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 Hùng Lân
- Năm sinh: 1960
- Giới tính: Nam
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Tiến sĩ, 1993, viện Các vấn đề điều khiển, viện Hàn lâm khoa học Nga.
- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm): PGS, 2002. GS, 2013
- Ngành, chuyên ngành khoa học: Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Giảng viên bộ môn Điều khiển học, trường Đại học GTVT
- Chức vụ cao nhất đã qua:

  Trưởng khoa Điện-Điện tử, trường Đại học GTVT (12/2004 – 12/2013).

  Viện trưởng Viện Ứng dụng công nghệ, Bộ KH&CN, (12/2015-12/2019).
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo):

  Hội đồng Giáo sư cơ sở trường Đại học GTVT, 2005-2013, 2023, 2024.
- 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: 05 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).*

GS.TS Lê Hùng Lân (chủ biên), PGS.TS Nguyễn Văn Tiềm, Hệ thống điều khiển tuyến tính. NXB Giao thông vận tải, 2024. ISBN: 978-604-76-2896-4.

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

a) Tổng số đã công bố: 88 bài báo tạp chí trong nước; 27 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):*

- *Tính đến thời điểm hiện tại*

- Trong nước:

1. Trung Kien Vu, Manh Kha Hoang and Hung Lan Le, "WLAN fingerprinting based indoor positioning in the presence of dropped data", Journal of Military Science and Technology, Special Issue, No.57A, 11-2018, p. 25-34.
3. Trung Kiên Vu, Hung Lan Le, "Gaussian Mixture Modeling for WiFi fingerprinting based indoor positioning in the presence of censored data. Vietnam Journal of Science, Technology and Engineering. Vol.61, N.1, March 2019, p.3-8.
4. DuyTrung-Nguyen, NgocKhoat-Nguyen, HungLan-Le, VanTiem-Nguyen, "Intellgent ANN - Based load frequency control strategies for an interconnected hydropower system", No 65, (Page 43-54) Journal of military science and technology research. 2019.
5. DuyTrung-Nguyen, NgocKhoat-Nguyen, HungLan-Le, VanTiem-Nguyen, "Study on application of ANN - based MPC controller for load - frequency control of an interconnested hydropower plant". No 65, (Page 86 -97) Journal of military science and technology research. 2019.
6. Nguyễn Duy Trung, Lê Hùng Lân, 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), tr38-43, P-ISSN 1859-3585 | E-ISSN 2615-9619, https://tapchikhcn.haui.edu.vn
7. Nguyễn Duy Trung, Nguyễn Ngọc Khoát, Hoàng Thị Thu Hương, Đào Thị Mai Phương, Lê Hùng Lân, 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.haui.edu.vn
8. Nguyễn Duy Trung, Hoàng Thị Thu Hương, Lê Hùng Lân, 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.haui.edu.vn
9. Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hùng Lân, 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.
10. Lê Hùng Lân, 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 Phr 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.

11. Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hùng Lân, 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)
12. Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hùng Lân, THIẾT KẾ BỘ ĐIỀU KHIỂN VỊ TRÍ CHO HỆ SERVO ĐIỆN - THỦY LỰC SỬ DỤNG LOGIC MỜ, Hội thảo Quốc gia 2021, GIẢI PHÁP KHOA HỌC, KỸ THUẬT VÀ PHÁT TRIỂN KINH TẾ, XÃ HỘI HƯỚNG ĐẾN MỤC TIÊU PHÁT TRIỂN BỀN VỮNG, 25/9/2021, Tập 1: Kỹ thuật, Công nghệ và Giáo dục, Nxb Khoa học và Kỹ thuật, ISBN: 978-604-67-2031-7 , tr. 164-175.
13. Lê Hùng Lân, 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", Hội nghị toàn quốc về Tự động hóa VCCA 2021, TP. HCM, tháng 3/2022.
14. Lê Hùng Lân, 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
15. Lê Hùng Lân, 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
16. Nguyễn Văn Hải, Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hùng Lân, 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), 2023, tr.39-43, ISSN 2354-0818, e-ISSN 2615-9791.
17. Hùng Lân 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.
18. Hùng Lân 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.
19. Cồ Như Văn, Nguyễn Thanh Hải, Lê Hùng Lân, 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.
20. Nguyễn Văn Tiềm, Lê Hùng Lân, 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.

- Quốc tế:

1. 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).
2. 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).
3. DuyTrung-Nguyen, NgocKhoat-Nguyen, HungLan-Le, VanTiem-Nguyen, Designing "PSO-Based PI-type Fuzzy Logic Controllers: A Typical Application to Load-Frequency Control Strategy of an Interconnected Hydropower System". ICACR 2019: Proceedings of the 2019 3rd International Conference on Automation, Control and Robots. October 2019 Pages 61-66. https://doi.org/10.1145/3365265.3365278. (EI Compendex and Scopus).
4. 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
5. Le Hung Lan, Nguyen Van Tiem, Co Nhu Van, Absolute Stability for a Class of Takagi-Sugeno Fuzzy Control Systems. 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.47-51. SCOPUS.
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. ESCI.

