

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)

(Dán ảnh màu
4x6 cm)

1. Thông tin chung

- Họ và tên: Lê Hùng Lân
- Năm sinh: 1960.....
- Giới tính: Nam.....
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Tiến sỹ,
1993, Viện Các vấn đề điều khiển, Viện hàn lâm khoa học CHLB
Nga.
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm):
Giáo sư, 2013, trường Đại học Giao thông Vận tải.
- Ngành, chuyên ngành khoa học: Tự động hóa
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Bộ môn Điều
khiển học, khoa Điện- Điện tử, trường Đại học GTVT
- Chức vụ cao nhất đã qua: Trưởng khoa Điện-Điện tử, trường Đại học GTVT;
Viện trưởng Viện ứng dụng công nghệ, Bộ KHCN.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo):
2022, 2023, 2024, trường Đại học GTVT
.....
- 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: 08...sách chuyên khảo: 01; giáo trình: 07.

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*).

1. Lê Hùng Lâm (chủ biên), Nguyễn Văn Tiềm, Hệ thống điều khiển tuyến tính, NXB GTVT 2024, ISBN: 978-604-76-2896-4.
2. Lê Hùng Lâm (chủ biên) và cộng sự, Phát triển hệ thống giao thông thông minh cho các đô thị Việt Nam. Một số cơ sở lý luận và thực tiễn, NXB GTVT 2024, ISBN: 978-604-76-2933-6.

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

a) Tổng số đã công bố: 80 bài báo tạp chí trong nước; 20 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:

1. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế bộ điều khiển vị trí cho hệ servo điện – thủy lực sử dụng logic mờ, Hội thảo khoa học Quốc gia 2021, Giải pháp Khoa học kỹ thuật và phát triển kinh tế xã hội hướng đến mục tiêu phát triển bền vững, Tập 1, Kỹ thuật, Công nghệ và Giáo dục, NXB Khoa học và Kỹ thuật, 2021, tr.164 – 175, ISBN: 978-604-67-2031-7. (25/9/2021)
2. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Phân tích tính bền vững của hệ thống điều khiển tương tác cần lấy điện – dây điện trong cung cấp điện đường sắt, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm Quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, 8-9 tháng 4 năm 2022, ISBN: 978-604-95-0875-2, TP.HCM 2022, tr. 640-646.
3. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Trần Ngọc Tú, Phương pháp điều khiển chuyển động vị trí hệ servo điện – thủy lực, Hội thảo khoa học “Công nghệ mới & Ứng dụng trong lĩnh vực Điện – Điện tử - Tự động hóa”, Trường Đại học Giao thông vận tải, 11/2022, tr. 181-186, ISBN: 978-604-76-2615-1.
4. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Nguyễn Văn Hải, Phân tích và tổng hợp hệ thống điều khiển bền vững sử dụng bộ điều khiển PI cho cần tiếp điện của tàu điện, Tạp chí Khoa học Giao thông vận tải, Vol 73, Issue 9 (12/2022), 934-942, ISSN: 1859-2724, <https://doi.org/10.47869/tcsj.73.9.9>
5. Le Thi Thuy Nga, Nguyen Van Binh, **Le Hung Lan**, Stabilizing the Flexible Convergence of Swarm Robot by Fuzzy Attraction and Repulsion, Journal of Control Engineering and Applied Informatics, Vol.24, No.4, 2022, (SCIE).
6. Nguyen Van Hai, Nguyen Van Tiem, **Le Hung Lan**, Vo Thanh Ha, Pantograph Catenary Contact Force Regulation Based on Modified Takagi-Sugeno Fuzzy Models, Engineering, Technology & Applied Science Research, Vol.13, No.1, 2023, 9879-9887, <https://etasr.com/index.php/ETASR/article/view/5443/2961>, (ESCI)
7. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Phương pháp điều khiển hệ thống cung cấp điện cho tàu điện cho tàu điện sử dụng mô hình Takagi-Sugeno mờ cải tiến, Tạp chí Khoa học Giao thông vận tải, Vol 74, Issue 3 (04/2023), 361-373, ISSN: 1859-2724, <https://doi.org/10.47869/tcsj.74.3.10>
8. Nguyễn Văn Hải, Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Thị Thủy, Phương pháp điều khiển lực tiếp xúc cần-dây trong hệ thống cung cấp điện cho tàu điện sử dụng logic mờ, Tạp chí Giao thông vận tải, Số đặc biệt (năm thứ 64), 10/ 2023, tr.39-43, ISSN 2354-0818, e-ISSN 2615-9791.

