

THÔNG TIN NHÂN SỰ



Họ tên: TS. Luu Thị Huế

Chức vụ: Giảng viên

Thuộc đơn vị: Khoa kỹ thuật điện

LÝ LỊCH KHOA HỌC

GIỚI THIỆU

Luu Thị Huế nhận bằng Tiến sĩ chuyên ngành Kỹ thuật điều khiển và tự động hóa Đại học Bách khoa Hà Nội năm 2022. Hiện nay bà đang là giảng viên khoa Kỹ thuật điện, Trường Đại học Điện lực. Các mối quan tâm nghiên cứu chính của bà bao gồm điều khiển phi tuyến tính, điều khiển thích ứng, điều khiển thông minh, các hệ thống truyền động: robot, cầu trục, ô tô.

CÁC CÔNG TRÌNH KHOA HỌC TIÊU BIỂU

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
1	Luu Thị Huế	Thiết kế điều khiển bộ biến đổi DC-DC tăng áp sử dụng phương pháp tuyến tính hóa nhờ phản hồi trạng thái	45 th anniversary of electric power university, international conference on science and technology- science and technics publishing house Ha Noi 2011 (2011)
2	Luu Thị Huế, Vũ Hoàng Giang	Nghiên cứu mô phỏng và xây dựng mô hình vật lý của pin mặt trời	Tạp chí Khoa học Đại học Sài Gòn/Số 60/ Tháng 8/2018 ISSN:1859-3208 pp:119-126
3	Luu Thị Huế, Nguyễn Phạm Thục Anh	Ứng dụng bộ quan sát lực trong điều khiển lực của tay máy đôi	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa/ Quyển 21, số 3/Tháng 12/2018 ISSN 1859-0551 pp:19-25
4	Thuc Anh Nguyen Pham, Hue Luu Thi	Using force estimator to control a dual-arm robot in manipulating an object	VJST2019 Vietnam-Japan science and technology symposium-towards

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
			sustainable development Proceedings/ May, 2019 ISBN:978-604-913-812-6 pp:32-37
5	Hue Luu Thi, Thuc Anh Nguyen Pham	Adaptive force/ position control for dual-arm system based on neural network radial basis function without using a force sensor	Journal of Science and Technology - DaNang University. vol.18, no.12.1, pp.1-7, ISSN 1859-1531 (2020)
6	Hue Luu Thi, Thuc Anh Nguyen Pham, Minh Duc Duong	Trajectory planning for dual arm robot system in consideration of the system controller	In 2020 International Conference on Advanced Mechatronic Systems (ICAMechS) (pp. 33-38). IEEE (2020).
7	Hue Luu Thi, Thuc Anh Nguyen Pham, Minh Duc Duong	Adaptive Hybrid Force/Position Control Using Neuro-Adaptive Observer For Dual-Arm Robot.	International Review of Automatic Control (I.RE.A.CO.) vol.13, no.6, pp.313-328, (2020).
8	Hue Luu Thi, Thuc Anh Nguyen Pham,	Adaptive Control for Dual-Arm Robotic System Based on Radial Basis Function Neural Network	JST: Smart Systems and Devices, Vol. 1, Issue 1, May 2021, pp.50-58 (2021).
9	Luu Thị Huế	Thiết kế tối ưu quỹ đạo robot sử dụng thuật toán di truyền xem xét tới ảnh hưởng của bộ điều khiển	Chuyên san Đo lường, Điều khiển và Tự động hóa, quyển 25, số 2+3, pp. 32-37, ISSN 1859-0551, (2022).
10	Luu Thị Huế, Nguyễn Phạm Thục Anh	Thiết kế quỹ đạo tối ưu cho robot sử dụng thuật toán di truyền	Tạp chí khoa học và công nghệ - Đại học Đà Nẵng, vol. 20, no. 4, pp. 74-79, ISSN 1859-1531, (2022).
11	Hue Luu Thi, Van Trong Dang, Nhu Toan Nguyen, Due Thinh Le, and Tung Lam Nguyen	A Neural Network-Based Fast Terminal Sliding Mode Controller for Dual-Arm Robots	Advances in Engineering Research and Application Proceedings of the International Conference on Engineering Research and Applications, ICERA 2022 (LNNS, ISSN: 2367-3389), pp.42-pp52
12	Hue Luu Thi, Thuc Anh Nguyen	Planning the optimal trajectory for a dual-arm	2022 International Conference on Advanced Technologies for

