

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: 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 – Động lực; Chuyên ngành: Cơ - Điện tử

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: **NGUYỄN TRƯỜNG THỊNH**

2. Ngày tháng năm sinh: **26/10/1973**; 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 Hòa Vinh, Huyện Đông Hòa, tỉnh Phú Yên**

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): **79/10 đường Đồng Nai, Phường Phước Hải, tỉnh Khánh Hòa**

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bru điện): **Nguyễn Trường Thịnh, Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Phòng B1-1105, Đại học Kinh tế TP.HCM, 279 đường Nguyễn Tri Phương, Phường 5, Quận 10, TP. Hồ Chí Minh**

Điện thoại di động: **0903.675.673**; E-mail: **thinhnt@ueh.edu.vn**

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

Từ tháng 07 năm 1997 đến tháng 11 năm 2003: Kiểm định viên; Sở Lao động, Thương binh và Xã hội TP.HCM.

Từ tháng 12 năm 2003 đến tháng 11 năm 2022: Giảng viên; Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM.

Từ tháng 11 năm 2022 đến nay: Giảng viên, Đại học Kinh tế TP.HCM.

Chức vụ hiện nay: Viện trưởng Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Đại học Kinh tế TP.HCM; Chức vụ cao nhất đã qua: Phụ trách Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

Cơ quan công tác hiện nay: **Viện Công nghệ Thông minh và Tương tác, Đại học Kinh tế TP.HCM**

Địa chỉ cơ quan: 59C, Nguyễn Đình Chiểu, Quận 3, Thành phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: 0838295299

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học: Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

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 04 tháng 09 năm 1996; số văn bằng: B23484; ngành: Kỹ thuật Công nghiệp, chuyên ngành: **Kỹ thuật Công nghiệp**; Nơi cấp bằng ĐH: **Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, Việt Nam.**

- Được cấp bằng ThS ngày 06 tháng 09 năm 2001; số văn bằng: 20431; ngành: **Cơ khí Chế tạo máy**; Nơi cấp bằng ThS: **Trường Đại học Bách khoa TP.HCM – Đại học Quốc gia TP.HCM, Việt Nam.**

- Được cấp bằng TS ngày 06 tháng 02 năm 2010; số văn bằng:; ngành: **Kỹ thuật**; chuyên ngành: **Kỹ thuật Cơ khí**; Nơi cấp bằng TS: **Đại học Quốc gia Chonnam, Hàn Quốc.**

10. Đã được bổ nhiệm/công nhận chức danh **PGS** ngày **12 tháng 12 năm 2012**, ngành: **Cơ khí.**

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐGS cơ sở: **Đại học Kinh tế TP.HCM.**

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

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Hệ thống cơ điện tử thông minh với ba nhiệm vụ chính gồm: (1) *Thiết kế và mô hình hóa cơ điện tử thông minh*; (2) *Hệ thống robot thông minh*; (3) *Trí tuệ nhân tạo trong Robot và hệ thống Cơ điện tử.*

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

- Đã hướng dẫn (số lượng): 03 NCS bảo vệ thành công luận án TS (01 hướng dẫn chính, 02 hướng dẫn phụ);

- Đã hoàn thành đề tài NCKH từ cấp cơ sở trở lên: số lượng 10 đề tài cấp Bộ/Tỉnh/Thành phố (06 chủ nhiệm đề tài, 04 thành viên đề tài);

- Đã công bố (số lượng) 197 bài báo khoa học, trong đó 65 bài báo khoa học trên tạp chí quốc tế có uy tín;

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

- Số lượng sách đã xuất bản 09, trong đó 09 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:

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

| STT | Năm | Danh hiệu | Cơ quan ban hành |
|-----|------|--|-----------------------------------|
| 1 | 2022 | Bằng khen hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 22 năm 2022 | Bộ GD&ĐT |
| 2 | 2022 | Giấy chứng nhận hướng dẫn sinh viên đạt giải silver award cuộc thi RAVTE Students Innovation Award 2022, Thái Lan | Tổ chức RAVTE |
| 3 | 2021 | Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhất Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 21 năm 2021 | Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM |
| 4 | 2020 | Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2020 | Bộ GD&ĐT |
| 5 | 2019 | Có nhiều đóng góp trong công tác tổ chức Liên hoan Tuổi trẻ sáng tạo TPHCM nhân kỷ niệm 10 năm tổ chức Liên hoan (2009 - 2019) | Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM |
| 6 | 2019 | Hướng dẫn sinh viên đạt giải Ba Giải thưởng sinh viên Nghiên Cứu Khoa Học Eureka lần 21 năm 2019 | Ban Chấp Hành Đoàn TNCSHCM TP.HCM |
| 7 | 2019 | Đã hướng dẫn sinh viên có đề tài đạt Giải Nhất, Giải thưởng "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2019 | Bộ GD&ĐT |
| 8 | 2019 | Đã hướng dẫn sinh viên có đề tài đạt Giải Nhì, Giải thưởng "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2019 | Bộ GD&ĐT |
| 9 | 2018 | Đã có thành tích hướng dẫn sinh viên đạt Giải Nhất trong Giải thưởng Sinh viên Nghiên cứu khoa học Eureka năm 2018 | Giám đốc ĐHQG TPHCM |
| 10 | 2017 | Hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhất "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2017 | Bộ GD&ĐT |
| 11 | 2017 | Hướng dẫn sinh viên thực hiện đề tài nghiên cứu khoa học đạt Giải Nhất Giải thưởng "Sinh | Bộ GD&ĐT |

| | | | |
|----|------|---|-------------------------------|
| | | viên nghiên cứu khoa học" năm 2017 | |
| 12 | 2017 | Đã có thành tích xuất sắc trong quá trình xây dựng và phát triển trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM giai đoạn 1962 - 2017 | Bộ trưởng bộ GD&ĐT |
| 13 | 2012 | Hướng dẫn sinh viên thực hiện đề tài Đạt giải Nhất Giải thưởng "Tài năng khoa học trẻ Việt Nam" năm 2012 | Bộ GD&ĐT |
| 14 | 2010 | Bằng khen đạt giải ba Hội thi sáng tạo kỹ thuật TPHCM năm 2009 | Chủ tịch UBND TP. Hồ Chí Minh |
| 15 | 2005 | Giấy khen đạt nhiều thành tích trong NCKH 5 năm (1999 - 2004) | Hiệu trưởng ĐH SPKT TPHCM |
| 16 | 2005 | Bằng khen hướng dẫn sinh viên đạt giải Nhì "Sinh viên nghiên cứu khoa học" năm 2005 | Bộ GD&ĐT |

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

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

Năm 2012, sau khi được bổ nhiệm chức danh Phó Giáo sư tại trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM, tôi tiếp tục làm trưởng Bộ môn Cơ điện tử và năm 2015 tôi được giao nhiệm đảm nhiệm vị trí Trưởng khoa Cơ khí Chế tạo máy, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM. Từ tháng 11 năm 2022 đến nay, tôi làm giảng viên Đại học Kinh tế TP.HCM. Với vị trí là một giảng viên trong trường đại học, tôi nhận thức được vai trò và trách nhiệm của mình vì vậy đã luôn cố gắng để hoàn thành tốt các nhiệm vụ là giảng dạy, đào tạo, nghiên cứu khoa học, chuyển giao công nghệ đồng thời cũng tích cực tham gia các hoạt động xã hội và phục vụ sinh viên. Trong suốt gần 20 năm làm việc, tôi tự nhận thấy mình đã tự học hỏi, trau dồi phương pháp làm việc cũng như luôn cập nhật, bổ sung cho bản thân những kiến thức mới trong nước cũng như trên thế giới. Ngoài ra, tôi cũng đã không ngừng phấn đấu để hoàn thiện bản thân mình hơn về tư tưởng đạo đức để đáp ứng được tiêu chuẩn và nhiệm vụ của một nhà giáo nói chung và của người giảng viên đại học nói riêng như sau:

- Thực hiện đầy đủ các nhiệm vụ của nhà giáo theo quy định ở Luật giáo dục.
- Trung thực, có tinh thần hợp tác với đồng nghiệp và khách quan trong công việc giáo dục, đào tạo và nghiên cứu khoa học công nghệ.
- Với kiến thức và kinh nghiệm trong công tác giảng dạy, công tác nghiên cứu khoa học, đào tạo tiến sĩ, thạc sĩ, bản thân tự nhận thấy có đầy đủ tiêu chuẩn, đạo đức, năng lực và trình độ thực hiện nhiệm vụ của nhà giáo với học hàm giáo sư.

