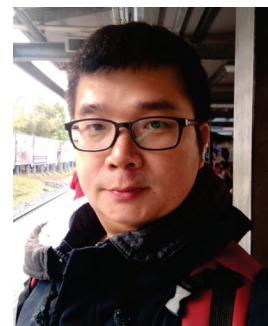


CỘNG HÒA XÃ HỘI CHỦ NGHĨA VIỆT NAM

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 ;

Liên ngành: Cơ khí – động lực; Ngành: Cơ khí; Chuyên ngành: Cơ – điện tử;

A. THÔNG TIN CÁ NHÂN

1. Họ và tên người đăng ký: Lê Anh Tuấn.

2. Ngày tháng năm sinh: 11/09/1980; Nam ; Nữ ; Quốc tịch: Việt Nam;

Dân tộc: Kinh; Tôn giáo: Không;

3. Đảng viên Đảng CSVN: .

4. Quê quán: Phường Thủy Dương, thị xã Hương Thủy, tỉnh Thừa Thiên Huế.

5. Nơi đăng ký hộ khẩu thường trú:

32/250 Hoàng Công Khanh, phường Lâm Hà, quận Kiến An, thành phố Hải Phòng.

6. Địa chỉ liên hệ:

Lê Anh Tuấn, bộ môn Kỹ thuật ô tô, viện Cơ khí, trường Đại học Hàng hải Việt Nam, 484 Lạch Tray, Lê Chân, Hải Phòng. Điện thoại di động: 0965142940. E-mail: tuanla.ck@vimaru.edu.vn.

7. Quá trình công tác:

a. Quá trình đào tạo và huấn luyện chuyên môn:

Thời gian	Đơn vị đào tạo, huấn luyện chuyên môn
9/1998 đến 4/2003	Sinh viên – ngành Máy xép dỡ – Khoa Cơ khí – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng
9/2004 đến 12/2007	Học viên cao học – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng
3/2010 đến 9/2012	Nghiên cứu sinh – Đại học Kyung Hee – Hàn Quốc

Thời gian	Đơn vị đào tạo, huấn luyện chuyên môn
3/2016 đến 6/2016	Nghiên cứu viên (Research Fellow) School of Mechanical and Aerospace Engineering, Nanyang Technological University, 50 Nanyang Avenue, Singapore 639798
10/2017 đến 12/2017	Học giả (Visiting Scholar) Dept. of Mechanical Engineering, The University of Birmingham, Birmingham B15 2TT, United Kingdom
6/2018 đến 11/2018	Nghiên cứu viên chương trình Endeavor (Endeavor Research Fellow) Faculty of Engineering and Information Technology, University of Technology Sydney, PO Box 123 Broadway NSW 2007 Australia
4/2014 đến nay	Nghiên cứu viên – Viện nghiên cứu khoa học và công nghệ hàng hải – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng

b. Quá trình làm việc:

Thời gian	Chức vụ, cơ quan
4/2003 đến 12/2013	Giảng viên – Bộ môn Máy xếp dỡ – Khoa Cơ khí – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng
12/2013 đến 07/2014	Phó trưởng bộ môn Máy xếp dỡ – Khoa Cơ khí – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng
7/2014 đến 07/2019	Trưởng bộ môn Kỹ thuật ô tô – Viện Cơ khí – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng
7/2019 đến nay	Giảng viên cao cấp, bộ môn Kỹ thuật ô tô – Viện Cơ khí – Đại học Hàng hải Việt Nam – Hải Phòng

Chức vụ hiện nay: Phó giáo sư – giảng viên cao cấp; Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng bộ môn.

Cơ quan công tác hiện nay: Bộ môn Kỹ thuật ô tô, viện Cơ khí, trường Đại học Hàng hải Việt Nam.

Địa chỉ cơ quan: 484 Lạch Tray, quận Lê Chân, thành phố Hải Phòng.

Điện thoại cơ quan: 0313.829245.

9. Trình độ đào tạo:

- Được cấp bằng đại học ngày 20 tháng 04 năm 2003; Ngành: Kỹ thuật Cơ khí; Chuyên ngành: Cơ giới hóa xếp dỡ; Nơi cấp bằng: Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
- Được cấp bằng thạc sĩ ngày 20 tháng 03 năm 2008; Ngành: Kỹ thuật Cơ khí động lực; Chuyên ngành: Khai thác và bảo trì tàu thủy; Nơi cấp bằng: Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
- Được cấp bằng tiến sĩ ngày 16 tháng 8 năm 2012; Ngành: Kỹ thuật Cơ khí; Chuyên ngành: Kỹ thuật Điều

khiển; Nơi cấp bằng: Trường Đại học Kyung Hee, Hàn Quốc.

10. Học hàm:

- Đã được công nhận chức danh Phó Giáo sư theo Quyết định số 55/QĐ-HĐCDGSNN ngày 10/10/2016 của Hội đồng Chức danh Giáo sư Nhà nước về việc công nhận đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư, Phó Giáo sư năm 2016, ngành Cơ khí, liên ngành Cơ khí – Động lực.

- Đã được Hiệu trưởng trường Đại học Hàng hải Việt Nam bổ nhiệm chức danh Phó Giáo sư theo Quyết định số 2428/QĐ-ĐHHHVN-TCCB ngày 17/11/2016.

11. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐCDGS cơ sở Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.

