

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: Kỹ thuật cơ khí; Chuyên ngành: Chế tạo máy

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: ĐÀO THANH PHONG

2. Ngày tháng năm sinh: 29/08/1982; 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): Tân Vĩnh Hiệp, Thị Xã Tân Uyên, Tỉnh Bình Dương

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú (số nhà, phố/thôn, xã/phường, huyện/quận, tỉnh/thành phố): Căn hộ 10.03, Chung Cư Hoàng Quốc Việt, 64 Hoàng Quốc Việt, Phường Phú Mỹ, Quận 7, Thành Phố Hồ Chí Minh

6. Địa chỉ liên hệ (ghi rõ, đầy đủ để liên hệ được qua Bưu điện): Căn hộ 10.03, Chung Cư Hoàng Quốc Việt, 64 Hoàng Quốc Việt, Phường Phú Mỹ, Quận 7, Thành Phố Hồ Chí Minh

Điện thoại nhà riêng: ; Điện thoại di động: 0901474342; E-mail: dtphong@hcmute.edu.vn

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

Từ tháng 10 năm 2015 đến tháng 8 năm 2023: Nghiên cứu viên cơ hữu, Viện Khoa Học Tính Toán, Trường Đại học Tôn Đức Thắng

Từ tháng 9 năm 2023 đến nay: Giảng viên cơ hữu, Bộ Môn Công Nghệ Chế Tạo Máy, Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật Thành Phố Hồ Chí Minh

Ban hành kèm theo Công văn số: 82/HĐGSNN ngày 18/5/2022 của Chủ tịch HĐGS nhà nước
Chức vụ: Hiện nay:; Chức vụ cao nhất đã qua:

Cơ quan công tác hiện nay: Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật, TP. HCM

Địa chỉ cơ quan: 01 Võ Văn Ngân, Linh Chiểu, Thành Phố Thủ Đức, Thành Phố Hồ Chí Minh

Điện thoại cơ quan: (+84 - 028) 38968641

Thỉnh giảng tại cơ sở giáo dục đại học (nếu có): Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM; Trường Đại học Công Nghiệp TP. HCM; Trường Đại học Nguyễn Tất Thành

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): Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM; Trường Đại học Nguyễn Tất Thành

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng ĐH ngày 26 tháng 11 năm 2008; số văn bằng: A0120030; ngành: Cơ Khí Chế Tạo Máy; chuyên ngành: Chế Tạo Máy; Nơi cấp bằng ĐH (trường, nước): Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM

- Được cấp bằng ThS ngày 1 tháng 1 năm 2011; số văn bằng: B2876603; ngành: Kỹ Thuật Cơ Khí; chuyên ngành: Chế Tạo Máy; Nơi cấp bằng ThS (trường, nước): Trường Đại học Quốc Lập Khoa Học Ứng Dụng, Cao Hùng, Đài Loan

- Được cấp bằng TS ngày 1 tháng 6 năm 2015 số văn bằng: EC00838163; ngành: Kỹ Thuật Cơ Khí; chuyên ngành: Cơ Khí Chính Xác; Nơi cấp bằng TS (trường, nước): Trường Đại học Quốc Lập Khoa Học Ứng Dụng, Cao Hùng, Đài Loan

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

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

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS cơ sở: Trường Đại học Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh PGS tại HĐGS ngành, liên ngành: Cơ Khí – Động Lực

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- **Hướng nghiên cứu 1:** Cơ cấu mềm ứng dụng trong thiết bị định vị chính xác, kiểm tra độ cứng mẫu vật liệu, hỗ trợ vận động, tay kẹp nguyên khối và thiết bị công gia công có hỗ trợ rung động.
- **Hướng nghiên cứu 2:** Công nghệ gia công chính xác.

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

- **Hướng nghiên cứu 3:** Phương pháp mô hình hóa và giải thuật tối ưu ứng dụng cho cơ cấu mềm và hệ thống cơ khí.
- **Hướng nghiên cứu 4:** Trí tuệ nhân tạo và học máy ứng dụng trong mô hình hóa ứng xử cơ cấu mềm và hệ thống cơ khí.

