉ cơ quan: số 73, Nguyễn Huệ, P2, Tp Vĩnh Long, tỉnh Vĩnh Long.

Điện thoại cơ quan: 0270 3822 141

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 ngày 09 tháng 10 năm 2004; số văn bằng: B563795; ngành: Điện – Điện Tử, chuyên ngành: Điện – Điện Tử; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): trường Đại học dân lập Cửu Long, Việt Nam.

- Được cấp bằng ThS ngày 17 tháng 11 năm 2010; số văn bằng: 010903; ngành: Tự động hóa; chuyên ngành: Tự động hóa; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): trường Đại học Giao thông Vận tải Tp Hồ Chí Minh, Việt Nam.

- Được cấp bằng TS ngày 21 tháng 02 năm 2020; số văn bằng: GTS-TS 000003; ngành: Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa; chuyên ngành: Kỹ thuật điều khiển; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): trường Đại học Giao thông Vận tải Tp Hồ Chí Minh, Việt Nam.

- 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:

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS cơ sở: trường Đại học Cần Thơ

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS ngành, liên ngành: Điện – Điện tử
- Tự động hóa.

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Lý thuyết điều khiển
- Điều khiển trượt.
- Nghiên cứu các giải thuật điều khiển thông minh và ứng dụng.

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

- Đã hướng dẫn (số lượng) 00 NCS bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn (số lượng) 02 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: số lượng 02 cấp cơ sở;
- Đã công bố (số lượng) 45 bài báo khoa học, trong đó 08 bài báo trên tạp chí quốc tế có uy tín (03 bài ESCI; 05 bài Scopus), 24 bài trên tạp chí khác, 12 bài báo cáo khoa học và 01 bài thông tin khoa học;
- Đã được cấp (số lượng) 00 bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản 02, trong đó 02 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: 00

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

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.

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:

- Ứng viên không vi phạm đạo đức nhà giáo, không đang trong thời gian bị kỷ luật từ hình thức khiển trách trở lên hoặc thi hành án hình sự;
- Ứng viên luôn trung thực, khách quan trong đào tạo, nghiên cứu khoa học và các hoạt động chuyên môn khác;
- Ứng viên đã có 17 năm 05 tháng liên tục làm nhiệm vụ đào tạo trình độ đại học, trong đó có 5 năm (2019-2023) làm nhiệm vụ đào tạo cao học tại Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật Vĩnh Long. Ứng viên luôn hoàn thành nhiệm vụ được giao và thực hiện đủ số giờ chuẩn giảng dạy theo quy định của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo.
- Ứng viên sử dụng thành thạo tiếng Anh để phục vụ cho công tác chuyên môn và giao tiếp thông thường.
- Ứng viên có đủ các công trình khoa học (nghiên cứu khoa học, sách, báo, hướng dẫn cao học...) quy đổi tối thiểu theo quy định đối với chức danh PGS.

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: 17 năm 05 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):

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	SĐH	
1	2017-2018	0	0	0	0	345	0	345/338.5/270
2	2018-2019	0	0	0	1	285	0	285/279/270
3	2019-2020	0	0	0	0	315	90	405/468/216
03 năm học cuối								
4	2020-2021	0	0	0	0	390	270	660/798.5/216
5	2021-2022	0	0	2	2	330	90	420/481.5/216
6	2022-2023	0	0	0	4	270	210	480/651/216

(*) - 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:

- 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: trường Đại học Cần Thơ; số bằng: 0008363; năm cấp: 2017

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): Bằng Cử nhân Ngôn ngữ Anh

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	Trần Thị Thùy Trang		HVCH	x		09/8/2021 - 09/02/2022	Trường Đại học SPKT Vĩnh Long	Được cấp bằng 04/7/2022 theo Quyết định số 109/QĐ-ĐHSPKTVL-ĐT, ngày 28/6/2022
2	Nguyễn Minh Hùng		HVCH	x		09/8/2021 - 09/02/2022	Trường Đại học SPKT Vĩnh Long	Được cấp bằng 04/7/2022 theo Quyết định số 109/QĐ-ĐHSPKTVL-ĐT, ngày 28/6/2022

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)
I	Trước khi được công nhận PGS/TS						
1							
2							
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1	Lý thuyết điều khiển hiện đại	GT	NXB Khoa học Kỹ thuật, 2021	3	x	5 - 213	Số 21/XN-ĐHSPKTVL ngày 22/5/2023
2	Điều khiển hệ thống phi tuyến	GT	NXB Khoa học Kỹ thuật, 2023	3	x	13-47; 84-184	Số 32/XN-ĐHSPKTVL ngày 23/6/2023

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).