12. Đăng ký xét đạt tiêu chuẩn chức danh Giáo sư tại HĐCDGS liên ngành Cơ khí – động lực.

13. Các hướng nghiên cứu chủ yếu:

- Điều khiển phi tuyến các hệ cơ điện tử.
- Điều khiển tối ưu.
- Điều khiển thích nghi.
- Điều khiển mờ, học máy (machine learning).
- Thiết kế các bộ quan sát phi tuyến.
- Điều khiển dựa trên đạo hàm và vi phân cấp phân số.
- Nhận dạng hệ thống điều khiển.
- Động học, động lực học và điều khiển Robot công nghiệp.
- Động lực học, dao động và điều khiển máy.
- Tính toán, thiết kế các loại máy nâng chuyển, máy xây dựng.
- Mô hình và điều khiển ô tô hybrid.

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

a. Đào tạo đại học:

Từ tháng 4/2003 đến nay, trừ những lúc đi nghiên cứu sinh hoặc huấn luyện chuyên môn ở nước ngoài, tôi giảng dạy các học phần đào tạo sinh viên đại học cho các chuyên ngành. Chuyên ngành Máy xếp dỡ gồm các học phần: Ô tô – máy kéo, Động lực học máy trục, Phương tiện vận tải bộ. Chuyên ngành Công trình thủy, Xây dựng dân dụng và công nghiệp có học phần: Máy xây dựng. Chuyên ngành Kỹ thuật ô tô gồm các học phần: Lý thuyết ô tô, Tính toán thiết kế ô tô 1, Tính toán thiết kế ô tô 2, Máy công trình.

b. Đào tạo sau đại học:

- Đã hướng dẫn thành công **01** nghiên cứu sinh đã được cấp bằng tiến sĩ.
- Đã hướng dẫn thành công **02** học viên cao học đã được cấp bằng thạc sĩ.
- Từ năm 2013 đến nay, tham gia giảng dạy các học phần cao học, chuyên đề tiến sĩ:

1. Chuyên đề Tiến sĩ cho Nghiên cứu sinh ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2012:
Tên bài giảng: Các thiết bị giảm chấn dao động cơ học.
Thời gian học: 18/3/2013 đến 01/04/2013 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
2. Giảng dạy cao học ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2012 – 2014:
Môn học: Tự động hóa hệ thống động lực tàu thủy.
Thời gian học: từ ngày 28/9/2013 đến ngày 5/10/2013 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
3. Giảng dạy cao học ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2013 – 2015:
Môn học: Tự động hóa hệ thống động lực tàu thủy.
Thời gian học: từ ngày 15/9/2014 đến ngày 5/10/2014 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
4. Giảng dạy cao học ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2014 – 2016:
Môn học: Kỹ thuật điều khiển hiện đại hệ thống động lực tàu thủy.
Thời gian học: từ ngày 31/8/2015 đến ngày 6/10/2015 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
5. Chuyên đề Tiến sĩ cho Nghiên cứu sinh ngành Khai thác & bảo trì tàu thủy các khóa:
Tên bài giảng: Tự động tàu thủy.
Thời gian học: ngày 19/9/2015 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
6. Chuyên đề Tiến sĩ cho Nghiên cứu sinh ngành Khai thác & bảo trì tàu thủy các khóa:
Tên bài giảng: Tự động tàu thủy.
Thời gian học: ngày 10/2/2017 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).
7. Giảng dạy cao học ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2016 – 2018 (Đợt 1), 2016 – 2018 (Đợt 2), 2017 – 2019 (Đợt 1), 2017 – 2019 (Đợt 2):
Môn học: Lý thuyết điều khiển hiện đại.
Thời gian học: từ ngày 31/8/2017 đến ngày 6/10/2017 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.
Số tín chỉ: 2 (30 tiết).

8. Giảng dạy cao học ngành Máy và thiết bị tàu thủy khóa 2018 – 2020 (Đợt 1), 2018 – 2020 (Đợt 2):

Môn học: Lý thuyết điều khiển hiện đại.

Thời gian học: từ ngày 25/11/2019 đến ngày 20/12/2019 tại Viện đào tạo sau đại học, Trường Đại học Hàng hải.

Số tín chỉ: 2 (30 tiết).

c. Nghiên cứu khoa học:

- Đã hoàn thành **04** đề tài nghiên cứu khoa học (NCKH) cấp cơ sở (Trường Đại học Hàng hải).

- Đã hoàn thành **01** đề tài NCKH cấp Bộ (Bộ Giao thông Vận tải).

- Đã hoàn thành **02** đề tài NAFOSTED.

- Đang thực hiện **01** đề tài NAFOSTED.

- Đã công bố **31** bài báo khoa học ở ngoài nước gồm **20** ISI và **07** Scopus.

- Đã công bố **21** bài báo khoa học trong nước.

- Đã xuất bản **02** giáo trình đại học và cao học.

- Đã xuất bản **01** chương sách chuyên khảo ngoài nước.

- Đã xuất bản **02** sách chuyên khảo ngoài nước với vai trò chủ biên.