9. **Hùng Lâm Lê**, Hoàng Vân Nguyễn, Trung Dũng Nguyễn, Xuân Trường Lê, Thanh Hà Võ, Xây dựng hệ thống giao thông thông minh tại các thành phố lớn Việt Nam – Một số kinh nghiệm lý luận và thực tiễn, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr.619-626.
10. **Hùng Lâm Lê**, Hoàng Vân Nguyễn, Văn Tiềm Nguyễn, Trung Dũng Nguyễn, Xuân Trường Lê, Kế hoạch xây dựng hệ thống giao thông thông minh thành phố Hà Nội, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr. 627-632. Hội Tự động hóa Việt Nam, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, Sở Khoa học và Công nghệ TP. Hải Phòng, đơn vị tài trợ hội nghị NAFOSTED – Quỹ phát triển khoa học & Công nghệ Quốc gia.
11. Cồ Như Văn, Nguyễn Thanh Hải, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế hệ thống giám sát tập trung và điều khiển thông minh hệ thống đèn tín hiệu giao thông, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
12. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế bộ điều khiển tốc độ bền vững cho xe lai điện trên cơ sở logic mờ, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr.6 40-645.
13. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Hải, Nguyễn Văn Tiềm, Đánh giá ổn định bền vững hệ thống điều khiển xe điện sử dụng bộ điều khiển PID, Tạp chí Giao thông vận tải, Tập 65, số 3/2025 (751), tr. 92-96, ISSN 2354-0818, e-ISSN 2615-9791.

.....
- Quốc tế:.....

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: 03 cấp Nhà nước; 03 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: 06 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*):

.....

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...*):

1. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Trần Quang Oánh, Cao Tiên Huỳnh (2000), “*Ổn định bền vững hệ thống điều khiển tự động các thiết bị công nghiệp sử dụng bộ PID số*”, Tuyển tập các báo cáo khoa học, Hội nghị toàn quốc lần thứ 4 về Tự động hoá, tr. 265-270.
2. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Trần Quang Oánh (2002), “*Kỹ thuật kết hợp PID và mạng nơron trong điều khiển thích nghi hệ phi tuyến*”, Thông báo khoa học, Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Tự động hoá, tr. 143-148.
3. Trần Quang Oánh, Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm** (2002), “*Điều khiển thích nghi gián tiếp chuyển động trên cơ sở các bộ xấp xỉ mờ*”, Tuyển tập các báo cáo khoa học, Hội nghị toàn quốc lần thứ 5 về Tự động hoá tr. 289-294.
4. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm** (2003), “*Thiết kế bộ điều khiển PID đảm bảo ổn định bền vững chất lượng và tính khó vỡ (bền vững với nhiễu tham số bộ điều khiển)*”, Tạp chí khoa học Giao thông vận tải, Trường Đại học GTVT, số 5, tr. 150 – 155.
6. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm (2005) “*Xây dựng thuật toán điều khiển mờ thích nghi áp dụng để điều khiển đối tượng chuyển động trên cơ sở bộ đánh giá TSK*”, Hội nghị khoa học kỹ thuật đo lường toàn quốc lần thứ IV, Tuyển tập báo cáo khoa học, NXB KHKT, tr. 666 – 671.
7. Lê Quốc Anh, Phan Tương Lai, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm (2005), “*Ứng dụng công nghệ xử lý ảnh thời gian thực trong bài toán tự động giám sát giao thông tại Việt nam*”, Tuyển tập các báo cáo khoa học, Hội nghị toàn quốc lần thứ 6 về Tự động hoá, tr. 41-46.
8. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Lê Chung (2008), “*Tổng hợp điều khiển thích nghi hệ thống chống bó cứng bánh xe ô tô khi phanh trên cơ sở mô hình mờ*”, Tạp chí khoa học Giao thông vận tải, Trường Đại học GTVT, số 21, tr. 72-80
9. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm (2008), “*Tổng hợp điều khiển thích nghi hệ thống chống bó cứng bánh xe ô tô khi phanh trên cơ sở mô hình mạng nơ ron xuyên tâm - RBF*”, Tạp chí Khoa học Giao thông vận tải, số 24, tr. 38-45.
10. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm (2008), “*Tổng hợp hệ thống điều khiển phi tuyến trên cơ sở logic mờ, mạng nơ ron*”, Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Viện Khoa học và Công nghệ Việt Nam, Tập 46, số 4, tr. 19-31.
11. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm (2009), “*Điều khiển thích nghi cho một lớp đối tượng phi tuyến trên cơ sở mạng nơ ron*”, Tạp chí Nghiên cứu khoa học và Công nghệ quân sự, Tuyển tập các báo cáo khoa học Hội thảo Tự động hoá và Robotics trong Quốc phòng và Kinh tế, Viện Khoa học và Công nghệ quân sự, tr. 126-133.
12. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Nguyễn Trung Dũng, Nguyễn Minh Hải (2010), “*Thiết bị tự động đếm xe trên đường cao tốc*”, Tuyển tập Báo cáo Hội nghị Khoa học kỹ thuật Đo lường toàn quốc lần thứ V, Bộ Khoa học và công nghệ, tr. 631-635, Nhà xuất bản Khoa học và kỹ thuật, 05/2010.
13. **Lê Hùng Lâm**, Đặng Quang Thạch, Nguyễn Văn Tiềm, Nguyễn Minh Hải (2010), “*Hệ thống tự động đo tốc độ xe và ghi hình xe chạy quá tốc độ trên đường cao tốc*”, Tuyển tập Hội nghị Khoa học kỹ thuật Đo lường toàn quốc lần thứ V, Bộ Khoa học và công nghệ, tr. 636-640, Nhà xuất bản Khoa học và kỹ thuật, 05/2010.

14. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm (2010)**, “*Thiết kế thiết bị đọc lỗi xe ô tô theo chuẩn OBD II trong hệ thống chẩn đoán ô tô từ xa*”, Tuyển tập báo cáo khoa học, Hội nghị Khoa học kỹ thuật đo lường toàn quốc lần thứ V, tr.691-696, NXB KHKT, 2010.
15. Trung Kien Vu, Manh Kha Hoang and **Hung Lan Le**, “An EM algorithm for GMM parameter estimation in the presence of censored and dropped data with potential application for indoor positioning. ICT Express, Science Direct, 2018. **Scopus**.
16. Vu, Trung Kien, Hoang, Manh Kha, and **Le, Hung Lan**, “Performance Enhancement of Wi-Fi Fingerprinting based IPS by Accurate Parameter Estimation of Censored and Dropped Data”. *Radioengineering*, 28(4), 2019, pp. 740-748. (SCIE-Q3).
17. Le Hung Lan, Phi Van Lam, Nguyen Van Hai, An Approach to the Analysis and Design of Fuzzy Control System. Proc. The 3rd International Conference on Robotics, Control and Automation Engineering (RCAE 2020), ISBN: 978-1-7281-8637-5. IEEE Catalog Number: CFP20Z09-USB. p.36-40. **SCOPUS**.
18. Duy-Trung Nguyen, Ngoc-Khoat Nguyen, **Hung-Lan Le**, Van-Tiem Nguyen (2019), Designing PSO-Based PI-type Fuzzy Logic Controllers: A Typical Application to Load-Frequency Control Strategy of an Interconnected Hydropower System, Proceedings of 2019 3rd International Conference on Automation, Control and Robots (ICACR 2019), October 11-13, 2019 Prague, Czech Republic, Published by ACM, Sponsored by ASR (Asia Society of Researches www.asr.org), pp. 61-66, ISBN: 978-1-4503-7288-6, <https://doi.org/10.1145/3365265.3365278> (Ei Compendex and Scopus)
19. Nguyen Duy Trung, Nguyen Ngoc Khoat, **Le Hùng Lan**, Nguyen Van Tiem, Intelligent ANN-Based Load-Frequency control strategies for an interconnected hydropower system, Tạp chí Nghiên cứu KH&CN quân sự, Số 65, 02-2020, tr.43-54, ISSN: 1859-1043, <http://www.jmst.info/archives/cac-so-xuat-ban-nam-2020/so64xuatbanthang12nam2019>.
20. Nguyen Duy Trung, Nguyen Ngoc Khoat, **Le Hung Lan**, Nguyen Van Tiem, Study on application of ANN-Based MPC controllers for load-Frequency control of an interconnected hydropower plant, Tạp chí Nghiên cứu KH&CN quân sự, Số 65, 02-2020 tr.86-97, ISSN: 1859-1043, <http://www.jmst.info/archives/cac-so-xuat-ban-nam-2020/so64xuatbanthang12nam2019>
21. Nguyễn Duy Trung, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Nguyễn Ngọc Khoát, Đào Thị Mai Phương, Hoàng Thị Thu Hương, Tổng quan về điều khiển tốc độ tuabin trong hệ thống thủy điện liên kết vùng để ổn định tần số lưới, Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội, Tập 56, số 2 (4/2020), tr.38-43, P-ISSN 1859-3585 | E-ISSN 2615-9619, <https://tapchikhcn.hau.edu.vn>
22. Nguyễn Duy Trung, Nguyễn Ngọc Khoát, Hoàng Thị Thu Hương, Đào Thị Mai Phương, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Nghiên cứu và xây dựng mô hình toán học cho hệ thống thủy điện liên kết vùng trong bài toán ổn định tốc độ tuabin, Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội, Tập 56, số 3 (6/2020), tr. 29-34, P-ISSN 1859-3585 | E-ISSN 2615-9619, <https://tapchikhcn.hau.edu.vn>
14. Nguyễn Duy Trung, Hoàng Thị Thu Hương, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, So sánh phân tích các bộ điều khiển thông minh cho điều khiển tốc độ tua bin thủy điện, Tạp chí Khoa học và Công nghệ, Trường Đại học Công nghiệp Hà Nội, Tập 56, số 5 (10/2020), tr. 3-8, P-ISSN 1859-3585 | E-ISSN 2615-9619, <https://tapchikhcn.hau.edu.vn>
15. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Trần Ngọc Tú, Cồ Như Văn, Điều khiển phi tuyến nhiệt độ lò sấy sử dụng mô hình mờ Takagi-Sugeno, Hội nghị Khoa học công nghệ lần thứ XXII, Trường Đại học Giao thông vận tải, (05/11/2020), tr.212-220, ISBN: 978-604-76-2272-6.
16. **Lê Hùng Lâm**, Cồ Như Văn, Nguyễn Thanh Hải, Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hoàng Nam, Xây dựng giải pháp và hệ thống điều khiển đèn chiếu sáng công cộng thông minh cho Thành Phố Phủ Lý, Hà Nam, Hội nghị Khoa học công nghệ lần thứ XXII, Trường Đại học Giao thông vận tải, (05/11/2020), tr.231-240, ISBN: 978-604-76-2272-6.
17. **Le Hung Lan**, Nguyen Van Tiem, Co Nhu Van, Absolute Stability for a Class of Takagi-Sugeno Fuzzy Control Systems, Proceeding of 2020 the 3rd International Conference on Robotics, Control and Automation Engineering, RCAE 2020, November 5-8,2020,