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
	Pham	robot system using a genetic algorithm considering the controller	Communications (ATC). IEEE, 2022, ISBN: 978-1-6654-5188-8, LNNS, ISSN: 2162-1039), Oct 2022, pp. 292-297, (2022)
13	Nguyen Van Chung, Dinh Binh Duong, Nguyen Thi Hien, Le Xuan Hieu, Hoang Thi Mai, Nguyen Thanh Thu, Luu Thi Hue, Bui Thi Khanh Hoa, Nguyen Tung Lam	An improved approach for model predictive control in 3-d overhead crane systems	Tạp chí khoa học và công nghệ, ĐH Công nghiệp Hà Nội, Vol. 59 No. 2A, pp.115-pp.119, P-ISSN 1859-3585, E-ISSN 2615-9619, (2023)
14	Hue Luu Thi, Van Chung Nguyen, Tung Lam Nguyen	Nonlinear Model Predictive Control with Neural Network for Dual-arm robots	The International Conference on Intelligent Systems & Networks. Singapore: Springer Nature Singapore, 2023. p. 295-304
15	Nguyen Van Chung, Dinh Binh Duong, Nguyen Thi Hien, Le Xuan Hieu, Hoang Thi Mai, Nguyen Thanh Thu, Luu Thi Hue, Bui Thi Khanh Hoa, Nguyen Tung Lam	Lyapunov-based model predictive control for 3d-overhead cranes: tracking and payload vibration reduction problems	The International Conference on Intelligent Systems & Networks. Singapore: Springer Nature Singapore, 2023. p. 195-203.
16	Luu Thị Huế	Nghiên cứu điều khiển hệ thống tay máy đôi phối hợp di chuyển cùng một đối tượng rắn chung trong miền thời gian thực sử dụng card DSPACE1103	Tạp chí Khoa học và Công nghệ-Đại học Đà Nẵng, ISSN 1859-1531, Vol. 21, No.3, 2023, pp 11-16, (2023)

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
17	Luu Thị Huế	Optimization of trajectory for the dual- arm robot using genetic algorithm in consideration of controller	Tạp chí Khoa học và Công nghệ Năng lượng- Đại học Điện Lực, Số 31, pp.18-32, (2023)
18	Hue Luu Thi, Van Chung Nguyen, Tung Lam Nguyen	A Lyapunov-based model predictive control strategy with a disturbances compensation mechanism for dual-arm manipulators	European Journal of Control, Vol.4; pp.47-53, (2024) https://doi.org/10.1016/j.ejcon.2023.100913
19	Thi Hue Luu, Van Chung Nguyen, Duc Truong Vu, and Tung Lam Nguyen	Adaptive finite time extended state observer for varying rope length tower cranes	2023 12th International Conference on Control, Automation and Information Sciences (ICCAIS), ISBN 979-8-3503-2878-3, (pp. 460-465), (2023)
20	Thi Hue Luu, Van Chung Nguyen, Tung Lam Nguyen, Danh Huy Nguyen, and Duc Chuyen Tran	Optimal motion planning motivated by differential flatness and Lyapunov-based model predictive control for 5-DOF tower cranes	The 5th International conference on Engineering research and applications 2023 (ICERA2023), ISBN: 978-3-031-22199-6, pp.1-11, (2023)
21	Dieu Trinh Tran Thi, Van Trong Dang, Van Hoang Doan, Hue Luu Thi, Phuong Nam Dao, Tung Lam Nguyen	Online critic dynamic programming based optimal control for three-shaft web machine systems	2023 Asia Meeting on Environment and Electrical Engineering (EEE-AM). IEEE, 2023, ISBN: 979-8-3503-8106-1, pp.01-pp.05, (2023)
22	Nguyễn Thị Hiền, Hoàng Thị Mai, Luu Thị Huế, Bùi Thị Khánh Hòa, Nguyễn Danh Huy, Nguyễn Tùng Lâm	Bộ điều khiển mô hình dự báo cải tiến áp dụng cho mô hình cầu trục với hiệu ứng con lắc kép	Chuyên san Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa (MCA), ISSN: 1859-0551, Vol.4; pp.73-79, (2023)
23	Nguyễn Văn Chung, Lê Xuân Hiếu, Luu Thị Huế, Nguyễn	Điều khiển chống dao động tải trọng cho hệ thống cầu trục dựa trên bộ quan sát trạng thái mở rộng	Chuyên san Kỹ thuật điều khiển và Tự động hóa (MCA), Vol.4; pp.47-53, (2023)

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
	Danh Huy, Nguyễn Tùng Lâm		
24	Lưu Thị Huế	Điều khiển thích nghi nơ ron dựa trên mô hình điều khiển dự báo cho hệ thống robot	Tạp chí khoa học và công nghệ năng lượng (ĐH Điện Lực), ISSN: 1859 – 4557, số 34, pp.46-59, (2024)
25	Bùi Thị Khánh Hòa, Lưu Thị Huế, Hoàng Thị Mai, Nguyễn Tùng Lâm	Ứng dụng bộ điều khiển trượt kết hợp quan sát trạng thái cho hệ thống cầu trục	Hội nghị - Triển lãm quốc tế lần thứ 7 về Điều khiển và Tự động hoá (VCCA 2024), ISBN: 978-604-937-357-2, pp.1-11, (2024)
26	Van Chung Nguyen, Hue Luu Thi , Hoa Bui Thi Khanh, Huy Nguyen Danh, Dai Pham Duc, Tung Lam Nguyen	An integrated solution for 3D overhead cranes: Time-optimal motion planning, obstacle avoidance, and anti-swing	Engineering Science and Technology, an International Journal 59 (2024): 101852, (2024). https://doi.org/10.1016/j.jestch.2024.101852
27	Viet Khanh Nguyen, Hue Luu Thi, Duc Thanh Cao, Huu Bang Dang, Tung Lam Nguyen	The Non-Flatness Property Of The Liquid Sloshing System And An Approximate Approach	Conference: 2024 International Conference on Advanced Technologies for Communications , (2024)
28	Hoa Bui Thi Khanh, Mai Hoang Thi, Luu Thi Hue, Tung Lam Nguyen, Danh Huy Nguyen	Flatness-based Motion Planning and Model Predictive Control of Industrial Cranes	Engineering, Technology & Applied Science Research 14.4 (2024): 15141-15148, (2024).
29	Viet Khanh Nguyen, Hue Luu Thi, Duc Thanh Cao, Tung Lam Nguyen, Duc Minh Do, Thanh Ha Vo	Control Strategy for Liquid Transfer Using a Four-wheel Mecanum Mobile Robot Platform.	In 2024 9th International Conference on Applying New Technology in Green Buildings (ATiGB) (pp. 316-322). IEEE, (2024).