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

| TT | Năm học | Số lượng NCS đã hướng dẫn | | Số lượng ThS/CK2/BSNT đã hướng dẫn | Số đề án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD | Số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp | | Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*) |
|----|-------------|---------------------------|-----|------------------------------------|---|------------------------------------|-----|---|
| | | Chính | Phụ | | | ĐH | SDH | |
| 1 | 2021 - 2022 | | | | 21 | 510 | | 510/790.86/47.6 |
| 2 | 2022 - 2023 | 1 | 1 | | 18 | 735 | | 735/901.83/135 |
| 3 | 2023 - 2024 | | | | | 270 | 45 | 315/405/189 |

(*) - 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: Anh ngữ/English

a) Được đào tạo ở nước ngoài:

- Học TS ; Tại nước: Hàn Quốc; Từ năm: 2006 đến năm 2010

- Bảo vệ luận văn ThS hoặc luận án TS hoặc TSKH ; tại nước: Hàn Quốc, năm 2010

b) Được đào tạo ngoại ngữ trong nước:

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

c) Giảng dạy bằng tiếng nước ngoài:

- Giảng dạy bằng ngoại ngữ: Anh ngữ

- Nơi giảng dạy (cơ sở đào tạo, nước): Đại học Kinh tế TP.HCM, Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM

d) Đối tượng khác ; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

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

| TT | Họ tên NCS hoặc HVCH/CK2/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 | Nguyễn Đức Thông | X | | X | | Từ 2015 đến 2022 | Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Link | Số: 481/QĐ-ĐHSPKT, ngày 09 tháng 02 năm 2023 Link |
| 2 | Dương Tuấn Tùng | X | | | X | Từ 2014 đến 2020 | Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM | Số: 2111/QĐ-ĐHSPKT, ngày 26 tháng 01 năm 2021 |
| 3 | Ma Văn Việt | X | | | X | Từ 2018 đến 2023 | Trường ĐH Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM | Số: 1170/QĐ-ĐHSPKT, ngày 05 tháng 05 năm 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) |
|----|-------------------------------|----------------------------|------------------------------------|------------|----------|---|--|
| I | Sau khi được công nhận PGS/TS | | | | | | |
| 1 | Hệ thống Tự động | Giáo trình | Nhà Xuất bản Kinh tế TP.HCM - 2024 | 1 | Chủ biên | | Đại học Kinh tế TP. Hồ Chí Minh Link |
| 2 | Trí tuệ nhân tạo | Giáo trình | Nhà Xuất bản Kinh tế TP.HCM - 2024 | 1 | Chủ biên | | Đại học Kinh tế TP. Hồ Chí Minh Link |
| 3 | Kỹ thuật Robot - Cơ bản | Giáo trình | Nhà Xuất bản Kinh tế | 1 | Chủ biên | | Đại học Kinh tế TP. Hồ Chí Minh Link |

| | | | | | | | |
|---|---------------------------|------------|------------------------------------|---|----------|--|---|
| | | | TP.HCM - 2024 | | | | |
| 4 | Kỹ thuật Robot - Nâng cao | Giáo trình | Nhà Xuất bản Kinh tế TP.HCM - 2024 | 1 | Chủ biên | | Đại học Kinh tế TP. Hồ Chí Minh Link |

Trong đó: (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:

- Chi 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:

| T T | 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 Xếp loại KQ |
|-----|---|-----------|--|---------------------|----------------------------------|
| I | Trước khi được công nhận PGS/TS | | | | |
| | <i>Các đề tài cấp Bộ/ Tỉnh-Thành phố</i> | | | | |
| 1 | Nghiên cứu và chế tạo máy tạo hình nhiệt thép bằng cảm ứng trong công nghiệp đóng tàu thủy | Chủ nhiệm | B2010-22-54, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo Link | 18 tháng | 20/09/2011; Xếp loại: Tốt |
| II | Sau khi được công nhận PGS/TS | | | | |
| | <i>Các đề tài cấp Bộ/ Tỉnh-Thành phố</i> | | | | |
| 2 | Hoàn thiện thiết kế và chế tạo Robot kiểm tra đường ống thoát nước | Chủ nhiệm | 125/HĐ-SKHHCN, Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh Link | 16 tháng | 08/04/2013; Xếp loại: Xuất sắc |
| 3 | Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Tay Máy Song Song 4 Bậc Tự Do Cấu Hình Delta Ứng Dụng Trong Dây Chuyền Sản Xuất Thực Phẩm | Chủ nhiệm | 125/HĐ-SKHHCN, Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh Link | 24 tháng | 19/12/2014; Xếp loại: Đạt |

| | | | | | |
|---|---|-----------|--|----------|--------------------------------|
| 4 | Thiết Kế, Chế Tạo và Điều Khiển Robot Tiếp Tân ở Môi Trường Công Cộng | Chủ nhiệm | 47/2017/HĐ-SKHCN Đề tài cấp Tỉnh, TP. Hồ Chí Minh Link | 24 tháng | 21/09/2018; Xếp loại: Khá |
| 5 | Nghiên Cứu, Thiết Kế và Chế Tạo Robot Dịch Vụ Phục Vụ Hộ Gia Đình | Chủ nhiệm | B2018.SPK.04, Đề tài cấp Bộ, Bộ Giáo dục và Đào tạo Link | 24 tháng | 14/11/2020; Xếp loại: Xuất sắc |

- 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 | | | | | | | | |
| Tạp chí Quốc tế uy tín | | | | | | | | |
| 1 | Prediction of deformations of steel plate by artificial neural network in forming process with induction heating | 4 | TGC | Journal of Mechanical Science and Technology/ Print ISSN: 1738-494X Online ISSN: 1976-3824 | SCIE, SCOPUS | 33 | Tập 3, số 4, trang 1211 đến 1221. | 2009 Link |
| 2 | Adaptive neuro-fuzzy control of ionic polymer metal composite actuators | 3 | TGC | Smart Materials and Structures/ Print ISSN: 0964-1726 Online ISSN: 1361-665X | SCIE, SCOPUS | 41 | Tập 18, số 6, 12 trang 065016 | 2009 Link |
| 3 | Analysis of bending deformation in triangle heating of steel plates with induction heating process using laminated plate theory | 3 | TGC | Mechanics based design of structures and machines/ Print ISSN: 1539-7734 Online ISSN: 1539-7742 | SCIE, SCOPUS | 16 | Tập 37, số 2, trang 228 đến 246 | 2009 Link |
| 4 | The development of an artificial neural network model to predict heating-line positions for plate forming in induction heating process | 3 | TGC | Mechanics based design of structures and machines / Print ISSN: 1539-7734 Online ISSN: 1539-7742 | SCIE, SCOPUS | 19 | Tập 37, số. 2, trang 201 đến 227. | 2009 Link |

