

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)



1. Thông tin chung

- Họ và tên: Lê Mỹ Hà
- Năm sinh: 01/12/1981
- Giới tính: Nam
- Trình độ đào tạo (TS, TSKH) (năm, nơi cấp bằng): Được cấp bằng TS ngày 15 tháng 02 năm 2013, ngành: Kỹ Thuật Điện, chuyên ngành: Thị giác Robot, tại trường Đại học Ulsan, Hàn Quốc.

- Chức danh Giáo sư hoặc Phó giáo sư (năm, nơi bổ nhiệm): Được bổ nhiệm Phó giáo sư năm 2020, tại trường Đại học Sư phạm Kỹ thuật TPHCM.
- Ngành, chuyên ngành khoa học: Ngành: Tự Động Hóa; Chuyên ngành: Đo Lường và Cảm Biến.
- Chức vụ và đơn vị công tác hiện tại (hoặc đã nghỉ hưu từ năm): Phó trưởng Khoa
- Phụ trách Khoa Điện-Điện tử, Đại học Sư phạm Kỹ thuật TPHCM.
- Chức vụ cao nhất đã qua: Phó trưởng Khoa - Phụ trách Khoa Điện-Điện tử, Đại học Sư phạm Kỹ thuật TPHCM.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư cơ sở (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, cơ sở đào tạo): Chưa tham gia trước đây.
- Thành viên Hội đồng Giáo sư ngành (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ): Chưa tham gia trước đây
- Thành viên Hội đồng Giáo sư nhà nước (nếu có) (năm tham gia, tên hội đồng, nhiệm kỳ): Chưa tham gia trước đây

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: Chủ biên 05 sách, đồng tác giả 01 sách. Trong đó 02 sách tham khảo; 04 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 (CK, GT, TK, HD)	Nhà xuất bản và năm xuất bản	Số tác giả	Viết MM hoặc CB	Xác nhận của CS GDDH (Số văn bản xác nhận sử dụng sách)
1	Giáo trình Thị giác máy tính và ứng dụng ISBN: 978-604-73-7083-2	GT	NXB ĐH Quốc Gia TPHCM, 2019	1	MM	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 906/CV_GT-ĐT
2	Giáo trình Mạng Noron học sâu và ứng dụng ISBN: 978-604-73-7083-5	GT	NXB ĐH Quốc Gia TPHCM, 2019	1	MM	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 905/CV_GT-ĐT
3	Giáo trình Máy và hệ thống xử lý ảnh trong công nghiệp ISBN: 978-604-73-5648-5	GT	NXB ĐH Quốc Gia TPHCM, 2017	1	MM	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 902/CV_GT-ĐT
4	Giáo trình mạch điện tập 2 ISBN: 978-604-73-5650-8	GT	NXB ĐH Quốc Gia TPHCM, 2017	4	Đồng tác giả	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 901/CV_GT-ĐT
5	Tính toán mô phỏng mạch điện dùng phần mềm tina ISBN: 978-604-64-8433-2	TK	Nhà xuất bản Thanh Niên, 2017	1	MM	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 904/CV_GT-ĐT
6	Lập Trình IoT với Arduino ISBN: 978-604-64-8864-4	TK	Nhà xuất bản Thanh Niên, 2017	2	CB	Đại học Sư phạm Kỹ thuật TP.HCM Số: 903/CV_GT-ĐT

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

a) Tổng số đã công bố: **86** bài báo trong đó: **09** bài báo tạp chí trong nước; **09** bài báo tạp chí quốc tế, **68** bài báo hội nghị quốc tế và chương sách.

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] Nguyen, M. T., **Le, M. H.**, Vo, A. K., Tran, V. D., Vu, V. P., Ngo, V. T., & Nguyen, V. D. H. “Stabilization Position of Quadcopter Using Vision-Based Corner Detector from Top-Down Footage of Camera”, Journal of Technical Education Science, (71A), pp. 18–27. 2022