Chongqing, China, ISBN: 978-1-7281-8637-5, pp. 47- 51,
DOI: [10.1109/RCAE51546.2020.9294352](https://doi.org/10.1109/RCAE51546.2020.9294352) (Ei Compendex and Scopus)

18. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế bộ điều khiển vị trí cho hệ servo điện – thủy lực sử dụng logic mờ, Hội thảo khoa học Quốc gia 2021, Giải pháp Khoa học kỹ thuật và phát triển kinh tế xã hội hướng đến mục tiêu phát triển bền vững, Tập 1, Kỹ thuật, Công nghệ và Giáo dục, NXB Khoa học và Kỹ thuật, 2021, tr.164 – 175, ISBN: 978-604-67-2031-7. (25/9/2021)
19. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Phân tích tính bền vững của hệ thống điều khiển tương tác cần lấy điện – dây điện trong cung cấp điện đường sắt, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm Quốc tế lần thứ 6 về Điều khiển và Tự động hóa VCCA 2021, 8-9 tháng 4 năm 2022, ISBN: 978-604-95-0875-2, TP.HCM 2022, tr. 640-646.
20. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Trần Ngọc Tú, Phương pháp điều khiển chuyển động vị trí hệ servo điện – thủy lực, Hội thảo khoa học “Công nghệ mới & Ứng dụng trong lĩnh vực Điện – Điện tử - Tự động hóa”, Trường Đại học Giao thông vận tải, 11/2022, tr. 181-186, ISBN: 978-604-76-2615-1.
21. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Nguyễn Văn Hải, Phân tích và tổng hợp hệ thống điều khiển bền vững sử dụng bộ điều khiển PI cho cần tiếp điện của tàu điện, Tạp chí Khoa học Giao thông vận tải, Vol 73, Issue 9 (12/2022), 934-942, ISSN: 1859-2724, <https://doi.org/10.47869/tcsj.73.9.9>
22. Le Thi Thuy Nga, Nguyen Van Binh, **Le Hung Lan**, Stabilizing the Flexible Convergence of Swarm Robot by Fuzzy Attraction and Repulsion, Journal of Control Engineering and Applied Informatics, Vol.24, No.4, 2022, (SCIE).
23. Nguyen Van Hai, Nguyen Van Tiem, **Le Hung Lan**, Vo Thanh Ha, Pantograph Catenary Contact Force Regulation Based on Modified Takagi-Sugeno Fuzzy Models, Engineering, Technology & Applied Science Research, Vol.13, No.1, 2023, 9879-9887, <https://etasr.com/index.php/ETASR/article/view/5443/2961>, (ESCI)
24. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Tiềm, Phương pháp điều khiển hệ thống cung cấp điện cho tàu điện cho tàu điện sử dụng mô hình Takagi-Sugeno mờ cải tiến, Tạp chí Khoa học Giao thông vận tải, Vol 74, Issue 3 (04/2023), 361-373, ISSN: 1859-2724, <https://doi.org/10.47869/tcsj.74.3.10>