| | | | | | | | | |
|-------------------------|---|---|-----|--|------------------|----|--|------------------------------|
| 5 | Flower Robot–A Product of Biomimetic Technology | 4 | TGC | Key Engineering Materials/ISSN: 1662-9795 | SCOPUS Q3 | | Số 467, từ trang 2149 đến trang 2154 | 2011 Link |
| 6 | Prediction of heating-line paths in induction heating process using the artificial neural network | 4 | TGC | International Journal of Precision Engineering and Manufacturing /Print ISSN: 2234-7593 Online ISSN: 2005-4602 | SCIE Q1,8 SCOPUS | | Tập 12, số 1, từ trang 105 đến trang 113 | 2011 Link |
| Tạp chí Quốc tế | | | | | | | | |
| 7 | Prediction of Heating Line for Plate Forming in Induction Heating Process Using Artificial Neural Network (Tiếng Hàn) | 3 | TGC | <i>Journal of Welding and Joining</i> ISSN: 2466-2232 (Print) ISSN: 2466-2100 (Online) | | 10 | Tập 28, số 4, trang 1 đến trang 4 | 2010 Link |
| Hội nghị Quốc tế | | | | | | | | |
| 8 | Position control of ionic polymer metal composite actuator based on neuro-fuzzy system | 3 | TGC | Second International Conference on Smart Materials and Nanotechnology in Engineering, International Society for Optics and Photonics ISSN: 0277-786X ISBN: 9780819478047 | | 3 | Tập 7493, trang 74933I. | 2009 Link |
| 9 | Using Neural Network for predicting induction-heating paths in shipyard | 2 | TGC | 2009 International Conference on Computer Technology and Development, IEEE ISBN: 978-0-7695-3892-1 | | | Tập 2, trang 134 đến 138 | 2009 Link |
| 10 | Using image processing to control traffic flow based on robot | 3 | TGC | 2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121 | | | Từ trang 828 đến 832 | 2011 Link |

| | | | | | | | |
|----|--|---|-----|--|----|------------------------------|---------------------------|
| 11 | Using Artificial Neural Network to predict locations of Induction Heating Lines in forming process | 2 | TGC | 2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121 | 1 | Từ trang 800 đến 805 | 2011 Link |
| 12 | Development of virtual control engineering experiments | 3 | | 2011, 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121 | 6 | Từ trang 680 đến 685 | 2011 Link |
| 13 | Swimming of robotic fish based biologically-inspired approach | 3 | TGC | 2011 11th International Conference on Control, Automation and Systems, IEEE/Print ISSN: 2093-7121 | 5 | Từ trang 680 đến 685 | 2011 Link |
| 14 | Using Electrooculogram and Electromyogram for powered wheelchair | 2 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3 | 25 | Từ trang 1585 đến trang 1590 | 2011 Link |
| 15 | Study of artificial fish bladder system for robot fish | 2 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3 | 9 | Từ trang 2126 đến trang 2130 | 2011 Link |
| 16 | Development of the simultaneous mapping system for the robotic fish | 2 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3 | | Từ trang 1702 đến trang 1706 | 2011 Link |
| 17 | Design and development of continuum structure for robotic flower | 2 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ISBN: 978-1-4577-2137-3 | 9 | Từ trang 118 đến trang 123 | 2011 Link |

| | | | | | | | |
|---------------------------|---|---|-----|---|----|------------------------------|------------------------------|
| 18 | A study of pipe-cleaning and inspection robot | 3 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ ISBN: 978-1-4577-2137-3 | 41 | Từ trang 2593 đến trang 2598 | 2011 Link |
| 19 | A solution of obstacle collision avoidance for robotic fish based on fuzzy systems | 2 | TGC | 2011 IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, IEEE/ ISBN: 978-1-4577-2137-3 | 11 | Từ trang 118 đến trang 123 | 2011 Link |
| Tạp chí trong nước | | | | | | | |
| 20 | Giải thuật Chuyển động thẳng của robot có chân | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | Số 62, Trang 31-33 | 2002 Link |
| 21 | Thiết kế và chế tạo máy phay 5 trục ảo | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | Số 59, Trang 25 -26 | 2002 Link |
| 22 | Thiết Kế và Chế Tạo Máy Biến Dạng Thép Tấm Dựa trên Nguyên Lý Cảm Ứng Điện Từ | 4 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | Số 7, Trang 53-59 | 2011 Link |
| 23 | Giám Sát và Điều Khiển Hệ Thống Đóng Gói Sản Phẩm Dạng Ly bằng Máy Tính | 3 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | Số 7, Trang 40 -44 | 2011 Link |
| 24 | Nhận Dạng và Đếm Phương Tiện trong Hệ Thống Cảnh Báo và Điều Khiển Giao Thông Dựa vào Phương Pháp Xử Lý Ảnh | 3 | TGC | Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật/ ISSN: 1859 - 1272 | | Số 19, Trang 72 -83 | 2011 Link |
| 25 | Designing, manufacturing robot for supervising the sawage line robot | 2 | TGC | Journal of Technical Education Science | | Tập 23, Trang 44-50 | 2012 Link |
| 26 | Using the finite element method to predict the strength of the dental implant | 2 | TGC | Journal of Technical Education Science | | Tập 23, Trang 63-68 | 2012 Link |
| 27 | Mô Hình Hóa và Phân Tích Xe Tự Hành Chuyên Chở Hành Khách | 3 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | Số 1+2, Trang 60-65 | 2012 Link |

| | | | | | | | | | |
|----------------------------|---|---|-----|--|--|--|----------------------|------|----------------------|
| 28 | Hệ Thống Rửa Bồn Tự Động | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 7, Trang 71-75 | 2012 | Link |
| 29 | Mô Phỏng và Thực Nghiệm Trường Điện Từ và Thông Lượng Nhiệt Phân Bô trên Tấm Thép trong Gia Nhiệt Cảm Ứng | 3 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 7, Trang 45 -51 | 2012 | Link |
| 30 | Phương Trình Hồi Quy Xác Định Kích Thước Vùng Ảnh Hưởng Nhiệt của Tấm Thép trong Gia Nhiệt Cảm Ứng | 3 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam/ ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 7, Trang 25 -34 | 2012 | Link |
| 31 | Nghiên Cứu và Chế Tạo Robot Dùng Công Nghiệp Đúc Áp Lực | 3 | TGC | Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980 | | | Số 86, Trang 65 -69 | 2012 | Link |
| 32 | Using Finite Element Method to Predict Strength of Dental Implant | 3 | TGC | Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980 | | | Số 88, Trang 95 -100 | 2012 | Link |
| 33 | Thiết Kế và Phát Triển Robot Lau Kính cho Các Bề Mặt Thẳng đứng | 3 | TGC | Tạp Chí Khoa Học & Công Nghệ Các Trường Đại Học Kỹ Thuật/ISSN: 0868-3980 | | | Số 89, Trang 95-100 | 2012 | Link |
| Hội nghị trong nước | | | | | | | | | |
| 34 | Optimized Offset Algorithm for Laser-aided Direct Metal Tooling | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010) | | | Trang 344-351 | 2010 | Link |
| 35 | Using Neural Network to Predict the Heating-Line Paths in Induction Heating Process | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010) | | | Trang 303-308 | 2010 | Link |
| 36 | Flower Robot - Using Tendon Mechanisms | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010) | | | Trang 207-212 | 2010 | Link |
| 37 | Nghiên Cứu và Phát Triển Robot Dạng Người Điều Khiển Giao Thông. | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Cơ Điện Tử (VCM-2010) | | | Trang 188-192 | 2010 | Link |