- [2] Irma Kunnari, Jari Jussila, Anh Le Hoang, Nam Nguyen Linh, Quoc Hoang An, **Ha Le My**, Vinh Ha Xuan, Hoang Tuan Nguyen, Nam Ho Hoai, Thang Nguyen Tan, "Utilizing Design Factory Principles towards Education 4.0-Developing Innovation Spaces in Vietnam" JTE Special issue: Rethinking Vocational Learning in the Context of Education 4.0 – Case: Vietnamese - European EMVITET-project, No. 70A, 2022
 - [3] **Lê Mỹ Hà**, Ngô Văn Thuyền, Hoàng An Quốc, Vũ Thị Thanh Thảo, "Phát triển các robot cho giáo dục stem và đề xuất phương án triển khai trong các trường trung học phổ thông", Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật, Số 57, trang 7-16, 2020
 - [4] Ngô Văn Thuyền, **Lê Mỹ Hà**, Lê Thị Hồng Nhung, Vũ Thị Thanh Thảo, "Ứng dụng mô hình robot vào giáo dục stem trong các trường trung học phổ thông" Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật, Số 57, trang 47-56, 2020
 - [5] **My-Ha Le**, "Recognizing objects appeared in dangerous region in front of vehicles mounted computer vision system", Journal of Technical Education Science, 2019
 - [6] **Le My Ha**, Nguyen Van Binh, "Segmentation and 3D reconstruction from optical coherence tomography images", Journal of Technical Education Science, 2019
- Quốc tế:
- [1] **Le, M.H.**, Pham, T.D., Nguyen, T.T., "Optimal economic analysis of electric vehicle charging stations, renewable energy technologies, and capacitor banks in distribution networks", IET Generation, Transmission & Distribution 19 (1), e70010, SCIE, Scopus Q2, 2025
 - [2] MP Duong, **MH Le**, TT Nguyen, MQ Duong, AT Doan, "Economic and Technical Aspects of Power Grids with Electric Vehicle Charge Stations, Sustainable Energies, and Compensators", Sustainability 17 (1), 2025
 - [3] Duc-Dat Ngo, Van-Linh Vo, **My-Ha Le**, Hoc-Phan, Manh Hung Nguyen, "Transformer Based Ship Detector: An Improvement on Feature Map and Tiny Training Set", EAI Endorsed Transactions on Industrial Networks and Intelligent Systems (Scopus, Q2), Volume 12, Issue 1, 2025
 - [4] Tran-Nhat-Minh Ta, Van-Ho Tran, Thanh Danh Phan, Cuong Le, Van-Hoang-Anh Phan, and **My-Ha Le**, "Guided Multi-task Lane Line Detection with Road-object Semantic Segmentation", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024
 - [5] Minh-Thien Duong, Thanh-Danh Phan, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Identifying Traffic Congestion through Vehicle Counting and Motion Estimation", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024

- [6] Tuan-Anh Le, Trung-Hieu Pham, Van-Ho Tran, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Research On Geometry-based Algorithm To Avoid Collisions With Pedestrians For Autonomous Vehicles", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024
- [7] M. -Q. Nguyen, V. -H. Tran, M. -T. Vo and **M. -H. Le**, "Pose Estimation and Its Impact on Quadcopter Control: An Experimental Study," 9th International Conference on Applying New Technology in Green Buildings (ATiGB), 2024, pp. 1-6, doi: 10.1109/ATiGB63471.2024.10717852.
- [8] C. -T. Nguyen, M. -T. Duong, T. -D. Phan, V. -B. Nguyen and **M. -H. Le**, "Forewarning Crossing Intention of Pedestrians Using Multimodal Deep Learning Approach," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 25-31, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675153.
- [9] T. -D. Do, L. -A. Tran, T. -D. Nguyen, N. -N. Truong, D. -C. Park and **M. -H. Le**, "POCS-based Image Compression: An Empirical Examination," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 45-50, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675015.
- [10] Trung Thong Hoang; Hung Nguyen; **My-Ha Le**; Minh Lam Ho; Anh Hai Tran; Doan Minh Tri Nguyen, "The Application of Time Series Models Considering Seasonality in Monthly Electricity Production Forecasting," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 200-206, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675225.
- [11] V. D. Vo, Q. A. Huy Pham, Q. T. Le, **M. H. Le** and D. T. Tran, "A Model Predictive Control for Dynamic Obstacle Avoidance of a Mobile Robot Based on ROS," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 299-303, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10674987.
- [12] Ngo, D.-D.; Vo, V.-L.; Nguyen, T.; Nguyen, **M.-H.**; **Le**, M.-H. Image-Based Ship Detection Using Deep Variational Information Bottleneck. Sensors 2023 (WoS, Scopus, Q1), 23, 8093. <https://doi.org/10.3390/s23198093> (**corresponding author**)
- [13] Duc-Dat Ngo, Van-Hoang-Anh Phan, Huynh-The Pham, Tien-Tan Be, Van-Binh Nguyen, **My-Ha Le**, "A Vision-based Container-Code Checking System: Case Study at International Terminal", IWIS2023
- [14] Nghe-Nhan Truong, **My-Ha Le**, Truong-Dong Do, Le-Anh Tran, Thanh-Dat Nguyen, and HoangHon Trinh, "Efficient Infrared and Thermal Imaging Fusion Approach for Real-time Human Detection in Heavy Smoke Scenarios", ICSSE 2023
- [15] Chi-Tam Nguyen, Thanh-Danh Phan, Minh-Thien Duong, Van-Binh Nguyen, Huynh-The Pham and **My-Ha Le**, "Vision-based Fall Detection System: Novel Methodology and Comprehensive Experiments", ICSSE 2023