- Danh mục **05** công trình khoa học tiêu biểu nhất:

1. Le Anh Tuan, “Neural observer and adaptive fractional-order back-stepping fast terminal sliding mode control of RTG cranes,” *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, DOI: 10.1109/TIE.2019.2962450, 2019. (**IEEE, SCI, Q1, IF=7.503**).
2. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee, “Modelling and advanced sliding mode controls of crawler cranes considering wire ropes elasticity and complicated operation,” *Mechanical Systems and Signal Processing*, vol. 103, pp. 250 -263, 2018. (**Elsevier, SCIE, Q1, IF=5.005**).
3. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee, “3D cooperative control of tower cranes using robust adaptive techniques,” *Journal of the Franklin Institute*, vol. 354, pp. 8333–8357, 2017. (**Elsevier, SCIE, Q1, IF=3.653**).
4. Le Anh Tuan, “Fractional-order fast terminal back-stepping sliding mode control of crawler cranes,” *Mechanism and Machine Theory* vol. 137, pp. 297-314, 2019. (**Elsevier, SCI, Q1, IF=3.535**).
5. Le Anh Tuan, Soon-Geul Lee, Deok Hyeon Ko, and Luong Cong Nho, “Combined control with sliding mode and partial feedback linearization for 3D overhead cranes,” *International Journal of Robust and Nonlinear Control*, vol. 24, no. 18, pp. 3372-3386, 2014. (**Wiley, SCIE, Q1, IF=3.953**).

e. Các hoạt động học khoa học khác:

(i) Thành viên chủ chốt hiệp hội IEEE (IEEE Senior Member)

(ii) Phản biện cho các tạp chí khoa học:

- IET Power Electronics;
- ASME Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control;
- ISA Transactions;
- International Journal of Control;
- IEEE Transactions on Systems, Man and Cybernetics;
- International Journal of Precision Engineering and Manufacturing;
- International Journal of Robust and Nonlinear Control;
- Advances in Mechanical Engineering;
- Transactions of the Institute of Measurement and Control;
- Nonlinear Dynamics;
- Journal of Vibration and Control;
- Mathematical Problems in Engineering;
- Vietnam Journal of Mechanics;
- Automatica;
- IET Control Theory & Applications;
- Mechanical Systems and Signal Processing;
- Journal of Mechanical Science and Technology;
- Journal of Engineering;
- International Journal of Systems Science;
- Applied Mathematical Modelling;
- IEEE Transactions on Automation Science and Engineering;
- Journal of the Franklin Institute;
- Proceedings of the ImechE, Part C: Journal of Mechanical Engineering Science;
- Cogent Engineering;
- Journal of Control Science and Engineering;
- Proceedings of the ImechE, Part I: Journal of Systems and Control Engineering;
- Kybernetika;
- IEEE Transactions on Industrial Electronics;
- Automation in Construction;
- International Journal of Control, Automation, and Systems;

- Journal of Applied and Computational Mechanics;
- Ships and Offshore Structures;
- Mechanism and Machine Theory;

(iii) Phản biện cho các hội thảo khoa học:

- The 8th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering, Seoul, Korea, August 20 – 24, 2012.
- The 9th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering, Madison, WI, USA, August 17 – 21, 2013.
- The 2014 IEEE International Conference on Robotics and Automation, May 31 – June 5, 2014, Convention and Exhibition Center, Hong Kong, China.
- The 2015 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM 2015), Busan, Korea, July 7-11, 2015.

(iv) Biên tập sách

- “Adaptive Robust Control Systems” (ISBN 978-953-51-3797-9, Print ISBN 978-953-51-3796-2) Intech, 2018.
- “Applied Modern Control” (ISBN 978-1-78984-827-4, Print ISBN 978-1-78984-826-7) Intech, 2019.

(v) Biên tập viên mời của tạp chí

- Journal of Control Science and Engineering (ISI and Scopus indexed Journal).
- Frontiers in Robotics and AI - Control and Stability for Robotic Crane Systems.

(vi) Tham gia hội đồng biên tập tạp chí

- Applications of Modelling and Simulation – Malaysian Simulation Society.

(vii) Tham gia hội đồng khoa học các hội thảo khoa học

- 2019 International Conference on Modelling, Identification and Control Tianjin, China, July 13-15, 2019.
- International Workshop on Fuzzy Systems (IWFS 2019), Prague, Czech Republic, November 25-27, 2019.
- 2nd International Workshop on Fuzzy Systems (IWFS 2020), Bangkok, Thailand, December 16-18, 2020.

(viii) Tổ chức Section tại các hội thảo

- 18th IEEE International Conference on Industrial Informatics, Guangzhou, China, 12-15 July 2020. Organizer of SS13- Vibration Suppression Control for Underactuated Systems.

(ix) Đánh giá hồ sơ quỹ nghiên cứu

- The National Foundation for Science and Technology Development of Vietnam (Nafosted).

f. Chỉ số H:

- H-index = **14** (Google Scholar); <https://scholar.google.com.vn/citations?user=VnzITsUAAAAJ&hl=en>
- H-index = **14** (Scopus); <https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=57195979335>

15. Khen thưởng:

- Học bổng Endeavour Research Fellowship của chính phủ Úc, 2018.
- Giải nhất giải thưởng Nghiên cứu khoa học (Giải thưởng NEPTUNE), trường Đại học Hàng hải Việt Nam, năm học 2012 – 2013.
- Giải nhất giải thưởng Nghiên cứu khoa học (Giải thưởng NEPTUNE), trường Đại học Hàng hải Việt Nam, năm học 2018 – 2019.
- Giải nhất hội thi giảng viên trẻ dạy giỏi, trường Đại học Hàng hải, năm 2005.
- Kỷ niệm chương vì sự đóng góp cho khoa học của Đại học Kyung Hee 2012.
- Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2013 – 2014.
- Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2014 – 2015.
- Quyết định khen thưởng số 1563/QĐ-BGDĐT ngày 04 tháng 5 năm 2013 của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo vì có thành tích xuất sắc và hoàn thành luận án Tiến sĩ trước thời hạn.
- Bằng khen của Bộ trưởng Bộ giao thông vận tải – năm 2015.