25. Nguyễn Văn Hải, Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Thị Thủy, Phương pháp điều khiển lực tiếp xúc cần-dây trong hệ thống cung cấp điện cho tàu điện sử dụng logic mờ, Tạp chí Giao thông vận tải, Số đặc biệt (năm thứ 64), 10/ 2023, tr.39-43, ISSN 2354-0818, e-ISSN 2615-9791.
26. **Hùng Lâm Lê**, Hoàng Vân Nguyễn, Trung Dũng Nguyễn, Xuân Trường Lê, Thanh Hà Võ, Xây dựng hệ thống giao thông thông minh tại các thành phố lớn Việt Nam – Một số kinh nghiệm lý luận và thực tiễn, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr.619-626.
27. **Hùng Lâm Lê**, Hoàng Vân Nguyễn, Văn Tiềm Nguyễn, Trung Dũng Nguyễn, Xuân Trường Lê, Kế hoạch xây dựng hệ thống giao thông thông minh thành phố Hà Nội, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr. 627-632. Hội Tự động hóa Việt Nam, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, Sở Khoa học và Công nghệ TP. Hải Phòng, đơn vị tài trợ hội nghị NAFOSTED – Quỹ phát triển khoa học & Công nghệ Quốc gia.
37. Cồ Như Văn, Nguyễn Thanh Hải, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế hệ thống giám sát tập trung và điều khiển thông minh hệ thống đèn tín hiệu giao thông, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam.
38. Nguyễn Văn Tiềm, **Lê Hùng Lâm**, Thiết kế bộ điều khiển tốc độ bền vững cho xe lai điện trên cơ sở logic mờ, Tuyển tập Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và tự động hóa VCCA 2024, 10-11/5/2024, Trường Đại học Hàng hải Việt Nam, ISBN 978-604-937-357-2, tr.6 40-645.

39. **Lê Hùng Lâm**, Nguyễn Văn Hải, Nguyễn Văn Tiềm, Đánh giá ổn định bền vững hệ thống điều khiển xe điện sử dụng bộ điều khiển PID, Tạp chí Giao thông vận tải, Tập 65, số 3/2025 (751), tr. 92-96, ISSN 2354-0818, e-ISSN 2615-9791.

Danh sách giáo trình:

3. Điều khiển học lý thuyết, tập 1, NXB Trường ĐH GTVT 1997.
4. Điều khiển học lý thuyết, tập 2, NXB Trường ĐH GTVT 1998.
5. Lý thuyết điều khiển tự động, tập 1, NXB GTVT 2000.
6. Lý thuyết điều khiển tự động, tập 2, NXB GTVT 2002.
7. Hệ thống điều khiển nhiều chiều và phi tuyến, NXB GTVT 2013.
8. Hệ thống điều khiển tuyến tính, NXB GTVT 2024.
9. Hệ thống giao thông thông minh, NXB GTVT, 2012

Sách chuyên khảo:

1. Phát triển hệ thống giao thông thông minh cho các đô thị Việt Nam. Một số cơ sở lý luận và thực tiễn, NXB GTVT 2024

.....

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, Nga, Tiệp.
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: đọc hiểu, giao tiếp cơ bản

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

... (Địa danh) ..., ngày ... tháng ... năm

NGƯỜI KHAI

(Ký và ghi rõ họ tên)