| | | | | | | | | |
|----|--|---|-----|--|------------|---|------------------------|------------------------------|
| 38 | Phát Triển Robot Kiểm Tra và Vệ Sinh Đường Ống. | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011)/ISBN: 978-604-911-020-7 | | | Trang 263-268 | 2011 Link |
| 39 | Autonomous Inspection with Multi-Link Robotic Fish | 3 | TGC | Hội nghị toàn quốc về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA-2011) ISBN: 978-604-911-020-7 | | 1 | Trang 282-288 | 2011 Link |
| 40 | Tiếp Cận Khái Quát về Thiết Kế Cơ Khí và Tổng Hợp Phương Pháp Điều Khiển cho Delta Robot | 3 | TGC | Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5 | | | Trang 636-642 | 2012 Link |
| 41 | Thiết Kế Hệ Thống Nhận Dạng và Trả Tiền Giấy Việt Nam Sử Dụng trong Máy Bán Hàng Tự Động | 3 | TGC | Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5 | | | Trang 628-635 | 2012 Link |
| 42 | Phát Triển Robot Giám Sát Đường Ống Thoát Nước | 2 | TGC | Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5 | | | Trang 475-481 | 2012 Link |
| 43 | Phát Triển Giải Thuật Điều Khiển và Tránh Vật Cản Dành cho Robot Sáu Chân | 2 | TGC | Hội nghị Cơ Điện Tử Toàn Quốc lần thứ 6 (VCM-2012) ISSN: 978-604-62-0753-5 | | | Trang 386-392 | 2012 Link |
| II | Sau khi được công nhận PGS | | | | | | | |
| | Tạp chí Quốc tế uy tín | | | | | | | |
| 44 | Forming Complicated Surface in Shipyard Using Neural Network System | 1 | TGC | Advanced Materials Research ISSN print: 1022-6680 | SCOPUS Q4 | | Tập 566, Trang 470-475 | 2012 Link |
| 45 | A Study of Transverse Shrinkage and Vertical Displacement in Induction Triangle Heating | 1 | TGC | Advanced Materials Research ISSN print: 1022-6680 | SCOPUS, Q4 | | Tập 566, Trang 82-87 | 2012 Link |

| | | | | | | | | |
|----|---|---|-----|--|--------------------|----|-----------------------------|------------------------------|
| 46 | An artificial neural network system for predicting the deformation of steel plate in triangle induction heating process | 3 | TGC | International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN print: 2234-7593 | SCIE/ IF: 1,887 | 8 | Tập 14, Số 4, Trang 551–557 | 2013 Link |
| 47 | An artificial neural network system for heating-path prediction in induction heating process for concave curved surface forming | 3 | TGC | International journal of Precision engineering and manufacturing ISSN print: 2234-7593 | SCIE-Q1/ IF: 1.887 | 7 | Trang 259-265 | 2014 Link |
| 48 | Development of the bending actuator with Nafion-Pt IPMC tube | 2 | TGC | Advanced Materials Research ISSN print 1022-6680 | SCOPUS Q4 | 8 | Tập 1119, Trang 251-257 | 2015 Link |
| 49 | A Finite Element Model for Dynamic Analysis of Triple-Layer Composite Plates with Layers Connected by Shear Connectors Subjected to Moving Load | 7 | | Materials ISSN: 1996-1944 | SCIE-Q1 IF: 3.748 | 36 | Tập 12, Số 4, Trang 598 | 2019 Link |
| 50 | Design Dynamic Models for Cable Robot Spraying Pesticides in Agricultural Production | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 1 | Tập 9, Số 4 | 2020 Link |
| 51 | Vietnamese Service Robot Based on Artificial Intelligence | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 4 | Tập 9, Số 5 | 2020 Link |
| 52 | Real-Time Hybrid Navigation System-Based Path Planning and Obstacle Avoidance for Mobile Robots | 2 | TGC | Applied Sciences ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 41 | Tập 10, Số 10 | 2020 Link |

| | | | | | | | | |
|----|---|---|-----|---|----------------------|----|--|------------------------------|
| 53 | Empirical Quasi-Static and Inverse Kinematics of Cable-Driven Parallel Manipulators Including Presence of Sagging | 2 | TGC | Applied Sciences ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 9 | Tập 10, Số 15 | 2020 Link |
| 54 | Using Machine Learning to Grade the Mango's Quality Based on External Features Captured by Vision System | 2 | TGC | Applied Sciences ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 21 | Tập 10, Số 17 | 2020 Link |
| 55 | The Influential Role of Robot in Second Language Classes Based on Artificial Intelligence | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 7 | Tập 9, Số 9 | 2020 Link |
| 56 | Using a Cable-Driven Parallel Robot with Applications in 3D Concrete Printing | 2 | TGC | Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 68 | Tập 11, Số 2, Trang 563 | 2021 Link |
| 57 | Design of Adaptive Fuzzy Sliding Mode Controller for Mobile Robot | 4 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 8 | Tập 10, Số 2, Trang 54-59 | 2021 Link |
| 58 | Hybrid genetic algorithm based smooth global-path planning for a mobile robot | 2 | TGC | Mechanics Based Design of Structures and Machines | SCIE-Q1 | 35 | Tập 51, Số 3, Trang 1758- 1774 | 2021 Link |
| 59 | Wrench-Closure Condition of Cable-Driven Parallel Manipulators | 2 | TGC | Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 1 | Tập 11, Số 9, Trang 4228 | 2021 Link |
| 60 | Adaptive Fuzzy Control for Autonomous Robot under Complex Environment | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 3 | Tập 10, Số 5, Trang 216- 223 | 2021 Link |

| | | | | | | | | |
|----|--|---|-----|--|-------------------|----|-----------------------------|------------------------------|
| 61 | Telemedicine Mobile Robot - Robots to Assist in Remote Medical | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 7 | Tập 10, Số 6, Trang 337-342 | 2021 Link |
| 62 | Using SIFT and Sliding Window to Detect and Invent Literature for Library Robot | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 1 | Tập 10, Số 7, Trang 386-391 | 2021 Link |
| 63 | Robotic Mechanism Using Water Jet for Scalp Wash and Massage Servicing Patients | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 10, Số 8, Trang 422-428 | 2021 Link |
| 64 | C2 Piecewise Cubic Bezier Curve Based Smoothing Path for Mobile Robot | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 3 | Tập 10, Số 9, Trang 519-525 | 2021 Link |
| 65 | Quality Classification of Dragon Fruits Based on External Performance Using a Convolutional Neural Network | 2 | TGC | Applied Sciences/ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 34 | Tập 11, Số 22, Trang 10558 | 2021 Link |
| 66 | Analysis and Evaluation of CDPR Cable Sagging Based on ANFIS | 2 | TGC | Mathematical Problems in Engineering/ISSN: 1024-123X (Print) | SCIE Q2 IF: 1.430 | 5 | Tập 2021, Trang 1-20 | 2021 Link |
| 67 | Sagging Cable Analysis and Evaluation of 4-degree-of-freedom Cable Robot Using Adaptive Neural Fuzzy Algorithm | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 3 | Tập 11, Số 2, Trang 73-78 | 2022 Link |

| | | | | | | | | |
|----|---|---|-----|---|----------------------------|----|----------------------------------|------------------------------|
| 68 | Overconstrained Cable-Driven Parallel Manipulators Statics Analysis Based on Simplified Static Cable Model | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 1 | Tập 11, Số 3, Trang 159-165 | 2022 Link |
| 69 | Shape Prediction of Nasal Bones by Digital 2D-Photogrammetry of the Nose Based on Convolution and Back-Propagation Neural Network | 3 | TGC | Computational and Mathematical Methods in Medicine/ ISSN: 1748-670X (Print) | SCIE Q2 / IF: 2.809 (2022) | 9 | Tập 2022, ID 5938493, Trang 1-18 | 2022 Link |
| 70 | Self-Feeding Robot for Elder People and Parkinson's Patients in Meal Supporting | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 3 | Tập 11, Số 4, Trang 241-247 | 2022 Link |
| 71 | A Study of Combining KNN and ANN for Classifying Dragon Fruits Automatically | 2 | TGC | Journal of Image and Graphics/ 2301-3699 (Print) | SCOPUS Q2 | 42 | Tập 10, Số 1, Trang 28-35 | 2022 Link |
| 72 | Development of Humanoid Robot Head Based on FACS | 4 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 3 | Tập 11, Số 5, Trang 365-372 | 2022 Link |
| 73 | A Limb Rehabilitation Training System Based on Augmented Reality and Artificial Intelligence | 4 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 11, Số 6, Trang 445-451 | 2022 Link |
| 74 | The Improved Faster R-CNN for Detecting Small Facial Landmarks on Vietnamese Human Face Based on Clinical Diagnosis | 3 | TGC | Journal of Image and Graphics/ 2301-3699 (Print) | SCOPUS Q2 | 5 | Tập 10, Số 2, Trang 76-81 | 2022 Link |