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

- Đã hướng dẫn chính **01 NCS** và hướng dẫn phụ **02 NCS** bảo vệ thành công luận án TS;
- Đã hướng dẫn **02 HVCH** bảo vệ thành công luận văn ThS;
- Đã hoàn thành **02** đề tài NCKH cấp nhà nước: Quỹ phát triển Khoa học và Công nghệ Quốc gia (**Nafosted**);
- Đã công bố **63** bài báo khoa học, trong đó có **52** bài báo trên tạp chí quốc tế uy tín (**SCIE**); **02** bài báo trên tạp chí quốc tế uy tín (**ESCI – Scopus**); **04** bài báo hội nghị khoa học quốc tế; **05** bài báo trên tạp chí uy tín trong nước
- Đã được cấp (số lượng) bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích;
- Số lượng sách đã xuất bản: **02** chương sách 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):

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):

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:

- Về tiêu chuẩn:
 - + Ứng viên tự đánh giá tiêu chuẩn của nhà giáo theo quy định của Luật giáo dục: Ứng viên có phẩm chất đạo đức tốt, luôn cố gắng nâng cao trình độ về chuyên môn và nghiệp vụ sư phạm; có đủ sức khỏe làm việc; có lý lịch bản thân rõ ràng.
 - + Ứng viên tự đánh giá có đủ tiêu chuẩn chung trong điều 4 của chức danh Giáo sư và Phó Giáo sư, cũng như trong điều 6 về tiêu chuẩn chức danh Phó Giáo sư.
 - + Ứng viên có lối sống hòa đồng và hỗ trợ đồng nghiệp trong hoạt động giảng dạy và nghiên cứu khoa học (NCKH).
 - + Về nghiên cứu khoa học: Ứng viên luôn luôn nỗ lực phát triển nhiệm vụ NCKH bên cạnh công tác giảng dạy. Ứng viên luôn sắp xếp dành thời gian cho NCKH, xây dựng nhóm nghiên cứu, hướng dẫn SV/HV/NCS thực hiện NCKH và hỗ trợ đồng nghiệp.
- Về nhiệm vụ:
 - + Ứng viên tự đánh giá luôn luôn hoàn thành tốt nhiệm vụ giảng dạy của một nhà giáo; giữ gìn phẩm chất, uy tín, danh dự của nhà giáo, không ngừng học tập để nâng cao trình độ chuyên môn, nghiệp vụ, đổi mới sáng tạo trong phương pháp giảng dạy.
 - + Ứng viên luôn cố gắng giữ lòng nhiệt huyết và tinh thần trách nhiệm trong công tác giảng dạy.

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: 9 năm
- 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 đồ án, khóa luận tốt nghiệp ĐH đã HD	Số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ chuẩn gd trực tiếp trên lớp/số giờ chuẩn gd quy đổi/số giờ chuẩn định mức (*)
		Chính	Phụ			ĐH	SDH	
1	2016-2017	0	0	0	0	30	0	30/45/135
2	2018-2019	0	0	0	0	90	0	90/95/135
3	2019-2020	0	0	0	0	150	0	150/150/135
03 năm học cuối								
4	2022-2023	0	1	0		234	45	279/331,5/135
5	2023-2024	1	1	1	2	360	0	360/631,245/270
6	2024-2025	0	0	1	5	840	0	840/1165,33/270

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

- Từ 25/3/2015 đến 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:.....

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: Đài Loan năm 2011

- Bảo vệ luận văn ☐ ThS hoặc luận án TS ☒ hoặc TSKH; tại nước: Đài Loan năm 2015

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:.....

