



**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: Lê Anh Tuấn
- Năm sinh: 1980
- Giới tính: Nam
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Tiến sĩ, 2012, Hàn Quốc.
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm): Phó giáo sư năm 2016 tại trường Đại học Hàng hải Việt Nam; Giáo sư năm 2021 tại trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
- Ngành, chuyên ngành khoa học: Cơ khí động lực, cơ khí giao thông.
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Giảng viên cao cấp, bộ môn Kỹ thuật ô tô, viện Cơ khí, trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
- Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng bộ môn.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo):  
Hội đồng giáo sư trường Đại học Hàng hải Việt Nam năm 2021, 2022, 2023.
- 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: 02 sách chuyên khảo; 02 giáo trình. Hiệu đính 01 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*).

TT	Tên sách	Loại sách	Nhà xuất bản năm xuất bản	ISBN
1	Điều khiển tự động nâng cao	GT	Hàng hải 2020	978-604-937-228-5
2	Applied Modern Control	CK	Intech 2019	978-1-78984-826-7
3	Phương pháp phân tử hữu hạn (TS Hoàng Văn Nam, Hiệu đỉnh: Lê Anh Tuấn)	GT	Hàng hải 2021	978-604-937-267-4

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

a) Tổng số đã công bố: 22 bài báo tạp chí trong nước; 45 bài báo quốc tế (30 bài báo ISI, 15 bài báo hội thảo).

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*):

### - Quốc tế:

22. Le Anh Tuan and Quang Phuc Ha, [Adaptive fractional-order integral fast terminal sliding mode and fault-tolerant control of dual-arm robots](#), *Robotica*, vol. 42, no. 5, pp. 1476-1499, May 2024.

21. Hoang Quoc Dong et al., [Fractional-order fast terminal back-stepping sliding mode control of autonomous robotic excavators](#), *Journal of the Franklin Institute*, vol. 361, no. 6, pp. 106686, April 2024.

20. Le Anh Tuan, [Model-reference adaptive and self-tuning controls of telescopic mobile cranes with the impact of elastic cables, viscoelastic cylinders, and winds](#), *International Journal of Adaptive Control and Signal Processing*, vol. 38, no. 4, pp. 1477-1495, April 2024.

19. Hoang Manh Cuong and Le Anh Tuan, [Robust control of rubber-tyred gantry cranes with structural elasticity](#), *Applied Mathematical Modelling*, vol 177, pp. 741-761, May 2023.
18. Hoang Manh Cuong et al., [Nonsingular fractional-order integral fast-terminal sliding mode control for underactuated shipboard cranes](#), *Journal of the Franklin Institute*, vol. 359, no 13, pp. 6587-6606, September 2022.
17. Le Anh Tuan, Le Van Duong, [Neural fractional-order control of telescopic truck cranes](#), *Applied Mathematical Modelling*, vol. 108, pp. 807-824, August 2022.
16. Le Van Duong, Le Anh Tuan, [Modelling and observer-based robust controllers for telescopic truck cranes](#), *Mechanism and Machine Theory*, vol. 173, pp. 104869, July 2022.
15. Hoang Quoc Dong et al. [Robust control with a novel 6-DOF dynamic model of indoor bridge crane for suppressing vertical vibration](#). *Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering*, vol. 44, no. 169, April 2022.
14. Hoang Manh Cuong, Hoang Quoc Dong, Pham Van Trieu, and Le Anh Tuan, [Adaptive fractional-order terminal sliding mode control of rubber-tired gantry cranes with uncertainties and unknown disturbances](#), *Mechanical Systems and Signal Processing*, Volume 154, June 2021.
13. Pham Van Trieu, Hoang Manh Cuong, Hoang Quoc Dong, Nguyen Huu Tuan, and Le Anh Tuan, [Adaptive fractional-order fast terminal sliding mode with fault-tolerant control for underactuated mechanical systems: Application to tower cranes](#), *Automation in Construction*, Volume 123, March 2021.
12. Le Anh Tuan, [Neural observer and adaptive fractional-order back-stepping fast terminal sliding mode control of RTG cranes](#), *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 68, no. 1, January 2021.
11. Le Anh Tuan, Quang Ha, and Pham Van Trieu, [Observer-based nonlinear robust control of floating container cranes subject to output hysteresis](#), *Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control*, vol. 141, no. 11, pp. 111002-111002-11, November 2019.
10. Le Anh Tuan, [Fractional-order fast terminal back-stepping sliding mode control of crawler cranes](#), *Mechanism and Machine Theory*, vol. 137, pp. 297-314, July 2019.

