

PHỤ LỤC

(Ban hành kèm theo Thông tư số 06/2020/TT-BGDĐT ngày 19 tháng 3 năm 2020 của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo)

Mẫu số 03

CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM Độc lập - Tự do - Hạnh phúc

LÝ LỊCH KHOA HỌC

(Dành cho ứng viên/thành viên các Hội đồng Giáo sư)



1. Thông tin chung

- Họ và tên: NGUYỄN PHÙNG HÙNG.....
- Năm sinh: 15/09/1975.....
- Giới tính: Nam.....
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Tiến sỹ
Năm 2007 tại Đại học Hàng hải Hàn Quốc.
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm):

PGS năm 2015, Hội đồng chức danh GS Nhà nước.

- Ngành, chuyên ngành khoa học: Khoa học hàng hải
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Phó Viện trưởng Viện Hàng hải, trường ĐH Giao thông Vận tải TP Hồ Chí Minh.
- Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng khoa Hàng hải
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo):
Năm 2019 – Hội đồng GS cơ sở Giao thông vận tải, ĐH GTVT TP Hồ Chí Minh.
Năm 2021 – Hội đồng GS cơ sở Giao thông vận tải, ĐH GTVT TP Hồ Chí Minh.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư ngành (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ):
.....
- Thành viên Hội đồng Giáo sư nhà nước (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ):
.....

2. Thành tích hoạt động đào tạo và nghiên cứu (thuộc chuyên ngành đang hoạt động)

2.1. Sách chuyên khảo, giáo trình

- a) Tổng số sách đã chủ biên:sách chuyên khảo; 02 giáo trình.
- b) Danh mục sách chuyên khảo, giáo trình trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (tên tác giả, tên sách, nhà xuất bản, năm xuất bản, mã số ISBN, chỉ số trích dẫn).

2.2. Các bài báo khoa học được công bố trên các tạp chí khoa học

a) Tổng số đã công bố: 14 bài báo tạp chí trong nước; 07 bài báo tạp chí quốc tế.

b) Danh mục bài báo khoa học công bố trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*tên tác giả, tên công trình, tên tạp chí, năm công bố, chỉ số IF và chỉ số trích dẫn - nếu có*):

- Trong nước:

Đỗ Hồng Quân, Nguyễn Phùng Hưng, Phan Văn Huân, *Xây dựng phần mềm mô phỏng điều động tàu ứng dụng trong đào tạo chuyên ngành Điều khiển tàu biển*, Tạp chí KHCN Giao thông Vận tải số 32, 05/2019, trang 03-07.

Phạm Việt Anh, Nguyễn Phùng Hưng, Lê Văn Ty, *Điều khiển AUV di chuyển bám theo địa hình đáy dung mạng nơ-ron nhân tạo*, Tạp chí Giao thông Vận tải, (gửi đăng tháng 03/2021), Dự kiến đăng 05/2021.

- Quốc tế:

Nguyen Duy Anh, Nguyen Xuan Ha, and Nguyen Phung Hung, (2016), *A Research on Designing and Controlling of an Automatic Loading System Used Inside Containers*, Springer International Publishing, AETA 2016: Recent Advances in Electrical Engineering and Related Sciences.

2.3. Các nhiệm vụ khoa học và công nghệ (chương trình và đề tài tương đương cấp Bộ trở lên)

a) Tổng số chương trình, đề tài đã chủ trì/chủ nhiệm: cấp Nhà nước; 01 cấp Bộ và tương đương.

b) Danh mục đề tài tham gia đã được nghiệm thu trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*tên đề tài, mã số, thời gian thực hiện, cấp quản lý đề tài, trách nhiệm tham gia trong đề tài*):

.....

2.4. Công trình khoa học khác (nếu có)

a) Tổng số công trình khoa học khác:

- Tổng số có: sáng chế, giải pháp hữu ích

- Tổng số có: tác phẩm nghệ thuật

- Tổng số có: thành tích huấn luyện, thi đấu

b) Danh mục bằng độc quyền sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu trong 5 năm trở lại đây (*tên tác giả, tên công trình, số hiệu văn bằng, tên cơ quan cấp*):

.....