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

d) Đối tượng khác ☐; Diễn giải:

3.2. Tiếng Anh (văn bằng, chứng chỉ):

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

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

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/C K2/BSNT	Chính	Phụ			
1	Châu Ngọc Lê	x		x		10/2016- 7/2023	Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM	Ngày cấp bằng ngày 14/12/2023 QĐ cấp bằng số: 3511/QĐ- ĐHSPKT ngày 05/12/2023
2	Hồ Nhật Linh	x			x	10/2016- 2023	Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM	Ngày cấp bằng ngày 31/1/2024 QĐ cấp bằng số: 93/QĐ- ĐHSPKT ngày 09/01/2024
3	Đặng Minh Phụng	x			x	10/2017- 2/2023	Trường ĐH Sư Phạm Kỹ Thuật TP. HCM	Ngày cấp bằng 5/7/2023 QĐ cấp bằng số: 1822/QĐ- ĐHSPKT ngày 16/06/2023
4	Võ Xuân Hoàng		x	x		3/2021- 12/2023	Trường ĐH Công Nghiệp TP. HCM	Ngày cấp bằng 26/4/2024 QĐ cấp bằng số: 1077/QĐ- ĐHCN ngày 26/4/2024
5	Nguyễn Đình Hưng		x	x			Trường ĐH Công Nghiệp TP. HCM	QĐ công nhận tốt nghiệp và cấp bằng thạc sĩ đợt tháng 4/2025 QĐ số: 1190/QĐ- ĐHCN Ngày 28/4/2025

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 TS						
1							
2							
...							
II	Sau khi được công nhận TS						
1	Cuckoo search algorithm: Statistical based optimization approach and engineering applications	Chương sách (Chapter 4)	Springer 2020 ISBN: 978-981- 15-5163-5	01	x	79-99	-
2	Passive prosthetic ankle and foot with glass fiber reinforced plastic: biomechanical design, simulation, and optimization	Chương sách (Chapter 6)	Springer 2019 ISBN: 978-981- 13-9977-0	02	x	73-89	-

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 TS: **02 chương sách quốc tế**

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, DT...)	CN/PCN/TK	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu (ngày, tháng, năm)/Xếp loại KQ
I	Trước khi được công nhận TS				
1					
2					
...					
II	Sau khi được công nhận TS				
1	Thiết kế và tối ưu hóa các cơ cấu mềm cho hệ tay gấp chính xác	CN	Mã số: 107.01-2016.20 Cấp quản lý: Quỹ Phát triển Khoa học và Công nghệ Quốc gia (Nafosted)	2017-2019	Biên bản nghiệm thu ngày 15/8/2019 Xếp loại: Đạt
2	Phát triển và tối ưu hóa cơ cấu mềm thể hệ mới ứng dụng cho hệ thống định vị chính xác	CN	Mã số: 107.01-2019.14 Cấp quản lý: Quỹ Phát triển Khoa học và Công nghệ Quốc gia (Nafosted)	2019-2021	Biên bản nghiệm thu ngày 09/11/2023 Xếp loại: Đạt

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

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

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

TT	Tên bài báo/báo cáo KH	Số tác giả	Là tác giả chính	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại Tạp chí quốc tế uy tín: ISI, Scopus (IF, Qi)	Số lần trích dẫn (không tính tự trích dẫn)	Tập, số, trang	Tháng, năm công bố
I	Trước khi được công nhận TS							
1.	Robust design for a flexible bearing with 1-DOF	2	x	Journal of Mechanical Science and Technology	SCIE IF= 0.761	19	29.8: 3309-3320	8/2015

	translation using the Taguchi method and the utility concept			ISSN: 1738-494X	Q2 H-index=78			
2.	Design, fabrication, and predictive model of a 1-dof translational, flexible bearing for high precision mechanism	2	x	Transactions of the Canadian Society for Mechanical Engineering ISSN: 0315-8977	SCIE IF= 0.333 Q3 H-index=27	7	39.3: 419-429	9/2015
II	Sau khi được công nhận TS							
3.	Design and analysis of a compliant micro-positioning platform with embedded strain gauges and viscoelastic damper	2	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.195 Q2 H-index=78	18	23.2: 441-456	6/2016
4.	Multi-objective optimal design of a 2-DOF flexure-based mechanism using hybrid approach of grey-Taguchi coupled response surface methodology and entropy measurement	2	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 0.865 Q2 H-index=81	27	41.12: 1-17	6/2016
5.	Design and computational optimization of a flexure-based XY positioning platform using flexure-based response surface methodology	2	x	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 2234-7593	SCIE IF= 1.497 Q2 H-index=72	56	17.8: 1035-1048	8/2016
6.	Analysis of sensitivity of a compliant micro-gripper	3	x	Journal of Technical Education Science ISSN: 2615-9740	-	-	12.2 (2017): 53-61	10/2017