16. Kỷ luật: Không.

B. TỰ KHAI THEO TIÊU CHUẨN CHỨC DANH GIÁO SƯ:

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

Tôi bắt đầu công tác tại trường Đại học Hàng hải từ tháng **4** năm **2003**. Đến nay đã hơn **17** thâm niên. Tôi nhận thấy mình có nhiều nỗ lực trong giảng dạy và nghiên cứu khoa học. Cho đến nay, về định lượng, tôi có **31** bài báo quốc tế và báo cáo tại các hội thảo quốc tế trong đó có **20** bài trong danh mục **SCIE** và **07** bài trong danh mục **Scopus**. Tôi có **21** bài báo đăng trên các tạp chí và hội thảo trong nước. Tôi đã biên soạn **02** giáo trình đại học và sau đại học, **01** chương sách chuyên khảo, chủ biên **02** sách chuyên khảo do nhà xuất bản InTech ấn hành. Như đã khai trong mục **14e**, tôi còn tham gia hội đồng biên tập tạp chí, tham gia phản biện cho các tạp chí, phản biện cho các kỷ yếu hội thảo, tham gia hội đồng tổ chức các hội thảo khoa học, thành viên các hội nghề nghiệp như IEEE. Những hoạt động học thuật này cho tôi nhiều cơ hội tiếp xúc với các đồng nghiệp trong và ngoài nước. Công việc biên tập và phản biện các bài báo ở các tạp chí và hội thảo giúp tôi có điều kiện cập nhật các kiến thức, xu hướng nghiên cứu từ các đồng nghiệp, học hỏi được từ họ nhiều kiến thức và kinh nghiệm trong nghiên cứu và hoạt động khoa học. Những điều tôi vừa kể trên cho thấy sự đóng góp tích cực của tôi về mặt học thuật, nỗ lực cố gắng của bản thân trong việc củng cố và

hội nhập với các đồng nghiệp trong nghiên cứu khoa học. Là giảng viên (2003-2013) và phó trưởng bộ môn (2013-2014) của bộ môn Máy xép dỡ, tôi tham gia giảng dạy các học phần, cập nhật, chỉnh sửa chương trình đào tạo chuyên ngành Máy xép dỡ. Là trưởng bộ môn Kỹ thuật ô tô nhiệm kỳ đầu (2014-2019), tôi là thành viên chính trong việc xây dựng chương trình đào tạo ngành Kỹ thuật ô tô khi nhà trường có kế hoạch mở ngành đào tạo này từ năm 2013. Trong suốt thời gian công tác, bản thân nhận thấy là người yêu nghề và ham mê nghiên cứu khoa học. Tôi luôn hoàn thành nhiệm vụ do nhà trường đề ra, bản thân cũng đã đạt được một số thành tích và giải thưởng trong giảng dạy và nghiên cứu khoa học: Học bổng Endeavour Research Fellowship của chính phủ Úc, 2018; Giải nhất Nghiên cứu khoa học, trường Đại học Hàng hải Việt Nam, năm học 2012 – 2013; Giải nhất Nghiên cứu khoa học, trường Đại học Hàng hải Việt Nam, năm học 2018 – 2019; Giải nhất hội thi giảng viên trẻ dạy giỏi, trường Đại học Hàng hải, năm 2005; Kỷ niệm chương của Mechatronics Lab, Đại học Kyung Hee 2012; Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2013 – 2014; Chiến sĩ thi đua cấp cơ sở năm học 2014 – 2015; Quyết định khen thưởng số 1563/QĐ-BGDĐT ngày 04 tháng 5 năm 2013 của Bộ trưởng Bộ Giáo dục và Đào tạo vì có thành tích xuất sắc và hoàn thành luận án Tiến sĩ trước thời hạn; Bằng khen của Bộ trưởng Bộ giao thông vận tải – năm 2015; Kỷ niệm chương của Bộ trưởng Bộ giao thông vận tải – năm 2015.

Từ những điều vừa kể trên, tôi tự nhận thấy mình hoàn thành tốt các nhiệm vụ có đủ các tiêu chuẩn của một nhà giáo.

2. Thời gian tham gia đào tạo, bồi dưỡng từ trình độ đại học trở lên:

- Tổng số 17 năm 02 tháng từ 04/2003 đến 06/2020.

Khai cụ thể ít nhất 6 thâm niên, trong đó có 3 thâm niên cuối tính đến ngày hết hạn nộp hồ sơ:

TT	Năm học	Số lượng NCS đã hướng dẫn		Số lượng ThS đã hướng dẫn	Số đề án tốt nghiệp ĐH đã HD	Số lượng giờ giảng trực tiếp trên lớp		Tổng số giờ giảng trực tiếp/số giờ quy đổi/ số giờ định mức
		Chính	Phụ			ĐH	SDH	
1	2012-2013	0	0	0	2	135	60	195/390/240
2	2013-2014	0	0	1	2	105	30	180/445/204
3	2014-2015	1	0	1	0	165	60	225/480/192
3 thâm niên cuối:								
4	2017-2018	1	0	0	2	135	30	165/444/192
5	2018-2019	1	0	0	2	120	30	150/388/192
6	2019-2020	1	0	0	1	195	30	210/406/240

3. Ngoại ngữ

3.1. Ngoại ngữ thành thạo phục vụ chuyên môn: Tiếng Anh.

a) Được đào tạo ở nước ngoài :

- Bảo vệ luận án Tiến sĩ tại Hàn Quốc năm 2012.