2.5. Hướng dẫn nghiên cứu sinh (NCS) đã có quyết định cấp bằng tiến sĩ

a) Tổng số:NCS đã hướng dẫn chính

b) Danh sách NCS hướng dẫn thành công trong 05 năm liền kề với thời điểm được bổ nhiệm thành viên Hội đồng gần đây nhất (*Họ và tên NCS, đề tài luận án, cơ sở đào tạo, năm bảo vệ thành công, vai trò hướng dẫn*):

NCS Võ Hồng Hải, *Nghiên cứu ứng dụng bộ điều khiển PID dựa trên mạng nơ-ron nhân tạo thích nghi cho hệ thống điều khiển tàu thủy*, Đại học Hàng hải Việt Nam, năm 2021, Hướng dẫn 2.

3. Các thông tin khác

3.1. Danh mục các công trình khoa học chính trong cả quá trình (*Bài báo khoa học, sách chuyên khảo, giáo trình, sáng chế, giải pháp hữu ích, tác phẩm nghệ thuật, thành tích huấn luyện, thi đấu...; khi liệt kê công trình, có thể thêm chú dẫn về phân loại tạp chí, thông tin trích dẫn...)*:

3.1.1 Sách phục vụ đào tạo đại học, sau đại học (*chuyên khảo, giáo trình, sách tham khảo*)

Sách xuất bản trong nước

TT	Tên sách	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	NXB	Năm XB	Đồng tác giả/Tác giả	Bút danh
1.	Địa văn Hàng hải 2		KHKT	2012	Đồng tác giả	Nguyễn Phùng Hưng
2.	Địa văn Hàng hải 1		GTVT	2012	Chủ biên	Nguyễn Phùng Hưng
3.	Địa văn Hàng hải 3		GTVT	2012	Đồng tác giả	Nguyễn Phùng Hưng
4.	Mạng nơ-ron nhân tạo ứng dụng trong điều khiển phương tiện thủy		KHKT	2013	Chủ biên	Nguyễn Phùng Hưng

Sách xuất bản quốc tế

TT	Tên sách	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	NXB	Năm XB	Đồng tác giả/Tác giả	Bút danh
1.						

3.1.2 Các bài báo

Đăng trên tạp chí quốc tế

TT	Tên tác giả, tên bài viết, tên tạp chí và số của tạp chí, trang đăng bài viết, năm xuất bản	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	Số ISSN	Điểm IF
1.	Nguyen Duy Anh, Nguyen Xuan Ha, and Nguyen Phung Hung, (2016), A Research on Designing and Controlling of an Automatic Loading System Used Inside Containers, Springer International Publishing, AETA 2016: Recent Advances in Electrical Engineering and Related Sciences.			

2.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2007). <i>Automatic Berthing Control of Ship Using Adaptive Neural Network</i> . International Journal of Navigation and Port Research (KINPR).		1598-5725	
3.	P.H. Nguyen and Y.C. Jung (04/2007). <i>Neural Network Based Rudder-Roll Damping Control System for Ships</i> . International Journal of Navigation and Port Research (KINPR).		1598-5725	
4.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2006/Jun). <i>Improved Adaptive Neural Network Autopilot for Track-keeping Control of Ships: Design and Simulation</i> . International Journal of Navigation and Port Research (KINPR), Vol.30, No.4 pp. 259~265, 2006 (ISSN-1598-5725).		1598-5725	
5.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2006/Mar). <i>An Adaptive Autopilot for Course-keeping and Track-keeping Control of Ships using Adaptive Neural Network (Part II: Simulation Study)</i> . International Journal of Navigation and Port Research (KINPR), Vol.30, No.2 pp. 119~124, 2006 (ISSN-1598-5725).		1598-5725	
6.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2005/Dec). <i>An Adaptive Autopilot for Course-keeping and Track-keeping Control of Ships using Adaptive Neural Network (Part I: Theoretical Study)</i> . International Journal of Navigation and Port Research (KINPR), Vol.29, No.9 pp. 771~776, 2005 (ISSN-1598-5725).		1598-5725	
7.	Yun-Sok Lee, Yun-Chul Jung, Se-Won Kim, Yong-Hwui Yun, Suk-Han Bea, Phung-Hung Nguyen (2005). <i>A Study on the Limit of Anchor Dragging for Ship at Anchor (I)</i> . Journal of Korean Institute of Navigation and Port Research, Vol.29, No.5 (2005/6), ISSN 1598-5725, pp. 357-363.		1598-5725	