9. Hoang Manh Cuong, Nguyen Tung Lam, Hoang Quoc Dong, Pham Van Trieu, Nguyen Huu Tuan, and Le Anh Tuan, [Fractional-order terminal sliding mode control for a class of underactuated nonlinear systems](#), *Proceedings of the 18<sup>th</sup> IEEE International Conference on Industrial Informatics*, 2021.
8. Hoang Quoc Dong, Tran Xuan Viet, Le Anh Tuan, [Fractional approach for controlling the motion of a spherical robot](#), *Intelligent Systems and Sustainable Computing - Proceedings of 2021 ICISCC*, 2022.
7. Hoang, QD., Tuan, L.A., Luu, D.D., Dung, L.S., [Energy-based tracking control with vertical vibration suspending for a 6-DOF bridge crane](#). In: Nguyen, D.C., Vu, N.P., Long, B.T., Puta, H., Sattler, KU. (eds) *Advances in Engineering Research and Application*. ICERA 2022. *Lecture Notes in Networks and Systems*, vol 602. Springer, 2023.
6. Q.D. Hoang et al., [Kinematic-based nonlinear control for an omni-directional robot](#), 2023 *International Conference on Control, Robotics and Informatics (ICCRI)*, Danang, Vietnam, pp. 30-33, 2023.
5. Quoc-Dong Hoang and Anh Tuan Le, Kinematic model and fast-terminal sliding mode for four-Mecanum-wheeled mobile robot, 6<sup>th</sup> *International Conference on Engineering Research and Applications*, 2023.
4. Quoc-Dong Hoang, Nguyen Thi Gam, Le Anh Tuan, Pham Duc An, Robust Fast-terminal Back-stepping Control for Three-omni-wheel Robot, 7<sup>th</sup> *International Conference on Control, Robotics and Informatics*, 2024.

**- Trong nước:**

3. Lê Anh Tuấn, “Điều khiển thích nghi mờ hệ Euler - Lagrange,” *Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải*. Trang 20-23. Số 70-04/2022.
2. Phạm Văn Triệu, Hoàng Mạnh Cường, Lê Anh Tuấn, “Nghiên cứu thực nghiệm hệ thống điều khiển cần trục nổi,” *Tạp chí Cơ khí Việt Nam*, Số 1&2/2019. Trang 43-50.
1. Lê Anh Tuấn, “Điều khiển trượt dừng nhanh với đạo hàm cấp phân số của tay máy đôi,” *Tạp chí khoa học công nghệ hàng hải*. Số 58-04/2019. Trang 49-54.

**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: 04 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*):

TT	Tên nhiệm vụ KHCN	Vai trò	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Ngày nghiệm thu
1	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
2	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
3	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
4	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
5	Ứng dụng đạo hàm cấp phân số trong điều khiển cần trục RTG và các hệ huy dẫn động khác	CN	107.01-2019.301 Quỹ phát triển khoa học và công nghệ quốc gia (NAFOSTED)	04/2020-04/2022	2024
6	Điều khiển vi phân phân	CN	Đề tài trọng điểm cấp	1/2021-	05/2022

TT	Tên nhiệm vụ KHCN	Vai trò	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện	Ngày nghiệm thu
	số cho các hệ cơ học xét đến lỗi động cơ, nhiễu và biến động môi trường, ứng dụng cho rô bốt công nghiệp hoặc thiết bị nâng.		trường 2020-2021 DT2021.03	06/2022	

#### **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: Đã hướng dẫn chính 01 NCS tiến sĩ và 01 NCS sau tiến sĩ.

b) Danh sách NCS hướng dẫn thành công trong 05 năm liền kể 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*):

(b.1) Họ và tên NCS: Phạm Văn Triệu.