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
30	Khanh Nguyen Viet, Hue Luu Thi, Minh Do Duc, Thanh Cao Duc, Huy Nguyen Danh, and Tung Lam Nguyen	Input Shaping Integrated With Lyapunov Based Model Predictive Control For Anti-Sloshing Problems	Conference: International Conference on Advances in Information and Communication Technology, (2024).
31	Thi Hue Luu, Van Chung Nguyen, Tung Lam Nguyen, Danh Huy Nguyen, and Duc Chuyen Tran	Optimal Motion Planning Motivated by Differential Flatness and Lyapunov-Based Model Predictive Control for 5-DOF Tower cranes	In: International Conference on Engineering Research and Applications. Cham: Springer Nature Switzerland, 2023. p. 283-292, (2023).
32	Luu Thị Huế, Trần Thị Nhung, Nguyễn Tùng Lâm	Điều khiển thích nghi với sơ đồ không đệ quy cho hệ thống robot	Journal of Military Science and Technology, số 97, pp. 25-32, (2024).
33	Bùi Thị Khánh Hòa, Hoàng Thị Mai, Luu Thị Huế, Nguyễn Tùng Lâm, Nguyễn Danh Huy.	Thiết lập quỹ đạo chuyển động và điều khiển chống dao động tải trọng cho hệ cầu trục	<i>Journal of Military Science and Technology</i> , số đặc san (12/2024), pp.43-50, (2024)
34	Hue Luu Thi, Van Chung Nguyen, Tung Lam Nguyen	Adaptive finite-time extended state observer-based model predictive control with Flatness motivated trajectory planning for 5-DOF tower cranes	<i>European Journal of Control</i> (2024): 101149, (2025). https://doi.org/10.1016/j.ejcon.2024.101149
35	Van Chung Nguyen, Hue Luu Thi, Hoa Bui Thi Khanh, Danh Huy Nguyen, Minh Nhat Vu, Tung Lam Nguyen	Flatness-Based Motion Planning and Control Strategy of a 3D Overhead Crane	<i>IEEE Access Volume:13</i> (13 January 2025.) DOI: 10.1109/ACCESS.2024.3524404

TT	Tác giả	Tên công trình	Tên tạp chí
36	Khanh Nguyen Viet, Hue Luu Thi, Thanh Cao Duc; Huy Nguyen Danh; Minh Nhat Vu; Tung Lam Nguyen	Time-optimal motion planning and anti-sloshing control for a container under disturbances	<i>IEEE Access Volume:13 (2025)</i> DOI: 10.1109/ACCESS.2025.3533541

Đề tài khoa học

TT	Tên CT, ĐT	Nhiệm vụ	Mã số và cấp quản lý	Thời gian thực hiện
1	Xây dựng các bài thí nghiệm lý thuyết mạch sử dụng phần mềm matlab và một số phần mềm khác	CN	Cấp cơ sở	2008-2009
2	Nghiên cứu mô phỏng và xây dựng mô hình vật lý của pin mặt trời	CN	Cấp cơ sở	2017
3	Nghiên cứu và ứng dụng bộ quan sát trong điều khiển hệ tay máy đôi	CN	Cấp cơ sở	5/2019 -5/2020
4	Nghiên cứu và phát triển các bộ điều khiển cho hệ tay máy đôi trong hoạt động công nghiệp	CN	Cấp cơ sở	11/2022-10/2023
5	Nghiên cứu thiết kế Module thí nghiệm cho môn học thiết bị điều khiển khả trình	TG	Cấp cơ sở	11/2022-10/2023

Sách, giáo trình

GIẢNG DẠY

—

- Lý thuyết mạch 1, 2.
- Thiết bị điều khiển khả trình.
- Tự động hóa và điều khiển thiết bị điện
- Điện đại cương.

LĨNH VỰC NGHIÊN CỨU

- Điều khiển phi tuyến tính,
- Điều khiển thích ứng,
- Điều khiển bền vững
- Điều khiển robot và các hệ thống truyền động.