3.2. Tiếng Anh: Tiếng Anh – TOEFL 503 điểm.

4. Hướng dẫn NCS, HVCH đã được cấp bằng

TT	Họ tên NCS hoặc HVCH	Đối tượng		Trách nhiệm hướng dẫn		Thời gian hướng dẫn	Cơ sở đào tạo	Ngày, tháng, năm cấp bằng
		NCS	HVCH	Chính	Phụ			
1	Lê Duy Hùng		X	X		04/2013 đến 10/2013	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	16/05/2014
2	Phạm Hoàng Anh		X	X		04/2014 đến 10/2014	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	19/02/2014
3	Phạm Văn Triệu	X		X		06/2015 đến 12/2019	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	17/04/2020

5. Biên soạn sách phục vụ đào tạo đại học và sau đại học

TT	Tên sách	Loại sách	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Xác nhận của CSGDDH
Trước khi được công nhận chức danh PGS						
1	Điều khiển tự động các hệ kỹ thuật – Tập 1: Mô hình hệ thống điều khiển	GT	Giao thông vận tải 2010	01	MM	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam
Sau khi được công nhận chức danh PGS						
2	“Nonlinear Feedback Control of Underactuated Mechanical Systems” in Nonlinear Systems – Design, Analysis, Estimation and Control	Chương sách CK	InTech 2016	02	Le Anh Tuan và Soon-Geul Lee	ISBN: 978-953-51-2715-4 DOI: 10.5772/64739
3	Adaptive Robust Control Systems	CK	InTech 2018	50	CB	ISBN 978-953-51-3797-9

TT	Tên sách	Loại sách	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Chủ biên	Xác nhận của CSGDDH
4	Applied Modern Control	CK	InTech 2019	15	CB	ISBN 978-1-78984-827-4
5	Điều khiển tự động nâng cao	GT	NXB Hàng hải 2020	01	MM	ISBN 978-604-937-228-5

Trong đó, số lượng sách sau khi được công nhận PGS: 02 sách chuyên khảo, 01 chương sách chuyên khảo, 01 giáo trình.

6. Thực hiện nhiệm vụ khoa học và công nghệ

TT	Tên nhiệm vụ KHCN	Vai trò	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu/ Xếp loại kết quả
Trước khi được công nhận chức danh PGS					
1	Nhận dạng loại đất cho hệ thống điều khiển máy xúc một gầu	CN	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	09/2013-06/2014	23/06/2014 Xuất sắc
2	Điều khiển phối hợp cần cầu container đặt trên nền đàn hồi có kể đến sự co giãn của cáp nâng và kích động của sóng	CN	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	09/2014-03/2015	24/03/2015 Xuất sắc
3	Động lực học và điều khiển phi tuyến cần trục container gắn trên nền đàn hồi có kể đến sự co giãn của cáp nâng	CN	107.01-2013.04 Quỹ phát triển khoa học và công nghệ quốc gia (NAFOSTED)	03/2014-03/2016	16/06/2016 Đạt
Sau khi được công nhận chức danh PGS					
4	Xây dựng luật điều khiển thích nghi bền vững cầu trục sử dụng kỹ thuật trượt và tham chiếu mô hình	CN	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	09/2016-03/2017	02/6/2017 Xuất sắc
5	Ứng dụng giải tích phân số (fractional calculus) trong điều khiển bền vững tay máy công nghiệp	CN	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	09/2018-03/2019	31/05/2019 Xuất sắc
6	Nghiên cứu xây dựng hệ thống thông minh, điều khiển thích nghi bền vững cho tay máy đôi (dual-arm robot) sử dụng trong các dây chuyền lắp ráp tự động	CN	DT164065 Bộ Giao thông vận tải	08/2016-07/2017	19/08/2017 Loại B

TT	Tên nhiệm vụ KHCN	Vai trò	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Thời gian nghiệm thu/ Xếp loại kết quả
7	Điều khiển thích nghi bền vững cần cầu container đặt trên phao nổi bằng kỹ thuật tham chiếu mô hình và mạng nơ ron	CN	107.01-2016.16 Quỹ phát triển khoa học và công nghệ quốc gia (NAFOSTED)	04/2017-04/2019	21/07/2019 Đạt
8	Ứng dụng đạo hàm cấp phân số trong điều khiển cần trục RTG và các hệ hệt dẫn động khác	CN	107.01-2019.301 Quỹ phát triển khoa học và công nghệ quốc gia (NAFOSTED)	04/2020-04/2022	Đang thực hiện

Các chữ viết tắt: CK: sách chuyên khảo; GT: sách giáo trình; TK: sách tham khảo; MM: viết một mình; CB: Chủ biên; CN: Chủ nhiệm đề tài.