Luận án: Nghiên cứu hệ thống điều khiển phi tuyến bền vững cho cần trục container đặt trên phao nổi.

Cơ sở đào tạo: Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.

Năm bảo vệ: 2020.

Vai trò hướng dẫn: Chính.

(b.2) Họ và tên NCS sau tiến sĩ: Hoàng Quốc Đông.

Đề tài: Ứng dụng trí tuệ nhân tạo (AI) và các thuật toán phi tuyến bền vững trong điều khiển chính xác quỹ đạo và dập tắt dao động với khả năng bù nhiễu cho các hệ thống robot.

Cơ sở nghiên cứu: Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.

Chương trình nghiên cứu sau tiến sĩ tài trợ bởi Vingroup, mã số VINIF.2022.STS.01.

Năm hoàn thành: 2024.

### 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...):

A – BÀI BÁO ISI

51. Le Anh Tuan and Quang Phuc Ha, [Adaptive fractional-order integral fast terminal sliding mode and fault-tolerant control of dual-arm robots](#), *Robotica*, vol. 42, no. 5, pp. 1476-1499, May 2024.

50. Hoang Quoc Dong et al., [Fractional-order fast terminal back-stepping sliding mode control of autonomous robotic excavators](#), *Journal of the Franklin Institute*, vol. 361, no. 6, pp. 106686, April 2024.

49. Le Anh Tuan, [Model-reference adaptive and self-tuning controls of telescopic mobile cranes with the impact of elastic cables, viscoelastic cylinders, and winds](#), *International Journal of Adaptive Control and Signal Processing*, vol. 38, no. 4, pp. 1477-1495, April 2024.

48. Hoang Manh Cuong and Le Anh Tuan, [Robust control of rubber-tyred gantry cranes with structural elasticity](#), *Applied Mathematical Modelling*, vol 177, pp. 741-761, May 2023.

47. Hoang Manh Cuong et al., [Nonsingular fractional-order integral fast-terminal sliding mode control for underactuated shipboard cranes](#), *Journal of the Franklin Institute*, vol. 359, no 13, pp. 6587-6606, September 2022.

46. Le Anh Tuan, Le Van Duong, [Neural fractional-order control of telescopic truck cranes](#), *Applied Mathematical Modelling*, vol. 108, pp. 807-824, August 2022.

45. Le Van Duong, Le Anh Tuan, [Modelling and observer-based robust controllers for telescopic truck cranes](#), *Mechanism and Machine Theory*, vol. 173, pp. 104869, July 2022.