7.	Design and analysis of a new gear-driven compliant torsional spring for upper-limb biomedical rehabilitation device	4		In proceedings of 2017 IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics (SMC) Banff Center, Banff, Canada, October 5-8, 2017) ISBN: 978-1-5386-1645-1	-	-	40-45	10/2017
8.	Design and multi-objective optimization for a broad self-amplified 2-DOF monolithic mechanism	2	x	Sādhanā ISSN: 0256-2499	SCIE IF= 0.592 Q2 H-index= 62	17	42.9: 1527-1542	9/2017
9.	Hybrid Taguchi-cuckoo search algorithm for optimization of a compliant focus positioning platform	3	x	Applied Soft Computing ISSN: 1568-4946	SCIE IF= 3.907 Q1 H-index= 208	29	57: 526-538	8/2017
10.	Compliant thin-walled joint based on Zygotera nonlinear geometry	2	x	Journal of Mechanical Science and Technology ISSN: 1738-494X	SCIE IF= 1.194 Q2 H-index= 78	12	31.3: 1293-1303	3/2017
11.	Analysis and optimization of a micro-displacement sensor for compliant microgripper	9	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.281 Q2 H-index= 78	19	23.12.: 5375-5395	3/2017
12.	Optimization of a two degrees of freedom compliant mechanism using Taguchi method-based grey relational analysis	2	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.281 Q2 H-index= 78	31	23.10: 4815-4830	1/2017

13.	Robust parameter design and analysis of a leaf compliant joint for micropositioning systems	4	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 1.092 Q2 H-index= 81	6	42.11:4811-4823	6/2017
14.	Robust parameter design for a compliant microgripper based on hybrid Taguchi-differential evolution algorithm	3	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.281 Q2 H-index= 78	17	24.3:1461-1477	8/2017
15.	Biomechanical design of a novel six DOF compliant prosthetic ankle-foot 2.0 for rehabilitation of amputee	3	x	In proceedings of international Design Engineering Technical Conferences and Computers and Information in Engineering Conference. American Society of Mechanical Engineers, 2017 ISBN: 978-0-7918-5817-2	-	8	Vol. 58172. 1 -7	11/2017
16.	Adaptive fuzzy fractional-order nonsingular terminal sliding mode control for a class of second-order nonlinear systems	3		Journal of Computational and Nonlinear Dynamics ISSN: 1555-1423	SCIE IF= 2.135 Q1 H-index= 64	33	13.3: 031004	3/2018
17.	A threshold accelerometer based on a tristable mechanism	6		Mechatronics ISSN: 0957-4158	SCIE IF= 2.987 Q1 H-index= 111	26	53: 39-55	8/2018
18.	Optimal design of a compliant microgripper for assemble system of	4	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 1.518 Q2	15	44(2): 1205-1220	7/2018

	cell phone vibration motor using a hybrid approach of ANFIS and Jaya				H-index=81			
19.	Design and kinetostatic modeling of a compliant gripper for grasp and autonomous release of objects	5		Advanced Robotics ISSN: 0169-1864	SCIE IF= 1.104 Q2 H-index=78	18	32(14): 717-735	8/2018
20.	Optimal displacement amplification ratio of bridge-type compliant mechanism flexure hinge using the Taguchi method with grey relational analysis	3		Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.513 Q2 H-index=78		27 (2021): 1251-1265	10/2018
21.	Optimal design of a new compliant XY micro positioning stage for nanoindentation tester using efficient approach of Taguchi method, response surface method and NSGA-II	3	x	In proceedings of 2018 4th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD). IEEE, 2018. ISBN: 978-1-5386-5126-1	-	3	1-6	11/2018
22.	Effect of clearance and friction in revolute imperfect joints on dynamic behaviors of a slider-crank mechanism with two sliders	6	x	Journal of Advanced Engineering and Computation ISSN: 2588-123X	-	2	2.1 (2018): 1-8	3/2018
23.	Multi-objective optimization design of a compliant microgripper based	4	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.513 Q2	15	25(5): 2067-2083	11/2018