- [16] Thanh-Danh Phan, Tan-Thien-Nien Nguyen, Minh-Thien Duong, Chi-Tam Nguyen and **My-Ha Le**, "A Fusion between Camera and 2D LiDAR for Automobile in Obstacle Avoidance Scenarios", IWIS, 2022, Korea
- [17] Manh Cuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Skeleton-based Recognition of Pedestrian Crossing Intention using Attention Graph Neural Networks", IWIS, 2022, Korea
- [18] Le-Anh Tran, Henock M. Deberneh, Truong-Dong Do, Thanh-Dat Nguyen, **My-Ha Le**, and Dong-Chul Park, "POCS-based Clustering Algorithm", IWIS, 2022, Korea
- [19] Nghe-Nhan Truong, Truong-Dong Do, Thien-Sang Le Nguyen, Thanh-Hai Nguyen and **My-Ha Le**, "A Vision-based Hand-sign Language Teaching System Using Deep Neural Network: New method and Experiment", IWIS, 2022, Korea
- [20] Ngoc-Hien-Duc Le, Huy-Phuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta, Tan-Dat Trinh, **My-Ha Le**, "Narrow gaps detection and computing trajectory for aggressive autonomous objective-navigating quadcopter", GTSD, 2022
- [21] Hoang-Hai-Nam Nguyen, Duy-Hung Pham, **My-Ha Le**, "Lane keeping and navigation system for self-driving vehicle based on image semantic segmentation and GPS-IMU fusion", GTSD, 2022
- [22] Thanh-Danh Phan, Tan-Thien-Nien Nguyen, Minh-Thien Duong, Chi-Tam Nguyen, Hoang-Anh Le, **My-Ha Le**, "A Steering Strategy for Self-Driving Automobile Systems Based on Lane Line Detection", GTSD, 2022
- [23] Minh-Thien Duong, Thanh-Danh Phan, Van-Binh Nguyen, Truong-Dong Do, **My-Ha Le**, "An Image Enhancement Method for Autonomous Vehicles Driving in Poor Visibility Circumstances", GTSD, 2022
- [24] Thanh-Danh Phan, Hoang-Hai-Nam Nguyen, Ngoc-Hien-Duc Le, Thanh-Sang Nguyen, Minh-Thien Duong and **My-Ha Le**, "Steering Angle Estimation for Self-driving Car Based on Enhanced Semantic Segmentation", ICSSE 2021
- [25] Ngoc-Hien-Duc Le, Thuy-Huynh Duong, Huy-Phuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta and **My-Ha Le**, "Autonomous Landing of a Quadcopter on a Stationary Platform" ICSSE 2021
- [26] Minh-Thien Duong, Truong-Dong Do, Manh Cuong Le, Van-Binh Nguyen and **My-Ha Le**, "An Efficient Data Collecting Method for Enhanced Real-Time Drowsiness Detection Systems", ICSSE 2021
- [27] Hung Hoang, Anh Khoa Tran, Lam Nhat Thai Tran, **My-Ha Le** and Duc-Thien Tran, "A Shortest Smooth-path Motion Planning for a Mobile Robot with Nonholonomic Constraints", ICSSE 2021
- [28] Le-Anh Tran, Truong-Dong Do, Dong-Chul Park and **My-Ha Le**, "Enhancement of Robustness in Object Detection Module for Advanced Driver Assistance Systems", ICSSE 2021
- [29] Duc-Dat Ngo, Manh-Hung Nguyen, Quang-Thai-Dan Nguyen and **My-Ha Le**, "Clustering based Ship Classification using radar signal and Neuron Network", ICSSE 2021
- [30] Van-Binh Nguyen, Minh-Thien Duong, **My-Ha Le**, "Electricity Demand Forecasting for Smart Grid Based on Deep Learning Approach", 2020 5th