44. Hoang Quoc Dong et al. [Robust control with a novel 6-DOF dynamic model of indoor bridge crane for suppressing vertical vibration](#). *Journal of the Brazilian Society of Mechanical Sciences and Engineering*, vol. 44, no. 169, April 2022.
43. Hoang Manh Cuong, Hoang Quoc Dong, Pham Van Trieu, and Le Anh Tuan, [Adaptive fractional-order terminal sliding mode control of rubber-tired gantry cranes with uncertainties and unknown disturbances](#), *Mechanical Systems and Signal Processing*, Volume 154, June 2021.
42. Pham Van Trieu, Hoang Manh Cuong, Hoang Quoc Dong, Nguyen Huu Tuan, and Le Anh Tuan, [Adaptive fractional-order fast terminal sliding mode with fault-tolerant control for underactuated mechanical systems: Application to tower cranes](#), *Automation in Construction*, Volume 123, March 2021.
41. Le Anh Tuan, [Neural observer and adaptive fractional-order back-stepping fast terminal sliding mode control of RTG cranes](#), *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, vol. 68, no. 1, January 2021.
40. Le Anh Tuan, Quang Ha, and Pham Van Trieu, [Observer-based nonlinear robust control of floating container cranes subject to output hysteresis](#), *Journal of Dynamic Systems, Measurement, and Control*, vol. 141, no. 11, pp. 111002-111002-11, November 2019.
39. Le Anh Tuan, [Fractional-order fast terminal back-stepping sliding mode control of crawler cranes](#), *Mechanism and Machine Theory*, vol. 137, pp. 297-314, July 2019.
38. Le Anh Tuan, Hoang Manh Cuong, Pham Van Trieu, Luong Cong Nho, Vu Duc Thuan, Le Viet Anh, [Adaptive neural network sliding mode control of shipboard container cranes considering actuator backlash](#), *Mechanical Systems and Signal Processing*, vol.112, pp. 233–250, November 2018.
37. 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, March 2018.
36. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee, [3D cooperative control of tower cranes using robust adaptive techniques](#), *Journal of the Franklin Institute*, vol. 354, no. 18, pp. 8333-8357, December 2017,
35. Le Anh Tuan, Young Hoon Joo, Pham Xuan Duong, and Le Quoc Tien, [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.



34. Le Anh Tuan, Young Hoon Joo, Le Quoc Tien, and Pham Xuan Duong, [Adaptive neural network second-order sliding mode control of dual arm robots](#), *International Journal of Control, Automation and Systems*, vol. 15, no. 6, pp 2883–2891, December 2017.
33. Le Anh Tuan, Hoang Manh Cuong, Soon-Geul Lee, Luong Cong Nho, and Kee Moon, [Nonlinear feedback control of container crane mounted on elastic foundation with flexibility of suspended cable](#), *Journal of Vibration and Control*. vol. 22, no. 13, July 2016.
32. Le Anh Tuan, Soon-Geul Lee, Luong Cong Nho, and Hoang Manh Cuong, [Robust controls for ship-mounted container cranes with viscoelastic foundation and flexible hoisting cable](#), *Journal of Systems and Control Engineering*. vol. 229, no. 7, pp. 662 – 674, August 2015.
31. Dang Viet Hung, Hoang Huu Viet, Nguyen Duc Thang, and Le Anh Tuan, [Batch-Theta\\* for path planning to the best goal in a goal set](#), *Advanced Robotics*, vol. 29, no. 3, pp. 1537–1550, December 2015.
30. Tuan Anh Le, Soon-Geul Lee, Sang-Chan Moon, [Partial feedback linearization and sliding mode techniques for 2D crane control](#), *Transactions of the Institute of Measurement and Control*, vol. 36, no. 1, pp. 78-87, February 2014.
29. Le Anh Tuan, Jae-Jun Kim, Soon-Geul Lee, Tae-Gyoon Lim, and Luong Cong Nho, [Second-order sliding mode control of a 3D overhead crane with uncertain system parameters](#), *Journal of Precision Engineering and Manufacturing*, vol.15, no. 5, pp. 811 -819, May 2014.
28. 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, December 2014.
27. Le Anh Tuan, Sang-Chan Moon, Won Gu Lee, and Soon-Geul Lee, [Adaptive sliding mode control of overhead cranes with varying cable length](#), *Journal of Mechanical Science and Technology*, vol. 27, no. 3, pp. 885-893, March 2013.
26. Tuan Anh Le, Viet Hung Dang, Deok Hyeon Ko, Tran Ngoc An, and Soon-Geul Lee, [Nonlinear controls of a rotating tower crane in conjunction with trolley motion](#), *Journal of Systems and Control Engineering*, vol. 227, no. 5, pp. 451-460, May 2013.
25. Le Anh Tuan, Soon-Geul Lee, Viet-Hung Dang, Sangchan Moon and ByungSoo Kim, [Partial feedback linearization control of a three-dimensional overhead crane](#), *International Journal of Control, Automation and Systems*, vol. 11, no. 4, pp. 718-727, August 2013.

24. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee, [Sliding mode controls of double-pendulum crane systems](#), *Journal of Mechanical Science and Technology*, vol. 27, no. 6, pp. 1863-1873, June 2013.
23. Le Anh Tuan, Soon-Geul Lee, Luong Cong Nho, and Dong-Han Kim, [Model reference adaptive sliding mode control for three dimensional overhead cranes](#), *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing*, vol.14, no. 8, pp. 1329 -1338, August 2013.
22. Tuan Anh Le, Gook-Hwan Kim, Min Young Kim, and Soon-Geul Lee, [Partial feedback linearization control of overhead cranes with varying cable lengths](#), *International Journal of Precision Engineering and Manufacturing*, vol.13, no. 4, pp. 501-507, April 2012.

## B – BÀI BÁO HỘI THẢO

21. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee, "Sliding Mode Controls of Double-Pendulum Crane Systems," in *Proceedings of International Symposium on Dynamics and Control*, Hanoi, Vietnam, September 2011.
20. Le Anh Tuan, Adiyabaatar Janchiv, Gook Hwan Kim, and Soon-Geul Lee, "Feedback Linearization Control of Overhead Cranes with Varying Cable Length," in *Proceedings of International Conference on Control, Automation and Systems*, Gyeonggi-do, Korea, October 2011.
19. Le Anh Tuan, Sang-Chang Moon, Dong-Han Kim, and Soon-Geul Lee, "Adaptive Sliding Mode Control of Three Dimensional Overhead Cranes," in *Proceedings of IEEE International Conference on Cyber Technology in Automation, Control, and Intelligent Systems*, Bangkok, Thailand, May 27 - 31, 2012.
18. Le Anh Tuan, Gook-Hwan Kim, and Soon-Geul Lee, "Partial Feedback Linearization Control of the Three Dimensional Overhead Crane," in *Proceedings of the 8th IEEE International Conference on Automation Science and Engineering*, Seoul, Korea, August 20 - 24, 2012.
17. Le Anh Tuan, Hoang Manh Cuong and Soon-Geul Lee, "Second-order Sliding Mode Control of Three-dimensional Overhead Cranes with Uncertainties," in *Proceedings of Second International Conference on Control, Automation and Information Sciences*, Nha Trang, Vietnam, November 25 – 28, 2013.

16. Pham Van Trieu and Le Anh Tuan, "Combined Controls of Floating Container Cranes" in *Proceedings of The Fourth International Conference on Control, Automation and Information Sciences*, Changshu, China, October 29-31, 2015.
15. Pham Van Trieu, Hoang Manh Cuong, and Le Anh Tuan, "Advanced sliding mode control of floating container cranes" in *Proceedings of the 16<sup>th</sup> Asian Pacific Vibration Conference*, Hanoi, Vietnam, November 24-26, 2015.
14. Do Duc Luu, Pham Van Trieu, Hoang Manh Cuong, and Le Anh Tuan, "Neural network integrated sliding mode control of floating container cranes," in *Proceedings of the 2017 Asian Control Conference*, City of Gold Coast, Australia, December 17 – 20, 2017.
13. 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 *Proceedings of the 2018 International Conference on System Science and Engineering*. DOI: 10.1109/ICSSE.2018.8520162.
12. Hoang Manh Cuong, Nguyen Tung Lam, Hoang Quoc Dong, Pham Van Trieu, Nguyen Huu Tuan, and Le Anh Tuan, Fractional-order terminal sliding mode control for a class of underactuated nonlinear systems, *Proceedings of the 18<sup>th</sup> IEEE International Conference on Industrial Informatics*, ISBN 978-1-7281-4963-9.
11. Hoang Quoc Dong, Le Anh Tuan, Huynh Nguyen Thanh Luan, and Tran Xuan Viet, Fractional Approach for Controlling the Motion of a Spherical Robot. In: Reddy, V.S., Prasad, V.K., Mallikarjuna Rao, D.N., Satapathy, S.C. (eds) *Intelligent Systems and Sustainable Computing. Smart Innovation, Systems and Technologies*, vol 289. Springer, 2022.
10. Hoang, QD., Tuan, L.A., Luu, D.D., Dung, L.S., Energy-based tracking control with vertical vibration suspending for a 6-DOF bridge crane. In: Nguyen, D.C., Vu, N.P., Long, B.T., Puta, H., Sattler, KU. (eds) *Advances in Engineering Research and Application. ICERA 2022. Lecture Notes in Networks and Systems*, vol 602. Springer, 2023.
9. Q.D. Hoang et al., Kinematic-Based Nonlinear Control for an Omni-Directional Robot, 6<sup>th</sup> *International Conference on Control, Robotics and Informatics (ICCRI)*, Danang, Vietnam, pp. 30-33, 2023.
8. Quoc-Dong Hoang, Nguyen Thi Gam, Le Anh Tuan, Pham Duc An, Robust Fast-terminal Back-stepping Control for Three-omni-wheel Robot, 7<sup>th</sup> *International Conference on Control, Robotics and Informatics (ICCRI)*, 2024.