	on hybrid teaching learning-based optimization algorithm				H-index=78			
24.	An effective approach of adaptive neuro-fuzzy inference system-integrated teaching learning-based optimization for use in machining optimization of S45C CNC turning	7	x	Optimization and Engineering ISSN: 1389-4420	SCIE IF= 1.824 Q2 H-index=50	16	20(3): 811-832	12/2018
25.	Experimental study on polishing process of cylindrical roller bearings	5	x	Measurement and Control ISSN: 0020-2940	SCIE IF= 1.492 Q4 H-index=36	21	52.9-10 (2019): 1272-1281	8/2019
26.	Design and optimization for a new compliant planar spring of upper limb assistive device using hybrid approach of RSM-FEM and MOGA	4	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 1.711 Q1 H-index=81	17	44(9): 7441-7456	2/2019
27.	Multi-objective optimization design for a sand crab-inspired compliant microgripper	3	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.737 Q2 H-index=78	22	25(2019):3991-4009	2/2019
28.	A multi-objective optimization design for a new linear compliant mechanism	4	x	Optimization and Engineering ISSN: 1389-4420	SCIE IF= 1.829 Q2 H-index=50	12	13	9/2019
29.	Design and analysis of a displacement sensor-integrated compliant	3	x	Vietnam Journal of Mechanics ISSN: 0866-7136	-	2	42.4 (2020): 363-374	8/2020

	microgripper based on parallel structure							
30.	A multi-response optimal design of bistable compliant mechanism using efficient approach of desirability, fuzzy logic, ANFIS and LAPO algorithm	3	x	Applied Soft Computing ISSN: 1568-4946	SCIE IF= 6.725 Q1 H-index= 208	19	94 (2020): 106486	9/2020
31.	A multi-response optimal design of bridge amplification mechanism based on efficient approach of desirability, fuzzy logic, ANFIS and LAPO algorithm	3	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 2.334 Q2 H-index= 81	3	45(7): 5803-5831	5/2020
32.	A new butterfly-inspired compliant joint with 3-DOF in-plane motion	3	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 2.334 Q2 H-index= 81	-	45(7): 5347-5361	2/2020
33.	Machining parameter optimization in shear thickening polishing of gear surfaces	7	x	Journal of Materials Research and Technology ISSN: 2238-7854	SCIE IF= 5.039 Q2 H-index= 118	92	3(2020): 5112-5126	6/2020
34.	Design variables optimization effects on acceleration and contact force of the double sliders-crank mechanism having multiple revolute clearance joints by use of the Taguchi method based on a grey relational analysis	3		Sādhanā ISSN: 0256-2499	SCIE IF= 1.188 Q2 H-index= 62	4	45 (2020): 1-22	5/2020

35.	Statics analysis and optimization design for a fixed-guided beam flexure	2	x	Journal of Advanced Engineering and Computation ISSN: 2588-123X	-	4	4.2 (2020): 125-139	6/2020
36.	Optimization design of a compliant tension spring	3	x	In proceedings of 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD). IEEE ISBN: 978-1-7281-9982-5	-	1	2020: 569-573	11/2020
37.	An effective hybrid approach of desirability, fuzzy logic, ANFIS and LAPO algorithm for optimizing compliant mechanism	3	x	Engineering with Computers ISSN: 0177-0667	SCIE IF= 7.963 Q1 H-index= 93	12	37(4): 2591-2621	10/2020
38.	Topology-based geometry optimization for a new compliant mechanism using improved adaptive neuro-fuzzy inference system and neural network algorithm	4	x	Engineering with Computers ISSN: 0177-0667	SCIE IF= 8.083 Q1 H-index= 93	9	(2021):1-30	11/2021
39.	A hybrid computational method for optimization design of bistable compliant mechanism	3	x	Engineering Computations ISSN: 0264-4401	SCIE IF= 1.5 Q2 H-index= 68	2	38.4 (2021): 1476-1512	6/2021
40.	Topology and size optimization for a flexure hinge using an integration of SIMP, deep artificial neural	3	x	Applied Soft Computing ISSN: 1568-4946	SCIE IF= 8.263 Q1 H-index= 208	4	113: 108031	12/2021