Đăng trên tạp chí trong nước

TT	Tên tác giả, tên bài viết, tên tạp chí và số của tạp chí, trang đăng bài viết, năm xuất bản	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	Số ISSN	Điểm IF
1.	Phạm Việt Anh, Nguyễn Phùng Hưng, Lê Văn Ty, Điều khiển AUV di chuyển bám theo địa hình đáy dung mạng nơ-ron nhân tạo, Tạp chí Giao thông Vận tải, (gửi đăng tháng 03/2021).			
2.	Đỗ Hồng Quân, Nguyễn Phùng Hưng, Phan Văn Huân, Xây dựng phần mềm mô phỏng điều động tàu ứng dụng trong đào tạo chuyên ngành Điều khiển tàu biển, Tạp chí KHCN Giao thông Vận tải số 32, 05/2019, trang 03-07.		1859-4263	
3.	Nguyễn Phùng Hưng, Phạm Kỳ Quang, Võ Hồng Hải (2015), Bộ điều khiển PID chỉnh tham số bằng mạng nơ-ron dùng cho máy lái tự động tàu thủy, Tạp chí Giao thông vận tải 7/2015.			
4.	Nguyễn Phùng Hưng (2009). Bộ điều khiển nơron nhân tạo cho bánh lái giảm lắc ngang cho tàu thủy. Tạp chí Giao			

	thông Vận tải 10/2009, tr.35-37.			
5.	Võ Hồng Hải, Nguyễn Phùng Hưng (2009). <i>Điều khiển hướng đi phương tiện ngầm tự hành bằng mạng nơron nhân tạo thích nghi</i> . Tạp chí Giao thông Vận tải 08/2009, tr.39-41.			
6.	Nguyễn Phùng Hưng, Võ Hồng Hải (2009). <i>Điều khiển hướng đi và độ sâu phương tiện ngầm tự hành bằng mạng nơron nhân tạo thích nghi</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 18, 06/2009, tr.32-36.			
7.	Nguyễn Phùng Hưng, Nguyễn Việt Thành (2008). <i>Hệ thống điều khiển định vị động tàu thủy-Phần 2: Bộ điều khiển và kết quả mô phỏng</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 15, 11/2008, tr.29-34.			
8.	Nguyễn Phùng Hưng, Nguyễn Việt Thành (2008). <i>Hệ thống điều khiển định vị động tàu thủy-Phần 1: Nguyên lý</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 14, 06/2008, tr.38-42.			
9.	Nguyễn Phùng Hưng, Nguyễn Việt Thành (2008). <i>Hệ thống điều khiển giảm lắc ngang cho tàu thủy bằng bánh lái dùng mạng nơron nhân tạo</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 13, 04/2008, tr.5-9.			
10.	Nguyễn Phùng Hưng, Nguyễn Việt Thành (2007). <i>Công cụ vẽ bản đồ M_Map trong Matlab và ứng dụng</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 11+12, 11/2007, tr.5-8.			
11.	Nguyễn Phùng Hưng, Yun Chul Jung (2006). <i>Máy lái tự động kiểu thích nghi sử dụng mạng nơron điều khiển tàu theo quỹ đạo</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 6, 06/2006, tr.22-27.			
12.	Nguyễn Phùng Hưng, Yun Chul Jung (2006). <i>Máy lái tự động kiểu thích nghi giữ hướng tàu và điều khiển tàu theo quỹ đạo sử dụng mạng nơron thích nghi</i> . Tạp chí KHCN Hàng hải, số 5, 03/2006, tr. 16-21.			
13.	Nguyễn Phùng Hưng (2003). <i>La bàn vệ tinh (Satellite Compass) – Thiết bị chỉ hướng mới cho tàu biển</i> . Tạp chí Giao thông vận tải 6/2003, Hà Nội, Việt Nam, tr.52-53.			
14.	Nguyễn Phùng Hưng (2003). <i>Dịch vụ vệ tinh dẫn đường toàn cầu hiện nay và kế hoạch xây dựng hệ thống vệ tinh định vị toàn cầu Galileo của Châu Âu</i> . Tập san Đại học hàng hải Việt Nam, Hải Phòng, Việt Nam, tr.106-111.			