- International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
- [31] Manh Cuong Le, **My-Ha Le**, Minh-Thien Duong, “Vision-based People Counting for Attendance Monitoring System”, 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
 - [32] Quang-Minh Ky, Dung-Nhan Huynh, **My-Ha Le**, “Receptionist and Security Robot Using Face Recognition with Standardized Data Collecting Method”, 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
 - [33] Le-Anh Tran and **My-Ha Le**, “Robust U-Net-based Road Lane Markings Detection for Autonomous Driving”, IEEE ICSSE, 2019
 - [34] Manh-Cuong Le and **My-Ha Le**, “Human Detection and Tracking for Autonomous Quadcopter”, IEEE ICSSE, 2019
 - [35] Dang Xuan Ba and **My-Ha Le**, “Gain-learning Sliding Mode Control of Robot Manipulators with Time-delay Estimation”, IEEE ICSSE, 2019
 - [36] Vinh Thanh- Tran, Thanh Hai-Quach, Minh-Khai Nguyen Duc Tri-Do, **My Ha-Le**, and Ngoc Anh-Truong, “A New Novel Offset Functions for Three-Level T-Type Inverter to Reduce Switching Loss”, IEEE ICSSE, 2019
 - [37] Thanh Dat Nguyen, Truong Dong Do, **My Ha Le**, Ngoc Thien Le and Watit Benjapolakul, “Appliance Classification method based on K-Nearest Neighbors for Home Energy Management System”, ICA-SYMP, 2019

2.3. Các nhiệm vụ khoa học và công nghệ (chương trình và đề tài tương đương cấp Bộ trở lên)

a) Tổng số đề tài đã chủ nhiệm: 01 đề tài cấp Bộ. Thụ ký Khoa học 01 đề tài cấp Bộ; Tham gia 01 đề tài cấp Bộ. Tham gia 01 đề tài NAFOSTED. Chủ trì 05 đề tài cấp trường trọng điểm.

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*):

- [1] Đặng Xuân Ba, Trần Đức Thiện, **Lê Mỹ Hà**, Vũ Văn Phong, Nguyễn Minh Tâm, Ngô Văn Thuyền, Nguyễn Đăng Hùng Phú, “Nghiên cứu phát triển hệ thống Robot chính xác sử dụng cơ chế học thông minh và tích hợp hệ thống định vị tăng cường đa chiều”, B2021-SPK-03, thời gian thực hiện từ: 02/2021 đến 12/2022
- [2] Trần Đức Thiện, Ngô Văn Thuyền, Nguyễn Minh Tâm, **Lê Mỹ Hà**, Vũ Văn Phong, Đặng Xuân Ba, Trần Mạnh Sơn, Lê Hoàng Lâm, Lê Công Kỳ Vọng, “Nghiên cứu giải pháp và thực thi giải pháp điều khiển đồng bộ nâng cao cho robot song song với các thông số không chắc chắn”, B2022-SPK-03, 2022-2023
- [3] **Lê Mỹ Hà**, Ngô Văn Thuyền, Hoàng An Quốc, Bùi Văn Hồng, Trương Đình Nhon, Trần Thanh Thường, “Research and develop STEM education robots and study program for high school students”, Bộ giáo dục và đào tạo, 2020
- [4] **My-Ha Le**, Van-Thuyen Ngo, “Data fusion for collision avoidance system on vehicle” Ho Chi Minh City University of Technology and Education, 2017-2018.
- [5] Hoàng Văn Dũng, Trần Thanh Trúc, **Lê Mỹ Hà**, Võ Hoàng Thành, Kang-Hyun Jo, Ngô Văn Thuyền, Nguyễn Ngọc Thành, “Development of an intelligent system for ambient understanding applied to autonomous navigation in outdoor environment”, NAFOSTED, 2016-2019