| | | | | | | | | |
|----|---|---|-----|---|------------------------------|---|------------------------------|------------------------------|
| 75 | A Study of Tension Distribution for Control of Planar Cable Driven Parallel Robot Using Quadratic Programming Algorithm | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 11, Số 7, Trang 479-485 | 2022 Link |
| 76 | Dynamic Modeling of a Cable Suspended Parallel Robot | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 11, Số 8, Trang 639-645 | 2022 Link |
| 77 | An Overview of Cable-Driven Parallel Robots: Workspace, Tension Distribution, and Cable Sagging | 2 | TGC | Mathematical Problems in Engineering/ ISSN: 1024-123X (Print) | SCIE Q2, 20 IF: 1.430 (2022) | | Tập 2022, Trang 1-15 | 2022 Link |
| 78 | Controlling Water Jet Based on Fuzzy Controller for Cleaning and Massage Patient's Head | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 1 | Tập 11, Số 9, Trang 646-652 | 2022 Link |
| 79 | Winch-Integrated Cable Force Measurement and Verification on Driven Cable Parallel Robot 6 D.o.F | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | 1 | Tập 11, Số 10, Trang 755-760 | 2022 Link |
| 80 | Review: Facial Anthropometric, Landmark Extraction, and Nasal Reconstruction Technology | 5 | TGC | Applied Sciences/ ISSN: 2076-3417 | SCIE Q2 IF: 2.838 | 6 | Tập 12, Số 19, Trang 9548 | 2022 Link |
| 81 | Novel Method in Induction Heating for Complex Steel Plate Deformation Based on Artificial Neural Network | 2 | TGC | Complexity/ ISSN: 1076-2787 (Print) | SCIE Q1, IF: 2,121 | | Tập 2022, Trang 1-14 | 2022 Link |

| | | | | | | | | |
|----|--|---|-----|---|---------------------|---|-------------------------------|------------------------------|
| 82 | Concrete for 3d Printing Technology Using Coir Fiber and PET Resin | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 11, Số 11, Trang 870-876 | 2022 Link |
| 83 | The Anthropometric Measurement of Nasal Landmark Locations by Digital 2D Photogrammetry Using the Convolutional Neural Network | 2 | TGC | Diagnostics/ ISSN 2075-4418 | SCIE Q2/7 IF 3.992 | | Tập 13, Số 5, Trang 891 | 2023 Link |
| 84 | Collective Cognition on Global Density in Dynamic Swarm | 2 | TGC | Sensors/ ISSN 1424-8220 | SCIE Q1/IF 3.847 | | Tập 23, Số 10, Trang 4648 | 2023 Link |
| 85 | Self-Organized Aggregation Behavior Based on Virtual Expectation of Individuals with Wave-Based Communication | 2 | TGC | Electronics/ ISSN 2079-9292 | SCIE Q2/IF 2.69 | 1 | Tập 12, Số 10, Trang 2220 | 2023 Link |
| 86 | A Comprehensive Review: Interaction of Appearance and Behavior, Artificial Skin, and Humanoid Robot | 2 | TGC | Journal of Robotics/ ISSN: 1687-9600 (Print) | Scopus Q2 | 5 | Tập 2023, Trang 1-16 | 2023 Link |
| 87 | A Novel Method in Wood Identification Based on Anatomical Image Using Hybrid Model | 2 | TGC | Computer Systems Science and Engineering/ ISSN:0267-6192 (print) | SCIE Q1/IF: 4.397 | | Tập 47, Số 2, Trang 2381–2396 | 2023 Link |
| 88 | The Computational Nasal Reconstruction of Human Based on Facial Landmarks | 2 | TGC | Mathematics/ ISSN 2227-7390 | SCIE Q1/IF: 2.592 | | Tập 11, Số 11, Trang 2456 | 2023 Link |
| 89 | Using a Novel CNN Model for Predicting the Induction Heating Lines to Obtain a Desired Deformed Shape of Steel Plate, | 3 | TGC | International Journal of Precision Engineering and Manufacturing/ ISSN print: 2234-7593 | SCIE Q2/3 IF: 2.041 | | | 2023 Link |

| | | | | | | | | |
|----|---|---|-----|--|-----------------------|--|--|------------------------------|
| 90 | Evaluating cable tension distributions of CDPR for virtual reality motion simulator | 2 | TGC | Mechanics Based Design of Structures and Machines/ Print ISSN: 1539-7734 Online ISSN: 1539-7742 | SCIE Q1/2 IF: 3.9 | | Tập 24, Trang 1781– 1791 | 2023 Link |
| 91 | Design and Analysis of a Cable-winding Device for Cable Suspended Parallel Robot | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 12, Số 5, Trang 332- 338 | 2023 Link |
| 92 | Using of Recurrent Neural Network with a Refine Model to Compose Vietnamese Luc-Bat Poems for Human-Robot Verbal Interactions | 2 | TGC | Journal of Advances in Information Technology/ ISSN: 1798-2340 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 14, Số 5, Trang 1143- 1150 | 2023 Link |
| 93 | Millibot-Miniature Mobile Robot Platform for Scalable Swarm Robot Research | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 12, Số 6, Trang 417- 424 | 2023 Link |
| 94 | Using Random Forest Algorithm to Grading Mango's Quality Based on External Features Extracted from Captured Images | 2 | TGC | Journal of Image and Graphics/ ISSN: 2301-3699 (Print); 2972-3973 (Online) | SCOPUS Q2 | | Tập 11, Số 4, Trang 391- 396 | 2023 Link |
| 95 | Development of Interactive System of Robotic Head | 2 | TGC | Journal of Advances in Information Technology/ ISSN: 1798-2340 (Online) | ESCI, SCOPUS Q3 | | Tập 14, Số 6, Trang 1403- 1409 | 2023 Link |
| 96 | A Study of an Agricultural Indoor Robot for Harvesting Edible Bird Nests in Vietnam | 2 | TGC | AgriEngineering / EISSN: 2624-7402 | SCOPUS Q1 | | Tập 6, Số 1, Trang 113- 134 | 2024 Link |
| 97 | Kinematic Analysis of Six-Legged Robot | 3 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 13, Số 1, Trang 99-104 | 2024 Link |