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

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 PGS/TS				
1					
2					
II	Sau khi được công nhận PGS/TS				
1	Điều khiển PID-mờ robot 3 bánh đa hướng	Chủ nhiệm	NCKH.2017.18 Đề tài NCKH cấp trường Đại học SPKT Vĩnh Long.	Từ 5/2017 đến 11/2020	Nghiệm thu ngày 07/12/2020 Xếp loại tốt
2	Thiết kế và thi công board mạch thực tập PLD/FPGA	Chủ nhiệm	2021.Đ.ĐT.05 Đề tài NCKH cấp trường Đại học SPKT Vĩnh Long	Từ 02/2021 đến 02/2022	Nghiệm thu ngày 09/02/2023 Xếp loại 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)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
I	Trước khi được công nhận PGS/TS							
Tác giả chính								
1	Optimizing the Structure of RBF Neural Network-Based Controller for Omnidirectional Mobile Robot Control	5	x	2017 International Conference on Systems Science and Engineering (ICSSE), ISBN 978-1-5386-3421-9		2	Trang 313-318	7/2017
2	Comparison of SMC and RBF-SMC on mobile robot control system	4	x	2017 Asia Maritime and Fisheries Universities Forum (AMFUF), ISSN 2508 - 5247			Trang 325-339	11/2017

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

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
3	Online Training the Radial Basis Function Neural Network Based on Quasi-Newton Algorithm for Omni-Directional Mobile Robot Control	4	x	AETA 2017 - Recent Advances in Electrical Engineering and Related Sciences: Theory and Application, Online ISBN: 978-3-319-69814-4 Print ISBN: 978-3-319-69813-7			Lecture Notes in Electrical Engineering book series, Vol. 465, trang 607-616	11/2017
4	Nhận dạng hệ thống phi tuyến mimo sử dụng mạng nơ-ron RBF	3	x	Tạp chí khoa học Công Nghệ Giao Thông Vận Tải, ISSN 1859-4263			Số 20, trang 31-35	8/2016
5	Adaptive sliding mode control with RBF neural networks for Omni-directional mobile robot	6	x	Journal of Technical Education Science, ISSN: 1859 - 1272			No.49, trang 80-87	9/2018
6	Đánh giá hiệu quả của giải thuật Quasi-Newton trong điều khiển trượt thích nghi sử dụng mạng nơ-ron RBF	6	x	Tạp chí Khoa học Trường Đại học Cần Thơ, ISSN: 1859 - 2333			Tập 54, số 7, trang 27-34	10/2018
Đồng tác giả								
7	Training the RBF Neural Network-Based Adaptive Sliding Mode Control by BFGS Algorithm for Omni-Directional Mobile Robot	5		International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, ISSN: 2278-0149	Scopus, Q4	2	Volume 7, Number 4, trang 367-373	7/2018
8	Radial Basis Function Neural Network and Genetic Algorithm in Trajectory	5		International Journal of Mechanical Engineering & Technology (IJMET), ISSN	Scopus, Q3	2	Volume 9, Issue 11, trang 670-683	11/2018

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

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
	Tracking Control of The Omni-Directional Mobile Robot			Print: 0976-6340, ISSN Online: 0976-6359				
9	Mô hình hóa và điều khiển robot ba bánh đa hướng	5		Hội nghị toàn quốc lần thứ 8 về Cơ Điện tử - VCM-2016, ISBN: 978-604-913-503-3			Trang 517-523	11/2016
10	Điều khiển robot 3 bánh đa hướng sử dụng bộ điều khiển RBF-PD tự chỉnh	5		Hội nghị toàn quốc lần thứ 8 về Cơ Điện tử - VCM-2016, ISBN: 978-604-913-503-3			Trang 744-749	11/2016
11	Thử nghiệm bộ điều khiển RBF-PD trên mô hình robot 3 bánh đa hướng	5		Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN 1859 - 0551			Số 17, trang 51-55	12/2016
12	Điều khiển bám quỹ đạo Delta Robot ba bậc tự do sử dụng thuật toán Fuzzy - PID	4		Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 4 về Điều khiển và Tự động hoá VCCA-2017, ISBN: 978-604-73-5569-3			Trang 58-67	12/2017
13	Điều khiển bám quỹ đạo robot Delta ba bậc tự do sử dụng thuật toán Fuzzy-PID	5		Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, ISSN: 1859-0551			Quyển 22, Số 1, trang 23-30	4/2019
II	Sau khi được công nhận PGS/TS							
Tác giả chính 05 bài báo quốc tế uy tín								
14	Omnidirectional Mobile Robot Trajectory Tracking Control with Diversity of Inputs	3	x	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, ISSN: 2278-0149 (Online)	Scopus, Q4	9	Vol. 10, No. 11, trang 542-552	11/2021
15	Adaptive Fuzzy Proportional Integral Sliding Mode Control for	2	x	Journal of Engineering and Technological Sciences, ISSN:	ESCI, Scopus, Q3	1	Vol. 54, No. 3, trang 1-14	5/2022