- [6] Hoàng Văn Dũng, Lê Thị Hoài Thu, Phạm Xuân Hậu, **Lê Mỹ Hà**, Trần Thanh Trúc, Trần Ngọc, Đậu Thanh Hoài, Võ Hoàng Thành, Phan Xuân Toàn, "Proposal a computer vision-based surveillance system applied to secured to office building in Quang Binh province", Quang Binh People's Committee, Vietnam, 2015-2017
- [7] **My-Ha Le**, Van-Thuyen Ngo, "Objects segmentation and 3d volume reconstruction for injury assessment in medical application" Ho Chi Minh City University of Technology and Education, 2016-2017.
- [8] **My-Ha Le**, Tung-Giang Tran and Van-Thuyen Ngo, "Objects detection and tracking for driver assistance systems in urban environment", 2015-2016
- [9] **My-Ha Le**, Van-Thuyen Ngo, "Outdoor mobile robot localization using Omni-directional camera and GPS system", Ho Chi Minh City University of Technology and Education, 2014-2015.
- [10] Dinh-Nhon Truong, Van-Thuyen Ngo, Thi-Mi Sa Nguyen, **My-Ha Le**, "Nghiên cứu ứng dụng thiết bị bù ngang SVC để nâng cao ổn định điện áp trong hệ thống điện có máy phát điện gió", 2014-2015
- [11] Van-Thuyen Ngo, **My-Ha Le**, "Path planning for indoor mobile robot using PSO algorithm", Ho Chi Minh City University of Technology and Education, 2013-2014
- [12] My-Ha Le, Van-Thuyen Ngo "3D scene reconstruction and localization for outdoor mobile robot", Ho Chi Minh City University of Technology and Education, 2013-2014

2.4. Công trình khoa học khác (nếu có)

a) Tổng số công trình khoa học khác:

Không

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*):

Không

2.5. Hướng dẫn nghiên cứu sinh (NCS) đã có quyết định cấp bằng tiến sĩ

a) Tổng số: 05 NCS đang 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*):

05 NCS chưa tốt nghiệp

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] **Le, M.H.**, Pham, T.D., Nguyen, T.T., "Optimal economic analysis of electric vehicle charging stations, renewable energy technologies, and capacitor banks in distribution networks", IET Generation, Transmission & Distribution 19 (1), e70010, SCIE, Scopus Q2, 2025
- [2] MP Duong, **MH Le**, TT Nguyen, MQ Duong, AT Doan, "Economic and Technical Aspects of Power Grids with Electric Vehicle Charge Stations, Sustainable Energies, and Compensators", Sustainability 17 (1), 2025

- [3] Duc-Dat Ngo, Van-Linh Vo, **My-Ha Le**, Hoc-Phan, Manh Hung Nguyen, "Transformer Based Ship Detector: An Improvement on Feature Map and Tiny Training Set", EAI Endorsed Transactions on Industrial Networks and Intelligent Systems (Scopus, Q2), Volume 12, Issue 1, 2025
- [4] Tran-Nhat-Minh Ta, Van-Ho Tran, Thanh Danh Phan, Cuong Le, Van-Hoang-Anh Phan, and **My-Ha Le**, "Guided Multi-task Lane Line Detection with Road-object Semantic Segmentation", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024
- [5] Minh-Thien Duong, Thanh-Danh Phan, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Identifying Traffic Congestion through Vehicle Counting and Motion Estimation", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024
- [6] Tuan-Anh Le, Trung-Hieu Pham, Van-Ho Tran, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Research On Geometry-based Algorithm To Avoid Collisions With Pedestrians For Autonomous Vehicles", Lecture Notes in Networks and Systems, Computational Intelligence Methods for Green Technology and Sustainable Development: Proceedings of the International Conference GTSD2024, Volume 1, 2024
- [7] M. -Q. Nguyen, V. -H. Tran, M. -T. Vo and **M. -H. Le**, "Pose Estimation and Its Impact on Quadcopter Control: An Experimental Study," 9th International Conference on Applying New Technology in Green Buildings (ATiGB), 2024, pp. 1-6, doi: 10.1109/ATiGB63471.2024.10717852.
- [8] C. -T. Nguyen, M. -T. Duong, T. -D. Phan, V. -B. Nguyen and **M. -H. Le**, "Forewarning Crossing Intention of Pedestrians Using Multimodal Deep Learning Approach," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 25-31, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675153.
- [9] T. -D. Do, L. -A. Tran, T. -D. Nguyen, N. -N. Truong, D. -C. Park and **M. -H. Le**, "POCS-based Image Compression: An Empirical Examination," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 45-50, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675015.
- [10] Trung Thong Hoang; Hung Nguyen; **My-Ha Le**; Minh Lam Ho; Anh Hai Tran; Doan Minh Tri Nguyen, "The Application of Time Series Models Considering Seasonality in Monthly Electricity Production Forecasting," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 200-206, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10675225.
- [11] V. D. Vo, Q. A. Huy Pham, Q. T. Le, **M. H. Le** and D. T. Tran, "A Model Predictive Control for Dynamic Obstacle Avoidance of a Mobile Robot Based on ROS," 7th International Conference on Green Technology and Sustainable Development, 2024, pp. 299-303, doi: 10.1109/GTSD62346.2024.10674987.
- [12] Ngo, D.-D.; Vo, V.-L.; Nguyen, T.; Nguyen, M.-H.; **Le, M.-H.** Image-Based Ship Detection Using Deep Variational Information Bottleneck. Sensors 2023 (WoS, Scopus, Q1), 23, 8093.
- [13] Duc-Dat Ngo, Van-Hoang-Anh Phan, Huynh-The Pham, Tien-Tan Be, Van-Binh Nguyen, **My-Ha Le**, "A Vision-based Container-Code Checking System: Case Study at International Terminal", IWIS2023