| | | | | | | | | |
|------------------------|---|---|-----|--|----------------------|---|-----------------------------|------------------------------|
| 98 | Flexible Path Planning of Mobile Robot for Avoiding the Dynamic Obstacles Using Fuzzy Controllers | 4 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 13, Số 1, Trang 126-132 | 2024 Link |
| 99 | Artificial Neural Network Approach for Solving Forward Kinematics of Cable Robots | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 13, Số 2, Trang 184-189 | 2024 Link |
| 100 | Fabrication of Artificial Skin for Robotic Head Based on Silicone Rubber | 2 | TGC | International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research/ISSN: 2278-0149 (Online) | SCOPUS Q3 | | Tập 13, Số 2, Trang 213-218 | 2024 Link |
| 101 | Development of a Mango-Grading and -Sorting System Based on External Features, Using Machine Learning Algorithms | 4 | TGC | Agronomy EISSN 2073-4395 | SCIE Q1/1 IF: 3.7 | | tập 14, Số 4, Trang 831 | 2024 Link |
| 102 | Modeling Positions and Orientations of Cantaloupe Flowers for Automatic Pollination. 2024, 14, 746. https://doi.org/10.3390/agriculture14050746 | 3 | TGC | Agriculture EISSN 2077-0472 | SCIE Q1/ IF: 3.6 | | Tập 2024, Số 14, Trang 746 | 2024 Link |
| Tạp chí Quốc tế | | | | | | | | |
| 103 | Approaching Fuzzy Logic in Fish Robot for Obstacle and Collision Avoidance Problem | 2 | TGC | Transaction on Control and Mechanical Systems 2, no. 1 (2013): 20-25/ ISSN: 2345-234X | | | Trang 20–25 | 2013 Link |
| 104 | Gait of quadruped robot and interaction based on gesture recognition | 3 | TGC | Journal of Automation and Control Engineering | | 5 | Tập 4, Trang 53-58 | 2016 Link |

| | | | | | | | |
|--------------------|--|---|-----|--|----|-----------------------------|------------------------------|
| 105 | Design Adaptive Fuzzy Sliding Mode Controller for Pantograph Mechanism Apply to Massage Therapy Robot for Healthcare | 3 | TGC | Journal of Automation and Control Engineering | 1 | Số 1, Trang 13-23 | 2019 Link |
| 106 | Performance Evaluation of The Semi-Automatic Cleaner for Split Type Air Conditioner | 5 | TGC | Journal of Research and Applications in Mechanical Engineering/ ISSN: 2229-2152 (Print) | | Tập 8, Số 1, Trang 77-83 | 2020 Link |
| 107 | Sorting and Classification of Mangoes based on Artificial Intelligence | 3 | TGC | International Journal of Machine Learning and Computing/ ISSN: 2010-3700 | 8 | Tập 10, Số 2, Trang 374-380 | 2020 Link |
| 108 | A Study on Prediction of Heating Positions using Faster R-CNN in Line Heating of a Steel Plate | 3 | | Journal of the Korean Society of Manufacturing Process Engineers ISSN: 1598-6721 (Print) | | Tập 22, số 6, Trang 1-9 | 2023 Link |
| Chương sách | | | | | | | |
| 109 | A generalized approach on design and control methods synthesis of delta robot | 3 | TGC | Research Notes in Information Science 13 | 9 | Trang 179 - 183 | 2013 Link |
| 110 | Control for Smart Transportation Vehicle Based on Dynamic Model | 3 | TGC | Robot Intelligence Technology and Applications 2012, Springer/ ISBN: 978-3-642-37374-9 | | Trang 993-1001 | 2013 Link |
| 111 | A method for controlling wheelchair using hand gesture recognition | 3 | TGC | Robot Intelligence Technology and Applications 2012, Springer/ ISBN: 978-3-642-37374-9 | 15 | Từ trang 961 đến trang 970 | 2013 Link |
| 112 | Effect of Lubrication on Deforming the Aluminum Sheet with Two Points | 3 | | Lecture Notes in Mechanical Engineering/ ISSN: 978-3-030-69610-8 | 1 | Từ trang 975 đến trang 982 | 2021 Link |

| | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|--|---|---|------------------------|------------------------------|
| | Incremental Forming Technology | | | | | | | |
| 113 | Analysis of kinematics and dynamics of 4-DOF Delta parallel robot | 2 | TGC | Robot Intelligence Technology and Applications ISSN: 2194-5357 | 6 | 5 | Từ trang 901-910 | 2014 Link |
| 114 | Adaptive Neuro-Fuzzy Control for Ionic Polymer Metal Composite Actuators | 2 | TGC | Robot Intelligence Technology and Applications ISSN: 2194-5357 | | 4 | Từ trang 939-947 | 2014 Link |
| 115 | Robot supporting for deaf and less hearing people | 3 | TGC | Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham ISSN: 978-3-319-78452-6 | | 6 | Tập 751, Trang 889-892 | 2017 Link |
| 116 | Estimation and Recognition of Motion Segmentation and Pose IMU-Based Human Motion Capture | 3 | TGC | Advances in Intelligent Systems and Computing, Springer, Cham ISSN: 978-3-319-78452-6 | | 3 | Tập 751, Trang 383-391 | 2017 Link |
| 117 | Scalp Massage Therapy According to Symptoms Based on Vietnamese Traditional Medicine | 2 | TGC | Advances in Robotics, Automation and Data Analytics ISSN: 978-3-030-70917-4 | | 2 | Từ trang 233–244 | 2021 Link |
| 118 | Influence of Machining Parameters on the TPIF Formability for Aluminum Sheet at Room Temperature | 3 | | Lecture Notes in Mechanical Engineering/ ISSN: 978-3-030-69610-8 | | 1 | Từ trang 238–245 | 2021 Link |
| 119 | A Thoroughly Approach: Pulley Kinematic, Actuator Dynamic and Stiffness on Cable Suspended Parallel Robots | 2 | TGC | Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8 | | 1 | Từ trang 624–638 | 2022 Link |

| | | | | | | | |
|-------------------------|--|---|-----|--|---|------------------|------------------------------|
| 120 | Development of Grading System Based on Machine Learning for Dragon Fruit | 2 | TGC | Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8 | 3 | Từ trang 230–243 | 2022 Link |
| 121 | Human-Robot Interaction System Using Vietnamese | 4 | TGC | Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8 | | Từ trang 385–398 | 2022 Link |
| 122 | An Efficient Pantograph Dynamic Mechanism for Massage Robot Arm Acting Therapy on Human Back | 2 | TGC | Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8 | | Từ trang 678–686 | 2022 Link |
| 123 | Using Artificial Neural Network to Grade Internal Quality of Coconuts Based on Density | 3 | TGC | Lecture Notes in Mechanical Engineering ISSN: 978-981-19-1968-8 | | Từ trang 413–423 | 2022 Link |
| 124 | Pineapple Eyes Removal System in Peeling Processing Based on Image Processing | 2 | TGC | Lecture Notes on Data Engineering and Communications Technologies | | Tập 126 | 2022 Link |
| 125 | Determining Trajectories for Hair Wash and Head Massage Robot Based on Artificial Neural Network | 2 | TGC | Lecture Notes on Data Engineering and Communications Technologies | 1 | Tập 126 | 2022 Link |
| 126 | Prediction of Lung Tumor's Motion Using LSTM Model | 3 | TGC | Lecture Notes in Networks and Systems | | Từ trang 604–612 | 2022 Link |
| 127 | Determination of Landmarks on Vietnamese Human Face Using Convolutional Neural Network | 2 | TGC | Lecture Notes in Networks and Systems | | Tập 567 | 2022 Link |
| Hội nghị Quốc tế | | | | | | | |

| | | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|--|------|----|--|------------------------------|------------------------------|
| 128 | Controlling of 5 DOF Manipulator Based on Tele-operation | 2 | TGC | 2013 International Conference on Computing and Convergence Technology (ICCCT) | 8th | | | Từ trang 205 đến trang 207 | 2013 Link |
| 129 | Fractional-order PI controllers design based on IMC scheme for enhanced performance of dead-time processes | 7 | | 2013 International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS 2013)/ Print ISSN: 2093-7121 | 13th | 5 | | Từ trang 1407 đến trang 1470 | 2013 Link |
| 130 | Position Prediction Delta Parallel Robot Using Anfis | 3 | TGC | 2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | | | Từ trang 199-208 | 2014 Link |
| 131 | Applications of Numerical Analysis for Designing the Multifunction Wheelchair | 3 | TGC | 2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | | | Từ trang 209-216 | 2014 Link |
| 132 | An Overview of Research and Proposed an Experiment Model of Regenerative Braking System Applied to Conventional Vehicles | 3 | | 2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | | | Từ trang 286-291 | 2014 Link |
| 133 | A High Boosted Inverter Based on Switched-Inductor Structure for Photovoltaic Applications | 6 | | 2nd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | | | Từ trang 228-233 | 2014 Link |
| 134 | Design and development of the sorting system based on robot | 2 | TGC | 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | 17 | | Từ trang 1639-1644 | 2015 Link |