7. Kết quả nghiên cứu khoa học và công nghệ đã công bố

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

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang	Năm công bố
Bài báo quốc tế – Trước khi được công nhận chức danh PGS							
1	Partial Feedback Linearization Control of Overhead Cranes with Varying Cable Lengths	4	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 2234-7593	SCIE 1.205 Q2	69	13/4 501 – 507	2012
2	Sliding Mode Controls of Double-Pendulum Crane Systems	2	Proceeding of International Symposium on Dynamics and Control Publisher: Science and Technology Publishing House	Kỷ yếu hội thảo quốc tế		63 – 77	2011
3	Feedback Linearization Control of Overhead Cranes with Varying Cable Length	4	Proceeding of 11 th International Conference on Control, Automation and Systems ISBN: 978-1-4577-0835-0 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus	78	906 – 911	2011

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang	Năm công bố
4	Adaptive Sliding Mode Control of Three Dimensional Overhead Cranes	4	Proceeding of 2012 IEEE International Conference on Cyber Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems ISBN: 978-1-4673-1420-6 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus	6	354 – 359	2012
5	Adaptive Sliding Mode Control of Overhead Cranes with Varying Cable Length	4	Journal of Mechanical Science and Technology ISSN: 1738-494X	SCIE 0.838 Q2	55	27/3 885 – 893	2013
6	Nonlinear Controls of a Rotating Tower Crane in Conjunction with Trolley Motion	4	Journal of Systems and Control Engineering ISSN: 0959-6518	SCIE 0.778 Q2	20	227/5 451 – 460	2013
7	Partial Feedback Linearization Control of a Three-Dimensional Overhead Crane	5	International Journal of Control, Automation and Systems ISSN: 1598-6446	SCIE 0.954 Q2	112	11/4 718 – 727	2013
8	Sliding Mode Controls of Double-Pendulum Crane Systems	2	Journal of Mechanical Science and Technology ISSN: 1738-494X	SCIE 0.838 Q2	91	27/6 1863 – 1873	2013
9	Model Reference Adaptive Sliding Mode Control for Three Dimensional Overhead Cranes	4	International Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 2234-7593	SCIE 1.205 Q2	30	14/8 1329 – 1338	2013
10	Partial Feedback Linearization and Sliding Mode Techniques for 2D Crane Control	3	Transactions of the Institute of Measurement and Control ISSN: 1477-0369	SCIE 0.962 Q2	50	36/1 78–87	2014
11	Combined Control with Sliding Mode and Partial Feedback Linearization for 3D Overhead Cranes	4	International Journal of Robust and Nonlinear Control ISSN:1099-1239	SCIE 3.176 Q1	29	24 /18 3372 – 3386	2014

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang		Năm công bố
12	Second-order Sliding Mode Control of a 3D Overhead Crane with Uncertain System Parameters	5	Journal of Precision Engineering and Manufacturing ISSN: 2234-7593	SCIE 1.205 Q2	43	15/5	811–819	2014
13	Robust Controls for Ship-Mounted Container Cranes with Viscoelastic Foundation and Flexible Hoisting Cable	4	Journal of Systems and Control Engineering ISSN: 0959-6518	SCIE 0.778 Q2	22	229/7	662 – 674	2015
14	Batch-Theta* for Path Planning to the Best Goal in a Goal Set	4	Advanced Robotics ISSN: 0169-1864	SCIE 0.572 Q2	5	29/3	1537 – 1550	2015
15	Nonlinear Feedback Control of Container Crane Mounted on Elastic Foundation with Flexibility of Suspended Cable	5	Journal of Vibration and Control ISSN: 1077-5463	SCIE 4.355 Q1	25	22/13	3067 – 3078	2016
16	Design of Sliding Mode Controller for the 2D Motion of an Overhead Crane with Varying Cable Length	1	Journal of Automation and Control Engineering ISSN: 2301-3702	Tạp chí quốc tế	7	4/3	181 – 188	2016
17	Partial Feedback Linearization Control of the Three Dimensional Overhead Crane	3	Proceeding of the 8 th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering ISBN: 978-1-4673-0429-0 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus	10		1198 – 1203	2012
18	Second-order Sliding Mode Control of Three-dimensional Overhead Cranes	3	Proceeding of 2 nd International Conference on Control, Automation and Information Sciences ISBN: 978-1-4799-0569-0 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus WoS	2		341 – 346	2013
19	Combined Controls of Floating Container Cranes	2	Proceeding of The Fourth International Conference on Control, Automation and Information Sciences ISBN: 978-1-4799-9892-0 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus WoS	1		442 – 447	2015

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang		Năm công bố
20	Advanced Sliding Mode Control of Floating Container Cranes	3	Proceeding of the 16 th Asian Pacific Vibration Conference ISBN: 978-604-938-726-5 Publisher: Bachkhoa Publishing House	Kỷ yếu hội thảo quốc tế			276 – 285	2015
Bài báo quốc tế – Sau khi được công nhận chức danh PGS								
21	Adaptive Neural Network Second-Order Sliding Mode Control of Dual Arm Robots	4	International Journal of Control, Automation and Systems ISSN: 1598-6446	SCIE 2.173 Q2	13	15/6	2283 – 2298	2017
22	Parameter Estimator Integrated-Sliding Mode Control of Dual Arm Robots	4	International Journal of Control, Automation and Systems ISSN: 1598-6446	SCIE 2.173 Q2	4	15/6	2754 – 2763	2017 Bù NCS
23	3D Cooperative Control of Tower Cranes Using Robust Adaptive Techniques	2	Journal of the Franklin Institute ISSN: 0016-0032	SCIE 3.653 Q1	24	354	8333 – 8357	2017
24	Modelling and Advanced Sliding Mode Controls of Crawler Cranes Considering Wire Ropes Elasticity And Complicated Operation	2	Mechanical Systems and Signal Processing ISSN: 0888-3270	SCI 5.005 Q1	15	103	250 – 263	2018
25	Adaptive Neural Network Sliding Mode Control of Shipboard Container Cranes Considering Actuator Backlash	6	Mechanical Systems and Signal Processing ISSN: 0888-3270	SCI 5.005 Q1	23	112	233 – 250	2018
26	Fractional-Order Fast Terminal Back-Stepping Sliding Mode Control of Crawler Cranes	1	Mechanism and Machine Theory ISSN: 0094-114X	SCI 3.535 Q1	1	137	297 – 314	2019
27	Observer-based Nonlinear Robust Control of Floating Container Cranes Subject to Output Hysteresis	3	ASME Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control ISSN: 0022-0434	SCI 1.466 Q2		141/1 1	11100 2– 11100 2. 11	2019