- [14] Nghe-Nhan Truong, **My-Ha Le**, Truong-Dong Do, Le-Anh Tran, Thanh-Dat Nguyen, and HoangHon Trinh, "Efficient Infrared and Thermal Imaging Fusion Approach for Real-time Human Detection in Heavy Smoke Scenarios", ICSSE 2023
- [15] Chi-Tam Nguyen, Thanh-Danh Phan, Minh-Thien Duong, Van-Binh Nguyen, Huynh-The Pham and **My-Ha Le**, "Vision-based Fall Detection System: Novel Methodology and Comprehensive Experiments", ICSSE 2023
- [16] Nguyen, M. T., **Le, M. H.**, Vo, A. K., Tran, V. D., Vu, V. P., Ngo, V. T., & Nguyen, V. D. H. "Stabilization Position of Quadcopter Using Vision-Based Corner Detector from Top-Down Footage of Camera", Journal of Technical Education Science, (71A), pp. 18–27. 2022
- [17] Irma Kunnari, Jari Jussila, Anh Le Hoang, Nam Nguyen Linh, Quoc Hoang An, **Ha Le My**, Vinh Ha Xuan, Hoang Tuan Nguyen, Nam Ho Hoai, Thang Nguyen Tan, "Utilizing Design Factory Principles towards Education 4.0-Developing Innovation Spaces in Vietnam" JTE Special issue: Rethinking Vocational Learning in the Context of Education 4.0 – Case: Vietnamese -European EMVITET-project, No. 70A, 2022
- [18] Thanh-Danh Phan, Tan-Thien-Nien Nguyen, Minh-Thien Duong, Chi-Tam Nguyen and **My-Ha Le**, "A Fusion between Camera and 2D LiDAR for Automobile in Obstacle Avoidance Scenarios", IWIS, 2022, Korea
- [19] Manh Cuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta, Van-Binh Nguyen, and **My-Ha Le**, "Skeleton-based Recognition of Pedestrian Crossing Intention using Attention Graph Neural Networks", IWIS, 2022, Korea
- [20] Le-Anh Tran, Henock M. Deberneh, Truong-Dong Do, Thanh-Dat Nguyen, **My-Ha Le**, and Dong-Chul Park, "POCS-based Clustering Algorithm", IWIS, 2022, Korea
- [21] Nghe-Nhan Truong, Truong-Dong Do, Thien-Sang Le Nguyen, Thanh-Hai Nguyen and **My-Ha Le**, "A Vision-based Hand-sign Language Teaching System Using Deep Neural Network: New method and Experiment", IWIS, 2022, Korea
- [22] Ngoc-Hien-Duc Le, Huy-Phuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta, Tan-Dat Trinh, **My-Ha Le**, "Narrow gaps detection and computing trajectory for aggressive autonomous objective-navigating quadcopter", GTSD, 2022
- [23] Hoang-Hai-Nam Nguyen, Duy-Hung Pham, **My-Ha Le**, "Lane keeping and navigation system for self-driving vehicle based on image semantic segmentation and GPS-IMU fusion", GTSD, 2022
- [24] Thanh-Danh Phan, Tan-Thien-Nien Nguyen, Minh-Thien Duong, Chi-Tam Nguyen, Hoang-Anh Le, **My-Ha Le**, "A Steering Strategy for Self-Driving Automobile Systems Based on Lane Line Detection", GTSD, 2022
- [25] Minh-Thien Duong, Thanh-Danh Phan, Van-Binh Nguyen, Truong-Dong Do, **My-Ha Le**, "An Image Enhancement Method for Autonomous Vehicles Driving in Poor Visibility Circumstances", GTSD, 2022
- [26] Thanh-Danh Phan, Hoang-Hai-Nam Nguyen, Ngoc-Hien-Duc Le, Thanh-Sang Nguyen, Minh-Thien Duong and **My-Ha Le**, "Steering Angle Estimation for Self-driving Car Based on Enhanced Semantic Segmentation", ICSSE 2021
- [27] Ngoc-Hien-Duc Le, Thuy-Huynh Duong, Huy-Phuong Le, Tran-Nhat-Minh Ta and **My-Ha Le**, "Autonomous Landing of a Quadcopter on a Stationary Platform" ICSSE 2021
- [28] Minh-Thien Duong, Truong-Dong Do, Manh Cuong Le, Van-Binh Nguyen and **My-Ha Le**, "An Efficient Data Collecting Method for Enhanced Real-Time Drowsiness Detection Systems", ICSSE 2021