| | | | | | | | |
|-----|---|---|-----|---|----|------------------|------------------------------|
| 135 | Solving inverse kinematics of delta robot using ANFIS | 4 | TGC | 15th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | 17 | Từ trang 790-795 | 2015 Link |
| 136 | Predictive Controller for Mobile Robot Based on Fuzzy Logic | 2 | TGC | 3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | 6 | Từ trang 141-144 | 2016 Link |
| 137 | Kinematic Analysis and Development of Five-Axis Milling Machine Based on Parallel Mechanisms | 3 | TGC | 3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | 5 | Từ trang 145-154 | 2016 Link |
| 138 | Research and Applying Computer Vision for Controlling the School of Fish Robots Using Swarm Model | 3 | TGC | 3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | 3 | Từ trang 212-216 | 2016 Link |
| 139 | Design and Development of the Vision Sorting System | 3 | TGC | 3rd International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | 26 | Từ trang 217-223 | 2016 Link |
| 140 | Design strategies to improve self-feeding device- FeedBot for Parkinson patients | 3 | TGC | 2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 10 | Từ trang 1-6 | 2017 Link |
| 141 | Using ANFIS to predict picking position of the fruits sorting system | 2 | TGC | 2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 8 | Trang 297-304 | 2017 Link |
| 142 | A study of Aloe vera peeling and dicing system | 2 | TGC | 2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 1 | Trang 44-47 | 2017 Link |

| | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|--|----|---------------|---------------------------|
| 143 | Design and development of service robot based human-robot interaction (HRI) | 5 | TGC | 2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 15 | Trang 293-296 | 2017 Link |
| 144 | Research on using PID algorithm to control simulation model of regenerative braking system based on driving cycles | 3 | | 2017 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 2 | Trang 375-380 | Link |
| 145 | Designing self-feeding system for increasing independence of elders and Parkinson people | 3 | TGC | 17th International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | 8 | Trang 691-695 | 2017 Link |
| 146 | A Study of Predicting Human Points and Massage Therapy Lines Using Image Processing | 4 | TGC | 2018 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | 2 | Trang 1-3 | 2018 Link |
| 147 | Conceptual Design of Massage Robot Using in Healthcare Therapy | 4 | TGC | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | 5 | Trang 63-67 | 2018 Link |
| 148 | Design and Development of “Pho” Vending Machine | 3 | TGC | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | Trang 365-369 | 2018 Link |
| 149 | Research on Braking Force Distribution in Regenerative Braking System Apply to Conventional Vehicle | 3 | | 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD) | | Trang 48-52 | 2018 Link |

| | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|--|--|----|-----------------------------|---------------------------|
| 150 | Study of Design and Manufacture for One-Line Rice Color Sorting Machine | 5 | TGC | 2018 Machining, Materials and Mechanical Technologies (IC3MT) | | | Tập 3, Số SII Trang 311-314 | 2018 Link |
| 151 | Detection and Classification Defects on Exported Banana Leaves by Computer Vision | 3 | TGC | 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | | 7 | Trang 609-613 | 2019 Link |
| 152 | Applying Sliding Mode Control to Massage Robot Apply for Healthcare Therapy | 3 | TGC | 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | | 1 | Trang 605-608 | 2019 Link |
| 153 | Design of Cable Measuring System of a Robot Spraying Pesticides in Agricultural Farm | 2 | TGC | 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | | 3 | Trang 577-580 | 2019 Link |
| 154 | Remote Healthcare for the Elderly, Patients by Tele-presence Robot | 3 | TGC | 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | | 25 | Trang 506-510 | 2019 Link |
| 155 | Mango Classification System Uses Image Processing Technology and Artificial Intelligence | 3 | TGC | 2019 International Conference on System Science and Engineering (ICSSE) | | 13 | Trang 45-52 | 2019 Link |
| 156 | Mango Classification System Based on Machine Vision and Artificial Intelligence | 4 | TGC | 2019 IEEE 7th International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA)/ISBN: 978-1-7281-3787-2 | | 19 | Trang 475-482 | 2019 Link |
| 157 | Mango Sorting Mechanical System Combines Image Processing | 3 | TGC | IEEE 7th International Conference on Control, Mechatronics and Automation (ICCMA) | | 9 | Trang 333-341 | 2019 Link |

| | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|--|--|---|--------------------|-------------------------------------|
| 158 | The Impact of AI on the Design of Reception Robot: A Case Study | 2 | TGC | 7th International Conference on Artificial Intelligence and Applications (AIAP) | | | Trang 19-27 | 2020 Link |
| 159 | Study on the formability by TPIF technology for aluminium sheet at room temperature | 4 | | E3S Web of Conferences 207 | | 2 | | 2020 Link |
| 160 | Implementation of Rehabilitation Platform based on Augmented Reality Technology | 4 | TGC | 21st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | 1 | Trang 1926-1931 | 2021 Link |
| 161 | Mechanical Design of Robot Head with Human-like Emotions | 4 | TGC | 21st International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | 2 | Trang 1720-1725 | 2021 Link |
| 162 | Using Machine Learning to Predict Heat Affected Zone in Steel Induction Heating | 2 | TGC | International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | | Trang 26-31 | 2022 Link |
| 163 | Implementation of the Racing Game with the Virtual Reality and Cable Suspended Parallel Robot (CSPR) | 3 | TGC | International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | | Trang 288-291 | 2022 Link |
| 164 | Development of Self-Training Algorithm for Predicting Mango Maturity | 2 | TGC | International Conference on Control, Automation and Systems (ICCAS) | | | Trang 1559-1564 | 2022 Link |
| 165 | A Study on An Automatic Self-Training Model for Mango Segmentation of Sorting System | 2 | TGC | Proceedings of the 2023 International Conference on Robotics, Control and Vision Engineering, 2023 | | | <u>Trang 71-75</u> | <u>2023</u> Link |

| | | | | | | | | |
|---------------------------|--|---|-----|--|--|---|----------------------|------------------------------|
| 166 | Swarm Robots: Virtual Expectation as a Driving Force for Self-organized Aggregation | 2 | TGC | Proceedings of the 2023 International Conference on Robotics, Control and Vision Engineering, 2023 | | | Trang 37-41 | 2023 Link |
| Tạp chí trong nước | | | | | | | | |
| 167 | Thiết Kế Chế Tạo Máy Bán Báo Tự Động | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam, số. 1+2/ISSN: 0866 - 7056 | | | Trang 60-65 | 2014 Link |
| 168 | Hệ Thống Giám Sát Xe Buýt Ứng Dụng Công Nghệ GPS và Công Nghệ GPRS | 3 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam, số. 12./ ISSN: 0866 - 7056 | | | Trang 48 -54 | 2014 Link |
| 169 | Thiết kế và Chế tạo máy làm chạp tôm lõi mía | 5 | TGC | Tạp chí Khoa học Giáo dục Kỹ thuật ISSN: 2615-9740 | | | Số 39, Trang 50 - 55 | 2016 Link |
| 170 | Quy Trình Lắp Hệ Dầm Công Xôn trên Giàn Khoan Tự Nâng | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056 | | | Trang 54-62 | 2016 Link |
| 171 | Analysis of the Deformation in Induction Triangle Heating Using Laminated Plate Theory | 2 | TGC | Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740 | | | Trang 59-69 | 2016 Link |
| 172 | Motion Prediction of Lung Tumor Using Predicted Error-Based Normalized Least Mean Square Algorithm | 2 | TGC | Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740 | | | Trang 58-66 | 2016 Link |
| 173 | Nghiên Cứu Đặc Tính Mô Cấu Phục Vụ Quá Trình Định Hình Nhiệt trong Sản Xuất Chén Đĩa | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 8, Trang 51-56 | 2018 Link |
| 174 | Vietnamese Natural Language Processing for Interaction between Human and Robot | 4 | TGC | Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740 | | 2 | Số 52, Trang 48-55 | 2019 Link |

| | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|---|--|---|--|------------------------------|
| 175 | Design a Dynamic Sliding Mode Controller for a Ball-beam System | 3 | TGC | Journal of Technical Education Science, ISSN: 2615-9740 | | | Số 52, Trang 64-69 | 2019 Link |
| 176 | Thiết kế và Chế Tạo Máy Tách Vỏ Lá Lô Hội Tự Động | 2 | TGC | Tạp Chí Cơ Khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 12 Trang 122-127 | 2019 Link |
| 177 | Thiết kế hệ thống phục hồi chức năng chi dựa trên thực tế tăng cường | 3 | TGC | Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866 - 7056 | | | Số 8 | 2020 Link |
| 178 | Anthropometric Identification System Using Convolution Neural Network Based on Region Proposal Network | 5 | | Tạp Chí Y học Việt Nam | | 1 | Tập 506, Số 1&2, Trang 145-151 | 2021 Link |
| 179 | Thiết kế và Chế tạo Robot bầy đàn ứng dụng trong nghiên cứu | 3 | TGC | Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 2615-9910 (bản in), ISSN 2815-5505 (online) | | | Số 309, tháng 11 năm 2023, Trang 142-149 | 2023 Link |
| 180 | Thiết kế và phát triển bàn tay robot đánh đàn Piano | 2 | TGC | Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 2615-9910 (bản in), ISSN 2815-5505 (online) | | | Số 309, tháng 11 năm 2023, Trang 135-141 | 2023 Link |
| 181 | Nghiên cứu thiết kế robot đầu dựa trên nhân trắc học người Việt Nam | 2 | TGC | Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 2615-9910 (bản in), ISSN 2815-5505 (online) | | | Số 309, tháng 11 năm 2023, Trang 150-157 | 2023 Link |
| 182 | Điều khiển hệ thống múa rối nước tự động từ xa | 3 | TGC | Tạp chí Cơ khí Việt Nam, ISSN 2615-9910 (bản in), ISSN 2815-5505 (online) | | | Số 311 + 312, tháng 1+2 năm 2024, Trang | 2024 Link |

| | | | | | | | | |
|----------------------------|--|---|-----|--|--|--|---------------|------------------------------|
| | | | | | | | 102-108 | |
| Hội nghị trong nước | | | | | | | | |
| 183 | Thiết Kế và Chế Tạo Xe Lăn Đa Chức Năng | 3 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 3 (VCME-2013) | | | | 2013 Link |
| 184 | Nghiên Cứu Thiết Kế Chế Tạo Robot Tiếp Tân | 3 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 217-224 | 2015 Link |
| 185 | Hệ Thống Mô Phỏng Chuyên Động trong Môi Trường Thực Tế Ảo | 2 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 207-216 | 2015 Link |
| 186 | Thiết Kế Chế Tạo Robot Tạo Hình Đa Chiều | 3 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 188-197 | 2015 Link |
| 187 | Tiên Đoán Chuyển Động Khối U Phôi Dựa trên Giải Thuật NLMS | 2 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 39-48 | 2015 Link |
| 188 | Mô Hình Động Học Lái và Phương Pháp Điều Khiển Kết Hợp trên Xe Tự Hành | 2 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 30-38 | 2015 Link |
| 189 | Thiết Kế Robot Phục Vụ cho Việc Cắt Cỏ Nền | 2 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 13-22 | 2015 Link |
| 190 | Hoạch Định Quỹ Đạo Đi Bộ cho Robot Hai Chân | 3 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 3-12 | 2015 Link |

| | | | | | | | | |
|-----|--|---|-----|---|--|--|-----------------|------------------------------|
| 191 | Một Nghiên Cứu Thực Nghiệm Bộ Thu Hồi Năng Lượng Tái Tạo Khi Phan Áp Dụng cho Xe Ô Tô có Kiểu Hệ Thống Truyền Lực Truyền Thống | 4 | | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 341-348 | 2015 Link |
| 192 | Nghiên Cứu Thiết Kế và Mô Phỏng Động Lực Học Bộ Thu Hồi Năng Lượng Từ Hệ Thống Phan trên Ô Tô | 4 | | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 4 | | | Trang 332-340 | 2015 Link |
| 193 | Ứng Dụng Bộ Điều Khiển Mờ Fuzzy Logic trong Hệ Thống DCS Blueline cho Điều Khiển Cánh Hướng Gió Turbine Khí | 3 | TGC | Hội Nghị Toàn Quốc lần thứ 8 về Cơ Điện Tử (VCM-2016) | | | Trang 758-763 | 2016 Link |
| 194 | Application of Dielectric Electro Active Polymer Material in Ocean Wave Energy Converter Systems | 2 | | Hội Nghị Toàn Quốc lần thứ 8 về Cơ Điện Tử (VCM-2016) | | | Trang 545-550 | 2016 Link |
| 195 | Smartphone: a Potential Computer for Robot Entertainment | 2 | TGC | 3rd Young Scientist Conference HoChiMinh University of Information Technology | | | | 2014 Link |
| 196 | Máy tách vỏ lá nha đam tự động | 3 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 5 | | | Trang 1017-1025 | 2018 Link |
| 197 | Hệ thống phân loại lô hội bằng camera | 2 | TGC | Hội Nghị Khoa Học và Công Nghệ Toàn Quốc về Cơ Khí lần thứ 5 | | | Trang 1203-1210 | 2018 Link |

- 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: **[44-48]**, **[50-102]**.

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*): Không có

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

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): Không có

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

| T T | Chương trình đào tạo, chương trình nghiên cứu ứng dụng KHCN | Vai trò UV (Chủ trì/ Tham gia) | Văn bản giao nhiệm vụ (số, ngày, tháng, năm) | Cơ quan thẩm định, đưa vào sử dụng | Văn bản đưa vào áp dụng thực tế | Ghi chú |
|-----|---|--------------------------------|--|--|---|--|
| 1 | Robot và Trí tuệ nhân tạo | Tham gia | 3980/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 07/11/2023 | Đại học Kinh tế TP.HCM | 93/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 11/01/2023 | Trình độ Đại học Link |
| 2 | Công nghệ Logistics | Tham gia | 4072/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 07/11/2022 | Đại học Kinh tế TP.HCM | 513/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 28/02/2023 | Trình độ Đại học Link |
| 3 | Điều khiển thông minh và Tự động hóa | Tham gia | 706/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 26/01/2024 | Đại học Kinh tế TP.HCM | 1678/QĐ-ĐHKT-ĐBCL PTCT, ngày 06/05/2024 | Trình độ Đại học Link |
| 4 | Robot và Trí tuệ nhân tạo | Chủ trì | 705/QĐ-ĐHSPKT, ngày 16/04/2019 | Trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM | 1263/QĐ-ĐHSPKT, ngày 05/07/2019 | Trình độ Đại học Link |

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: [58], [81], [90].

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

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

c) Nghiên cứu khoa học

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

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

- Đã chủ trì 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.

TP. Hồ Chí Minh, ngày 18 tháng 06 năm 2024

NGƯỜI ĐĂNG KÝ



Nguyễn Trường Thịnh