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang		Năm công bố
28	Neural Observer and Adaptive Fractional-Order Back-Stepping Fast Terminal Sliding Mode Control of RTG Cranes	1	IEEE Transactions on Industrial Electronics ISSN: 0278-0046	SCI 7.503 Q1		DOI: 10.1109/TIE. 2019.296245 0.		2019
29	Neural Network Integrated Sliding Mode Control of Floating Container Cranes	4	Proceeding of the 2017 Asian Control Conference ISBN: 978-1-5090-1573-3 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus WoS	1	DOI: 10.1109/ASC C.2017.8287 281		2017 Bù NCS
30	Designing an Adaptive Controller for 3D Overhead Cranes using Hierarchical Sliding Mode and Neural Network	5	Proceeding of the 2018 International Conference on System Science and Engineering ISBN: 978-1-5386-6285-4 Publisher: IEEE	Kỷ yếu hội thảo quốc tế Scopus	3	DOI: 10.1109/ICS SE.2018.852 0162		2018 Bù NCS
31	Improving Path Planning Methods in 2D Grid Maps	5	Journal of Computers ISSN: 1796-203X	Tạp chí quốc tế		15/ 1	1 – 9	2020
Bài báo trong nước – Trước khi được công nhận chức danh PGS								
32	Phân tích động học, động lực học thiết bị công tác máy làm đất truyền động thủy lực bằng phần mềm Solidworks và Dynamic Designer	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			1	40–43	2005
33	Nghiên cứu động lực học cần trục kiểu cần khi cơ cấu thay đổi tâm với hoạt động	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			7&8	105– 109	2006
34	Phân tích trạng thái ứng suất – biến dạng của pu li dẫn hướng bằng phương pháp phần tử hữu hạn	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			9	30–33	2007
35	Nghiên cứu động lực học cần trục kiểu cần khi phối hợp sự hoạt động đồng thời của cơ cấu nâng và cơ cấu thay đổi tâm với	2	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			13	74–78	2008

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) Qi ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang		Năm công bố
36	Thiết kế bộ điều khiển tối ưu cho chuyển động cần trục tháp	3	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			37	42-46	2014
37	Thiết kế bộ điều khiển thích nghi bền vững cho chuyển động hai chiều của cầu trục	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			38	17-21	2014
38	Điều khiển hồi tiếp phi tuyến cầu trục	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			39	59-63	2014
39	Khảo sát rẽ nhánh của dao động tuần hoàn trong hệ tuyến tính từng khúc bằng phương pháp bắn đơn	2	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			39	31-35	2014
40	Điều khiển cần trục tháp bằng hồi tiếp tuyến tính hóa	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			40	5-9	2014
41	Điều khiển cần trục tháp bằng kỹ thuật trượt	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			40	32-37	2014
42	Nhận dạng loại đất cho hệ thống điều khiển máy đào	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			41	10-15	2015
43	Động lực học cần trục container đặt trên tàu có kể đến tính đàn hồi của cáp	3	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			42	54-58	2015
44	Thiết kế bộ điều khiển vi phân-tỉ lệ hồi tiếp tuyến tính hóa cho cần trục container gắn trên tàu	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			42	58-63	2015
45	Điều khiển PD trượt cần trục container gắn trên nền nước đàn nhớt có kể đến sự co giãn của cáp nâng	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			42	71-75	2015
46	Điều khiển thích nghi bền vững cần trục tháp với tham số thay đổi	2	Hội nghị toàn quốc lần thứ 3 về Điều khiển và Tự động hoá - VCCA-2015 ISBN: 978-604-913-429-6			DOI: 10.15 625/v ap.20 15.00 063	412 - 419	2015

TT	Tên bài báo	Số tác giả	Tên tạp chí hoặc kỷ yếu khoa học/ISSN hoặc ISBN	Loại tạp chí IF ^(*) QI ^(**)	Số trích dẫn ^(***)	Tập, số, trang	Năm công bố
Bài báo trong nước – Sau khi được công nhận chức danh PGS							
47	Điều khiển rô bốt kiểu tay đôi sử dụng kỹ thuật trượt SMC	2	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			50 10-15	2017
48	Điều khiển thích nghi bền vững tay máy đôi	2	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			51 85-70	2017
49	Điều khiển thích nghi trượt tích hợp mạng nơ ron cho cần trục container gắn trên tàu	3	Hội nghị toàn quốc lần thứ 4 về Điều khiển và Tự động hoá - VCCA-2017 ISBN: 978-604-73-5569-3				2017
50	Phân tích động lực học cần trục container khi coi container là vật rắn chuyên động song phẳng	3	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			52 19-23	2017
51	Nghiên cứu thực nghiệm hệ thống điều khiển cần trục nổi	3	Tạp chí Cơ khí Việt Nam ISSN: 0866-7056			1&2 43-50	2019
52	Điều khiển trượt dừng nhanh với đạo hàm cấp phân số của tay máy đôi	1	Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải ISSN: 1859-316X			58 49-54	2019

(*) Chỉ số ảnh hưởng IF lấy theo năm bài báo công bố trên tạp chí.