- [29] Hung Hoang, Anh Khoa Tran, Lam Nhat Thai Tran, **My-Ha Le** and Duc-Thien Tran, “A Shortest Smooth-path Motion Planning for a Mobile Robot with Nonholonomic Constraints”, ICSSE 2021
- [30] Le-Anh Tran, Truong-Dong Do, Dong-Chul Park and **My-Ha Le**, “Enhancement of Robustness in Object Detection Module for Advanced Driver Assistance Systems”, ICSSE 2021
- [31] Duc-Dat Ngo, Manh-Hung Nguyen, Quang-Thai-Dan Nguyen and **My-Ha Le**, “Clustering based Ship Classification using radar signal and Neuron Network”, ICSSE 2021
- [32] Van-Binh Nguyen, Minh-Thien Duong, **My-Ha Le**, “Electricity Demand Forecasting for Smart Grid Based on Deep Learning Approach”, 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
- [33] Manh Cuong Le, **My-Ha Le**, Minh-Thien Duong, “Vision-based People Counting for Attendance Monitoring System”, 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
- [34] Quang-Minh Ky, Dung-Nhan Huynh, **My-Ha Le**, “Receptionist and Security Robot Using Face Recognition with Standardized Data Collecting Method”, 2020 5th International Conference on Green Technology and Sustainable Development (GTSD)
- [35] **Lê Mỹ Hà**, Ngô Văn Thuyền, Hoàng An Quốc, Vũ Thị Thanh Thảo, “*Phát triển các robot cho giáo dục stem và đề xuất phương án triển khai trong các trường trung học phổ thông*”, *Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật*, Số 57, trang 7-16, 2020
- [36] Ngô Văn Thuyền, **Lê Mỹ Hà**, Lê Thị Hồng Nhung, Vũ Thị Thanh Thảo, “*Ứng dụng mô hình robot vào giáo dục stem trong các trường trung học phổ thông*” *Tạp Chí Khoa Học Giáo Dục Kỹ Thuật*, Số 57, trang 47-56, 2020
- [37] **My-Ha Le**, “Recognizing objects appeared in dangerous region in front of vehicles mounted computer vision system”, Journal of Technical Education Science, 2019
- [38] Le-Anh Tran and **My-Ha Le**, “Robust U-Net-based Road Lane Markings Detection for Autonomous Driving”, IEEE ICSSE, 2019
- [39] Manh-Cuong Le and **My-Ha Le**, “Human Detection and Tracking for Autonomous Quadcopter”, IEEE ICSSE, 2019
- [40] Dang Xuan Ba and **My-Ha Le**, “Gain-learning Sliding Mode Control of Robot Manipulators with Time-delay Estimation”, IEEE ICSSE, 2019
- [41] Vinh Thanh- Tran, Thanh Hai-Quach, Minh-Khai Nguyen Duc Tri-Do, **My Ha-Le**, and Ngoc Anh-Truong, “A New Novel Offset Functions for Three-Level T-Type Inverter to Reduce Switching Loss”, IEEE ICSSE, 2019
- [42] **Le My Ha**, Nguyen Van Binh, “Segmentation and 3D reconstruction from optical coherence tomography images”, Journal of Technical Education Science, 2019
- [43] Thanh Dat Nguyen, Truong Dong Do, **My Ha Le**, Ngoc Thien Le and Watit Benjapolakul, “Appliance Classification method based on K-Nearest Neighbors for Home Energy Management System”, ICA-SYMP, 2019
- [44] Le-Anh Tran, Ngoc-Phu Le, Truong-Dong Do and **My-Ha Le**, “A Vision-based Method for Autonomous Landing on a Target with a Quadcopter”, GTSD, 2018
- [45] Truong-Dong Do, Minh-Thien Duong, Quoc-Vu Dang and **My-Ha Le**, “Real-Time Self-Driving Car Navigation Using Deep Neural Network”, GTSD, 2018
- [46] Thanh Dat Nguyen, Viet Khang Tran, Tan Duy Nguyen, Ngoc Thien Le and **My Ha Le**, “IoT-Based Smart Plug-In Device for Home Energy Management System”, GTSD, 2018
- [47] Minh-Thien Duong, Truong-Dong Do and **My-Ha Le**, “Navigating Self-Driving Vehicles Using Convolutional Neural Network”, GTSD, 2018
- [48] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le**, Truc Thanh Tran, Van-Huy Pham, “Improving Traffic Signs Recognition Based Region Proposal and Deep Neural Networks”, Asian Conference on Intelligent Information and Database Systems, 2018