	network, and water cycle algorithm							
41.	A hybrid approach of density-based topology, multilayer perceptron, and water cycle-moth flame algorithm for multi-stage optimal design of a flexure mechanism	3	x	Engineering with Computers ISSN: 0177-0667	SCIE IF= 8.083 Q1 H-index= 93	9	4 (2022): 2833-2865	6/2021
42.	Structural optimization of a rotary joint by hybrid method of FEM, neural-fuzzy and water cycle–moth flame algorithm for robotics and automation manufacturing	5	x	Robotics and Autonomous Systems ISSN: 0921-8890	SCIE IF= 4.3 Q1 H-index= 148	8	156 (2022): 104199	10/2022
43.	A new compliant joint with thin-wall structure	3	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 2.9 Q1 H-index= 81	1	(2022): 1-14	3/2022
44.	Intelligent computation modeling and analysis of a gripper for advanced manufacturing application	4	x	International Journal on Interactive Design and Manufacturing ISSN: 1955-2513	ESCI/ Scopus IF= 2.1 Q2 H-index= 44	1	17:2185–2195	4/2022
45.	Optimal development for a 3D-printed gripper for biomedical and micromanipulation applications by non-parametric regression-based	6	x	Part E: Journal of Process Mechanical Engineering ISSN: 0954-4089	SCIE IF= 2.4 Q3 H-index= 44	6	2022: 0954408922113 2446 2022	10/2022

	metaheuristic technique							
46.	A computational design of robotic grasper by intelligence-based topology optimization for microassembly and micromanipulation	7	x	Robotics and Autonomous Systems ISSN: 0921-8890	SCIE IF= 4.3 Q1 H-index= 148	2	156 (2022): 104209	10/2022
47.	Design and optimization for a new xyz micropositioner with embedded displacement sensor for biomaterial sample probing application	5	x	Sensors ISSN: 1424-8220	SCIE IF= 3.9 Q2 H-index= 273	6	22.21 (2022): 8204	10/2022
48.	An optimized design of new xyθ mobile positioning microrobotic platform for polishing robot application using artificial neural network and teaching-learning based optimization	4	x	Complexity ISSN: 1076-2787	SCIE IF= 2.3 Q1 H-index= 86	5	2022(1), 2132005	11/2022
49.	Design and optimization of a new large stroke micropositioner based on cricket-mimicked bistable mechanism for potential application in polishing	3	x	The International Journal of Advanced Manufacturing Technology ISSN: 0268-3768	SCIE IF= 2.9 Q2 H-index= 175	3	127.1 123-149	5/2023
50.	A new cockroach-like compliant mechanism with SLA-3D printing for micromanipulation	3	x	Part E: Journal of Process Mechanical Engineering ISSN: 0954-4089	SCIE IF= 2.3 Q2 H-index= 44	-	(2023): 0954408923121 5691	11/2023

	and micropolishing of biomaterials							
51.	A new optimal design synthesis method for flexure-based mechanism: recent advance of metaheuristic-based artificial intelligence for precision micropositioning system	3	x	Microsystem Technologies ISSN: 0946-7076	SCIE IF= 1.6 Q3 H-index= 78	4	30.1 (2024): 1-31	12/2023
52.	Analytical modeling and computational optimization for a 1-DOF compliant mechanism	5	x	Vietnam Journal of Mechanics ISSN: 0866-7136	-	-	182-189	10/2024
53.	A hybrid machine learning approach for designing a new XY compliant mechanism to maximize fatigue life	4		Sādhanā ISSN: 0256-2499	SCIE IF= 1.4 Q2 H-index= 62	1	49.4 (2024): 1-13	10/2024
54.	A new ant-inspired 2-dof compliant mechanism with high frequency and large workspace for potential application in material testing	7	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 2.6 Q1 H-index= 81	-	(2024): 1-20	7/2024
55.	Kinetostatic and dynamic analysis for a new 2-DOF compliant mechanism for potential application in vibration-assisted polishing	3	x	The International Journal of Advanced Manufacturing Technology ISSN: 0268-3768	SCIE IF= 2.9 Q1 H-index= 175	-	(2024): 1-24	10/2024
56.	Modeling behaviors for a	4		IEEE Access ISSN:	SCIE IF= 2.4	-	13: 2628-2637	12/2024