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

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
	Two-Tank Interacting System			2337-5779, E-ISSN: 2338-5502				
16	Adaptive Sliding Mode Control Based on Fuzzy Logic and Low Pass Filter for Two-Tank Interacting System	2	x	International Journal of Electrical and Computer Engineering Systems, ISSN (Online) 1847-7003	ESCI, Scopus, Q4		Vol 13, No. 6, trang 477-483	9/2022
17	Adaptive PID sliding mode control based on new Quasi-sliding mode and radial basis function neural network for Omni-directional mobile robot	2	x	AIMS Electronics and Electrical Engineering, ISSN 2578-1588	Scopus, Q3		Volume 7, Issue 2, trang 121-134	3/2023
18	Design and Performance Evaluation a Sliding Mode Control Based On the K Observer for a Three Tank Non-Interacting System	2	x	Journal of Applied Science and Engineering, ISSN:2708-9967 E-ISSN:2708-9975	ESCI, Scopus, Q2		Vol. 26, Issue.12, trang 1791-1798	5/2023
Tác giả chính bài báo còn lại								
19	Performance evaluation of the reaching laws in sliding mode control on the mass spring damper system	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ_ Đại học Công nghiệp Hà Nội, P-ISSN1859-3585 E-ISSN2615-9619			Tập 57 - Số Đặc biệt, trang 78-83	11/2021
20	Điều khiển vị trí hệ giảm xóc – vật – lò xo sử dụng kỹ thuật hồi tiếp trạng thái	2	x	Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật, Trường Đại Học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. Hồ Chí Minh, ISSN 1859 - 1272			Số 63, trang 98-104	4/2021
21	Đánh giá hiệu quả điều khiển trượt quasi trong điều	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN			T. 226, S. 11, 131-140	7/2021

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

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
	khiển hệ giảm xóc – vật – lò xo			1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562				
22	Điều khiển trượt thích nghi sử dụng mạng nơ-ron RBF hệ thống bền đôi tương tác	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 226, S. 11, trang 323-331	8/2021
23	Điều khiển mạng nơ-ron trượt thích nghi sử dụng luật tiếp cận hàm mũ hệ thống giảm xóc – vật – lò xo	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 226, S. 16, trang 196-203	11/2021
24	Điều khiển điện áp bộ chuyển đổi Buck-Boost sử dụng điều khiển trượt dựa vào mặt trượt PI	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 227, S. 02, trang 61-69	02/2022
25	Điều khiển trượt dựa vào bộ quan sát nhiễu và chế độ quasi hệ thống bền đôi tương tác	2	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 227, S. 02, trang 87-95	02/2022
26	Điều khiển trượt đầu cuối dựa vào hàm trượt quasi mới hệ thống bền đôi tương tác	2	x	Journal of Technology Education Science, P-ISSN: 1859-1272			No. 69, trang 36-45	4/2022
27	Điều khiển trượt động dựa vào hàm chuyển mạch động và giới hạn trên hệ thống giảm xóc – vật – lò xo	3	x	Journal of Military Science and Technology, ISSN 1859 - 1043			No.78, trang 39-48	4/2022
28	Ứng dụng bộ lọc thông thấp trong điều khiển trượt hệ thống bền đôi tương tác	2	x	Hội nghị – Triển lãm quốc tế về Điều khiển và Tự động hóa (VCCA2021),			Trang 337-341	4/2022