7. Quoc-Dong Hoang and Anh Tuan Le, Kinematic model and fast-terminal sliding mode for four-Mecanum-wheeled mobile robot, 6<sup>th</sup> *International Conference on Engineering Research and Applications*, 2023.

## C – SÁCH

6. Lê Anh Tuấn, *Điều khiển tự động các hệ kỹ thuật*, NXB Giao thông vận tải, 2010.
5. Le Anh Tuan and Soon-Geul Lee. [\*Nonlinear Feedback Control of Underactuated Mechanical Systems, Nonlinear Systems - Design, Analysis, Estimation and Control\*](#), Dongbin Lee (Ed.), InTech, 2016.
4. Le Anh Tuan (Editor). [\*Adaptive Robust Control Systems\*](#). (ISBN 978-953-51-3797-9) InTech, 2018.
3. Le Anh Tuan (Editor). [\*Applied Modern Control\*](#). (ISBN 978-1-78984-827-4) InTech, 2019.
2. Lê Anh Tuấn, *Điều khiển tự động nâng cao*, NXB Hàng hải, 2020.
1. Hoàng Văn Nam (Lê Anh Tuấn hiệu đính), *Phương pháp phần tử hữu hạn*, NXB Hàng hải, 2021.

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

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm
1	Endeavour Research Fellowships	Chính phủ Úc	11/09/2017
2	IEEE Senior Member	IEEE	2019
3	Giải nhất Nghiên cứu khoa học	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	2012 – 2013
4	Giải nhất Nghiên cứu khoa học	Trường Đại học Hàng hải Việt Nam	2017 – 2018
5	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
6	Kỷ niệm chương vì sự đóng góp cho khoa	Mechatronics Lab,	2012

TT	Tên giải thưởng	Cơ quan/tổ chức ra quyết định	Số quyết định và ngày, tháng, năm
	học	Đại học Kyung Hee	
7	Gương mặt tiêu biểu thành phố Hải Phòng năm 2020 – Lĩnh vực khoa học công nghệ	Ủy ban nhân dân Tp. Hải Phòng	2104/QĐ-CT 29/07/2021

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

Tổng số trích dẫn: 1467 (Google Scholar, truy cập ngày 7/5/2024).

H-index: 23 (Google Scholar, truy cập ngày 7/5/2024).

ORCID: <https://orcid.org/0000-0003-0208-9478>

Google Scholar: <https://scholar.google.com.vn/citations?user=VnzITsUAAAAJ&hl=en>

Scopus citations: <https://www.scopus.com/authid/detail.uri?authorId=57195979335>

**3.4. Ngoại ngữ**

- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Thành thạo.
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Thành thạo.

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

Hải Phòng, ngày 07 tháng 05 năm 2024

**NGƯỜI KHAI**

*Lê Anh Tuấn*