Đăng trên kỷ yếu Hội nghị quốc tế

TT	Tên tác giả, tên bài viết, tên Hội nghị, thời gian tổ chức, nơi tổ chức	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	Số hiệu ISBN/ISSN	Ghi chú
1.	Vu Quoc Sang, Nguyen Phung Hung, Yun Chul Yung, <i>SETTING UP INPUT DATA OF MODEL FOR ASSESSING LEVEL OF A COUNTRY'S ACCEPTANCE OF PARTICIPATION IN THE INTERNATIONAL COMPENSATION REGIMES FOR OIL POLLUTION</i> , International Conference of Maritime Science & Technology NAŠE MORE 2019, organised by the University of Dubrovnik, Maritime Department, 17 – 18			

	October 2019, Dubrovnik, Croatia.			
2.	Dinh Due Vo, Viet Anh Pham, Phung Hung Nguyen, Duy Anh Nguyen, “ <i>Designing a PID controller for ship autopilot system</i> ”, AETA 2018, The 5th International Conference on Advanced Engineering - Theory and Applications 2018, Ho Chi Minh city 11th-13th Sep/2018.			
3.	Do Nhat Minh, Nguyen Phung Hung, Nguyen Duy Anh, "A research on modeling and simulation of unmanned surface vessel", Proceedings of the 11th SEATUC Symposium, 2017.		1882-5796	
4.	Duy Anh Nguyen, Hoang Ton Nguyen, Phung Hung Nguyen (2016). <i>Research on Design and Heading Control of Remotely Operated Vehicle (ROV)</i> . 5th World Conference on Applied Science, Engineering and Technology (WCSET-2016), HCMUT, ISBN 13: 978-81-930222-2-1.		978-81-930222-2-1	
5.	Nguyen Duy Anh, Nguyen Xuan Ha, and Nguyen Phung Hung, (2016), <i>A Research on Designing and Controlling of an Automatic Loading System Used Inside Containers</i> , Springer International Publishing, AETA 2016: Recent Advances in Electrical Engineering and Related Sciences.		Lecture Notes in Electrical Engineering 415, DOI 10.1007/978-3-319-50904-4_33	
6.	Duy Anh Nguyen, Quang Hung Cao, Phung Hung Nguyen (2016). <i>Research, Design and Control of a Remotely Operated Underwater Vehicle</i> . 5th World Conference on Applied Science, Engineering and Technology (WCSET-2016), HCMUT, ISBN 13: 978-81-930222-2-1.		978-81-930222-2-1	
7.	Phung Hung Nguyen, Duy Anh Nguyen, Hong Hai Vo (2016). <i>PID-Neuron Controller for Ships Heading with Neuron Identification</i> . 5th World Conference on Applied Science, Engineering and Technology (WCSET-2016), HCMUT, ISBN 13: 978-81-930222-2-1.		978-81-930222-2-1	
8.	Phung Hung Nguyen and Duy Anh Nguyen (2011). <i>PD-Neural Network Controller for Dynamic Positioning of Ship</i> . Proceedings of the 1 st international symposium on automotive and convergence engineering, ISBN 978-604-73-0551-3. Ho Chi Minh city University of Technology, 19~21/Jan/2011, pp. 95-100.		978-604-73-0551-3	
9.	Nguyen, P.H. (2010/Nov/03th-05th) <i>Integration and Derivative Items in Learning Process of Adaptive Neural Network Controller</i> . Proceedings of the 2010 International Technical Conference on Advanced Engineering, Pukyong National University, Busan, South Korea, pp.1-6.			
10.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2009/May). <i>Control of Autonomous Underwater Vehicle using Adaptive Neural Network-Decoupled Control of Heading, Depth, and Speed</i> . IEEE Proceedings of the 2009 International Conference on Advanced Technologies for Communications (ATC 2009), Vietnam Maritime University, Hai Phong, Vietnam, pp.133-136. INSPEC Accession Number: 11007298. ISBN:978-1-4244-5139-5		978-1-4244-5139-5	