	new compliant mechanism by recursive hierarchy of random forest models			2169-3536	Q1 H-index= 290			
57.	Optimal design for a gravity-balanced compliant mechanism	3	x	International Journal on Interactive Design and Manufacturing ISSN: 1955-2513	ESCI/ Scopus IF= 2.1 Q2 H-index= 44	-	9.4 (2025): 3015-3037	12/2024
58.	Design synthesis, modeling, control strategies, and fabrication methods of compliant grippers for micromanipulation and micromanipulator: A comprehensive review	3	x	Robotics and Computer-Integrated Manufacturing ISSN: 1879-2537	SCIE IF= 9.1 Q1 H-index= 133	3	92 (2025): 102893	4/2025
59.	Kinetostatic, dynamic, trajectory modeling for a new grasshopper-inspired 2dof compliant mechanism for non-resonant vibration-assisted polishing	3	x	Meccanica ISSN: 0025-6425	SCIE IF= 1.9 Q2 H-index= 77		(2025): 1-27	5/2025
60.	Review of vibration-assisted polishing: current situation and prospects	3	x	Arabian Journal for Science and Engineering ISSN: 2193-567X	SCIE IF= 2.6 Q1 H-index= 81		(2025): 1-21	5/2025
61.	Behavior modeling for a new flexure-based mechanism by Hunger Game Search and physics-guided	4		Scientific Reports ISSN: 2045-2322	SCIE IF= 3.8 Q1 H-index= 347	1	15.1 (2025): 2015	1/2025

	artificial neural network							
62.	Topology-shape-size optimization design synthesis of compliant grippers for robotics: a comprehensive review and prospective advances	3	x	Robotics and Autonomous Systems ISSN: 0921-8890	SCIE IF= 4.3 Q1 H-index= 148	-	(2025) 105106: 1-36	6/2025
63.	Size-topology optimization design and modeling of a new gripper for precision manipulation robot	1	x	The International Journal of Advanced Manufacturing Technology ISSN: 0268-3768	SCIE IF= 2.9 Q1 H-index= 175	-	(2025):1-24	6/2025

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bài báo khoa học đăng trên tạp chí khoa học quốc tế có uy tín mà UV là tác giả chính sau TS: 47 (3-5; 8-14; 18; 23-28; 30-34; 37-51; 53-55; 57-60; 62-63).

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							
2							
...							
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

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

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					
...					

- Trong đó: Số lượng (ghi rõ các số TT) bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích được cấp, là tác giả chính sau PGS/TS:

7.3. Tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu thể dục thể thao đạt giải thưởng quốc gia, quốc tế (đối với ngành Văn hóa, nghệ thuật, thể dục thể thao)

TT	Tên tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu TDTT	Cơ quan/tổ chức công nhận	Văn bản công nhận (số, ngày, tháng, năm)	Giải thưởng cấp Quốc gia/Quốc tế	Số tác giả
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:

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): năm học 2016-2017/105; năm học 2018-2019/45

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

Năm học 2016-2017/90; năm học 2018-2019/40

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

- Do ứng viên còn thiếu số giờ chuẩn giảng dạy, ứng viên xin đề xuất Hội đồng tính gấp hai lần điểm công trình khoa học quy đổi tối thiểu đóng góp từ các bài báo khoa học, vận dụng Mục 3, Điều 6, Quyết định 37.

- Hướng dẫn chính NCS/HVCH,CK2/BSNT:

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

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

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

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

c) Nghiên cứu khoa học

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

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

- Đã chủ trì 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.HCM, ngày 25 tháng 6 năm 2025

NGƯỜI ĐĂNG KÝ

(Ký và ghi rõ họ tên)



Đào Thanh Phong