(**) Phân hạng theo Scimagojr.

(***) Số trích dẫn của bài báo lấy từ cơ sở dữ liệu Google Scholar truy cập ngày 27 tháng 4 năm 2020.

- Trong đó, số lượng bài báo khoa học đăng trên tạp chí quốc tế có uy tín mà ứng viên là tác giả chính sau khi được công nhận PGS là **10** bài.

7.3. Giải thưởng quốc gia, quốc tế

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm	Số tác giả
1	Endeavour Research Fellowships	Chính phủ Úc	11/09/2017	1
2	IEEE Senior Member	IEEE	2019	1
3	Giải nhất hội thi giảng viên trẻ dạy giỏi	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	2005	1

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm	Số tác giả
4	Giải nhất Nghiên cứu khoa học	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	2012 – 2013	1
5	Giải nhất Nghiên cứu khoa học	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	2017 – 2018	1
6	Khen thưởng lưu học sinh hoàn thành chương trình học tập xuất sắc và hoàn thành luận án Tiến sĩ trước thời hạn.	Bộ Giáo dục và Đào tạo	1563/QĐ-BGDĐT 2013	1
7	Kỷ niệm chương vì sự đóng góp cho khoa học	Mechatronics Lab, Đại học Kyung Hee	2012	1
8	Bằng khen	Bộ Giao thông vận tải	2015	1
9	Heikichi Hasenbe scholarship	Hasebe Asian Scholarship Foundation	1999	1

- Trong đó, các số TT giải thưởng sau khi được công nhận PGS gồm: 1, 2, 5.

8. Tham gia xây dựng, phát triển chương trình đào tạo:

Tham gia ngay từ buổi đầu xây dựng chương trình đào tạo chuyên ngành *Kỹ thuật ô tô*, từ trước khi thành lập ngành (năm 2013). Công tác ở bộ môn Máy xếp dỡ từ năm 2003-2013, phó trưởng bộ môn năm 2013-2014, tôi tham gia giảng dạy, chỉnh sửa, cập nhật nội dung chương trình đào tạo ngành *Máy xếp dỡ*.

Năm 2013, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam có kế hoạch mở hai chuyên ngành đào tạo mới là *Kỹ thuật ô tô* và *Kỹ thuật nhiệt lạnh*. Nhà trường giao nhiệm vụ cho khoa Cơ khí (bây giờ là viện Cơ khí) xây dựng chương trình đào tạo hai chuyên ngành này. Tôi được chủ nhiệm khoa Cơ khí là GS. Lê Viết Lượng phân công phụ trách xây dựng chương trình đào tạo chuyên ngành *Kỹ thuật ô tô*, hệ đại học chính quy, 4.5 năm. Năm 2014, bộ môn *Kỹ thuật ô tô* được thành lập, và tôi được bổ nhiệm làm trưởng bộ môn phụ trách ngành *Kỹ thuật ô tô* từ 7/2014. Năm 2014, nhà trường tuyển khóa sinh viên đầu tiên cho ngành *kỹ thuật ô tô* (58 em). Chương trình đào tạo này được áp dụng cho 3 khóa: Khóa 55 (2014) đến khóa 58 (2018). Đến khóa 59 (2019), trường bắt đầu áp dụng chương trình đào tạo mới theo chuẩn CDIO hệ 4 năm.

9. Các tiêu chuẩn còn thiếu so với quy định, đề xuất công trình khoa học thay thế:

b) Hoạt động đào tạo:

+ Đã hướng dẫn 01 NCS được cấp bằng Tiến sĩ



Đề xuất **03** công trình khoa học để thay thế cho trường hợp hướng dẫn thiếu **01** nghiên cứu sinh:

1. Le Anh Tuan et al., “Parameter estimator integrated-sliding mode control of dual arm robots,” *International Journal of Control, Automation and Systems*, vol. 15, no. 6, pp. 2754-2763, December 2017. (**SCIE**).
2. Pham Van Trieu, Do Duc Luu, Hoang Manh Cuong, and Le Anh Tuan, “Neural network integrated sliding mode control of floating container cranes,” in *Proceeding of the 2017 Asian Control Conference*, City of Gold Coast, Australia, December 17 – 20, 2017. (**Scopus, WoS**).
3. Le Viet Anh, Le Xuan Hai, Vu Duc Thuan, Pham Van Trieu, Le Anh Tuan, and Hoang Manh Cuong, “Designing an adaptive controller for 3D overhead cranes using hierarchical sliding mode and neural network,” in *Proceeding of the 2018 International Conference on System Science and Engineering*, Taiwan, June 28-30, 2018. (**Scopus**).

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.

Hải Phòng, ngày 22 tháng 06 năm 2020

Người đăng ký



Lê Anh Tuấn