11.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2008/Dec). <i>Integrative and Derivative Terms in Adaptive Neural Network Controller for Track Control of Ships</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference. Incheon, Korea, pp. 27-28.			
12.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2007/Oct). <i>Automatic Berthing Control of Ship Using Adaptive Neural Network Controller</i> . Proceedings of ISEE (International Symposium on Electrical & Electronics Engineering 2007), Ho Chi Minh city, Vietnam (24~25/Oct/2007), pp.67-73.			
13.	P.H. Nguyen and V.T. Nguyen, “ <i>Neural Network Based Rudder-Roll Damping Control System for Ships: Alternative Design and Comparative Study</i> ”, Proceedings of the 7 th ACMSSR (Asian Conference on Marine Simulator and Simulation Research). Busan, Korea (17~18/Aug/2007), pp. 131-136.			
14.	P.H. Nguyen and Y.C. Jung, “ <i>Neural Network Based Rudder-Roll Damping Control System for Ships</i> ”, Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference, 2007.4.			
15.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2006/Oct). <i>Design and Application of an Adaptive Neural Network to Dynamic Positioning Control of Ship</i> . Proceedings of International Symposium on GPS/GNSS (12th IAIN World Congress). Jeju, Korea, Vol. 1, pp. 285-290.			
16.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2006/Jun). <i>A Study on Automatic Berthing Control of Ship Using Adaptive Neural Network Controller</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference. Seoul, Korea (2006/06), pp. 67-74.			
17.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2006/Mar). <i>Improved Adaptive Neural Network Autopilot for Track-keeping Control of Ships: Design and Simulation</i> . Proceedings of 6th Asian Conference on Marine Simulator and Simulation Research. Hai Phong, Vietnam (29~30/Mar/2006), pp. 115-121.			
18.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2005b). <i>An Adaptive Autopilot for Course-keeping and Track-keeping Control of Ships using Adaptive Neural Network (Part II: Simulation Study)</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference. Pusan, Korea (2005/10), pp. 23-28.			
19.	Nguyen, P.H. and Jung, Y.C. (2005a). <i>An Adaptive Autopilot for Course-keeping and Track-keeping Control of Ships using Adaptive Neural Network (Part I: Theoretical Study)</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference. Pusan, Korea (2005/10), pp. 17-22.			
20.	Suk-Han Bea, Yun-Chul Jung, Se-Won Kim, Yong-Hwui Yun, Yun-Sok Lee, Phung-Hung Nguyen (2005). <i>A Study on the Limit of Anchor Dragging for Ship at Anchor (II)</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port			

	Research Conference. Pusan, Korea (2005/4), pp. 173-179.			
21.	Yun-Sok Lee, Yun-Chul Jung, Se-Won Kim, Yong-Hwui Yun, Suk-Han Bea, Phung-Hung Nguyen (2005). <i>A Study on the Limit of Anchor Dragging for Ship at Anchor (I)</i> . Proceedings of Korean Institute of Navigation and Port Research Conference. Pusan, Korea (2005/4), pp. 165-171.			

Đăng trên kỷ yếu Hội nghị trong nước

TT	Tên tác giả, tên bài viết, tên Hội nghị, thời gian tổ chức, nơi tổ chức	SP của đề tài/ dự án (ghi mã số)	Số hiệu ISBN	Ghi chú
1.	Võ Hồng Hải, Nguyễn Phùng Hưng, Nguyễn Duy Anh (2015), <i>Bộ điều khiển PID tự chỉnh tham số bằng mạng nơ-ron nhân tạo dùng cho máy lái tự động tàu thủy</i> , Hội nghị KH-CN Giao thông vận tải 2015, Đại học GTVT TP Hồ Chí Minh, 5/2015.			
2.	Nguyen, Đ.H., Nguyen, P.H., Hoang, H.G. (2005). <i>GNSS-Current status, future and applications in automation in Vietnam</i> . The sixth Vietnam Conference on Automation (VICA 6), pp. 257-263.			

3.2. Giải thưởng về nghiên cứu khoa học trong và ngoài nước (nếu có):

.....

3.3. Các thông tin về chỉ số định danh ORCID, hồ sơ Google scholar, H-index, số lượt trích dẫn (nếu có):

.....

3.4. Ngoại ngữ


- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Anh văn (cử nhân)
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Tốt

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

TP Hồ Chí Minh, ngày 20 tháng 5 năm 2021

NGƯỜI KHAI

(Ký và ghi rõ họ tên)


Nguyễn Phùng Hưng