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
				ISBN: 978-604-95-0875-2				
29	Điều khiển trượt bám công suất dựa vào hàm Hyperbolic Tangent máy phát điện gió nguồn kép	3	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 227, S. 11, trang 112-119	8/2022
30	Ứng dụng điều khiển trượt PI backstepping dựa vào luật tiếp cận số mũ hệ thống bền kép	3	x	Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 228, S. 02, trang 78-85	12/2022
31	Đánh giá chất lượng bộ điều khiển trượt bậc 2 bộ chuyển đổi Zeta	3	x	Journal of Science and Technique, ISSN 1859-0209			Vol. 18, No.1, trang 74-86	2/2023
Đồng tác giả								
32	Improvement of PID Controllers by Recurrent Fuzzy Neural Networks for Delta Robot	4		Intelligent Communication, Control and Devices	Scopus, Q3	4	AISC, volume 1341, No 10, trang 263-275	7/2021
33	Evaluating the quality of intelligent controllers for 3-DOF Delta Robot control	5		International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, ISSN: 2278-0149 (Online)	Scopus, Q4	3	Vol. 10, No. 10, trang 542-552	10/2021
34	Performance Evaluation of Fuzzy-PID and GA-PID Controllers on a 3-DOF Delta Robot Tracking Control	5		2022 International Conference on Control, Robotics and Informatics (ICCRI),	IEEE		Trang 1-10	4/2022
35	Nghiên cứu bộ điều khiển trượt thích ứng cho các hệ thống cơ học	3		Thông tin khoa học - ĐH SPKT VL, ISSN 2615-9945			Số 02/2020, trang 38 - 42	7/2020

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
36	Nhận dạng từ thông rotor động cơ không đồng bộ sáu pha sử dụng mạng nơ-ron RBF	2		Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật, Trường Đại Học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. Hồ Chí Minh, ISSN 1859 - 1272			Số 64, trang 106-112	6/2021
37	Thiết kế bộ điều khiển trượt với mặt trượt PI dựa vào bộ lọc thông thấp hệ thống giảm xóc – vật – lò xo	2		Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật, Trường Đại Học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. Hồ Chí Minh, ISSN 1859 - 1272			Số 65, trang 69-74	8/2021
38	Nhận dạng động cơ không đồng bộ sáu pha sử dụng mạng nơ-ron RBF	2		Tạp chí khoa học, trường Đại học Cần Thơ; ISSN 1859 - 2333			Tập 57, số 4A, trang 18-29	8/2021
39	Đánh giá hiệu quả của các luật tiếp cận trong điều khiển trượt robot di động đa hướng	3		Hội nghị – Triển lãm quốc tế về Điều khiển và Tự động hóa (VCCA2021), ISBN: 978-604-95-0875-2			Trang 801-809	4/2022
40	Tối ưu hóa bộ điều khiển PID bằng giải thuật di truyền cho robot delta ba bậc tự do	5		Hội nghị – Triển lãm quốc tế về Điều khiển và Tự động hóa (VCCA2021), ISBN: 978-604-95-0875-2			Trang 785-793	4/2022
41	Giải pháp hỗ trợ tuyên truyền và cảnh báo sử dụng năng lượng điện tiết kiệm thông qua ứng dụng IoT	5		Hội nghị – Triển lãm quốc tế về Điều khiển và Tự động hóa (VCCA2021), ISBN: 978-604-95-0875-2			Trang 113-119	4/2022
42	Điều khiển trượt PID robot di động đa hướng	2		Tạp chí Khoa học và Công nghệ - Đại học Thái Nguyên, ISSN 1859-2171, 2374-9098; e-ISSN 2615-9562			T. 227, S. 08, trang 123-130	4/2022

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

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
43	Tối ưu hóa bộ điều khiển PID bằng giải thuật di truyền kiểm nghiệm trên mô hình robot delta	5		Measurement, Control, and Automation, ISSN 1859-0551			Vol. 3, No.2, trang 57-65	8/2022
44	Ứng dụng mạng nơ-ron LSTM để cải tiến hiệu quả theo dõi và cảnh báo tình trạng sức khỏe cán bộ văn phòng	4		Journal of Military Science and Technology, ISSN 1859 – 1043.			Số 81, trang 3-13	8/2022
45	Xây dựng giải pháp nhắc nhở sử dụng điện tiết kiệm dùng công nghệ IoT	4		Journal of Military Science and Technology, ISSN: 1859-1043		7	Số 82, trang 60-69	10/2022

- 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: 05 ([14], [15], [16], [17], [18]).

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						
1							
II	Sau khi được công nhận PGS/TS						
1							
2							

- 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. 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
1					
2					

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

- 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

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					
2					

- 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: Không

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						
2						

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

a) Thời gian được bổ nhiệm PGS

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

b) Hoạt động đào tạo

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

- Giờ giảng dạy

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

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

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

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

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

.....

+ 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:

.....

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
- Đã chủ trì 01 nhiệm vụ KH&CN cấp cơ sở (UV chức danh PGS)

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

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

Vĩnh Long, ngày 25 tháng 6 năm 2023

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Phạm Thanh Tùng