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 Nhà nước; 05 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: 05 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):*

TT	NCS	Đề tài	Cơ sở đào tạo	Năm bảo vệ	Vai trò
1	Vũ Trung Kiên	Nghiên cứu phát triển kỹ thuật định vị trong nhà sử dụng tín hiệu Wifi	Viện Ứng dụng công nghệ	2019 (đã bảo vệ cấp Viện, tháng 12/2019)	Hướng dẫn chính

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...):

Bài báo:

1. Ле Хунг Лан, (1993) Модифицированный частотный критерий робастной устойчивости замкнутых систем. Автоматика и Телемеханика. N. 8. 119-130. SCI
2. Ле Хунг Лан, (1994) Построение области значений интервальной передаточной функций и её использование в задачах робастного управления. Автоматика и Телемеханика. N. 1. 148-161. SCI
3. Киселёв О.Н., Ле Хунг Лан, Поляк Б.Т., (1997) Частотные характеристики при параметрической неопределенности. Автоматика и Телемеханика. N.4, 155-173. = Frequency responses under parametric uncertainty. Automation and Remote Control. 1997, 58, N.4, Part 2, 645-661. /in English/. SCI
4. Ле Хунг Лан, (2005) . Анализ робастной устойчивости систем с нечёткими параметрами. Автоматика и Телемеханика. N.4, 98-109. = Robust stability of fuzzy parameter systems. Automation and Remote Control. 2005, N.4, 596-605. SCI
5. Le Hung Lan, Stability analysis for a class of Takagi-Sugeno fuzzy control system with PID controllers. International Journal of Approximate Reasoning. 2006, vol.46, N.1, 109-119 (available on the www.sciencedirect.com). Scopus.
6. Le Hung Lan, (2008) Stability of linear dynamical systems with fuzzy parameters. Proc. of The 5th International Conference on Fuzzy Systems and Knowleadge Discovery. Jinan. China. 8/2008. Vol.5, p. 115-118. IEEE Computer Society. CPS.
7. 66. Le Hung Lan, (2008) *Stability Margin of Control Systems with Fuzzy Parameters*. The 10th International Conference on Control, Automation, Robotics and Vision, Hanoi, 12/2008. IEEE Catalog Number: CFP08352-CDR. ISBN: 978-1-4244-2287-6.
8. Le Hung Lan, Nguyen Thanh Hai, Dang Quang Thach, Nguyen Trung Dung, Some Applications of Advance Technology in Solving Transport Means Surveilance Problem in Vietnam, International Journal of the Society of Materials Engineering for Resources. Vol.17, No.1, March 2010, 5-8.

9. Le Hung Lan, Hongwei Zhang, Frequency Domain Criteria for l^p-Robust Stability of Systems with Fuzzy Parameters. Proc. of International Symposium on Computer, Communication, Control and Automation, May 5-7, 2010, Tainan, Taiwan, p. 318-321.
10. Hongwei Zhang, Ze Zhang, Le Hung Lan, Evolutionary Optimization of Fed-batch Penicillin Fermentation Process. Proc. of International Symposium on Computer, Communication, Control and Automation, May 5-7, 2010, Tainan, Taiwan, p. 403-406.
11. Le Hung Lan, "Zero Exclusion Principle Application in Computing Stability Margin of Systems with Fuzzy Parameters". The 7th International Conference on Fuzzy Systems and Knowledge Discovery. Yantai. China. 8/2010. Vol.1, p. 382-386.
12. Lê Hùng Lân, Xây dựng kiến trúc tổng thể hệ thống giao thông thông minh cho đường bộ Việt nam. Tạp chí Giao thông vận tải. Số 12/2010, 13-15.
13. Le Hung Lan, "Swarm Cohesion Stability Using a Fuzzy Logic Based Attractive/Repulsive Function", Applied Mechanics and Materials Vols. 336-338, pp. 964-967, 2013. Trans Tech Publications, Switzerland. Online available at www.scientific.net
14. Le Hung Lan, Le Thi Thuy Nga, Le Hong Lan, Aggregation Stability of Multiple Agents with Fuzzy Attraction and Repulsion Forces. Proc. of 18th International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics, 26-29 August, 2013, Poland, p.81-85. ISI and Scopus.
15. Le Thi Thuy Nga, Le Hung Lan, Application of Null Space Based Behaviour Control to the Swarm Robot's Control, Modern Mechanical Engineering, 5, 97-104, 2015.

Sách chuyên khảo:

1. Chapter 12. Robust Stability Analysis of Control System with Fuzzy Parameters. In *Fuzzy Control Systems*. Ed. by D. Vukadinovic, Nova Science Publishers, ISBN 978-1-61324-488-3, NewYork, 2012.

Giáo trình

1. Lê Hùng Lân, Nguyễn Thanh Hải, Nguyễn Quang Tuấn, Đặng Quang Thạch, Nguyễn Trung Dũng, Hệ thống giao thông thông minh, NXB GTVT, 2012.

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: Khá.

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

Hà nội, ngày 20 tháng 5 năm 2024

NGƯỜI KHAI

(Ký và ghi rõ họ tên)