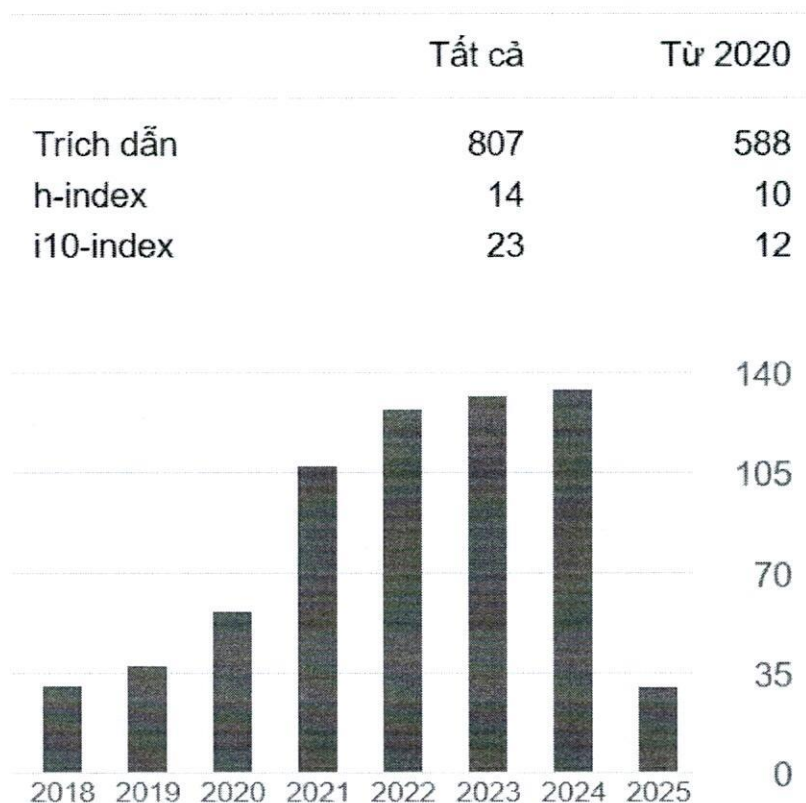
- [49] Thi-Thanh-Hai Tran and **My-Ha Le**, "Measurement of Oil Film Thickness of a Connecting-rod Big End Bearing by using Image Processing Technique", IEEE ICSSE, 2017
- [50] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le**, and Kang-Hyun Jo, "Motion estimation based on two corresponding points and angular deviation optimization", IEEE Transactions on Industrial Electronics, (SCI), IF: 7.168, Volume: 64, Issue: 11, PP. 8598 – 8606, Nov. 2017
- [51] Van-Huy Pham, **My-Ha Le**, and Van-Dung Hoang, "Boosting Discriminative Models for Activity Detection using Local feature descriptors", ACIIIDS, pp.609-618, Japan, 2017
- [52] Le Quoc Nhat, **Le My Ha**, "Visual inspection system for automatic connector producing machines", Journal of Technical Education Science, No.41, pp. 22-31, 2017, ISBN:1859-1272
- [53] Ahn, Yujin; **Le, My-Ha**; Kim, Hyeongeun; Kim, Pilun; Jung, Woonggyu, "High-resolution optical scanner for 3D bio-printing", International Conference on Biofabrication, North Carolina, 2016
- [54] **My-Ha Le**, Van-Dung Hoang and Van-Thuyen Ngo, "Electrical Colored Wires Inspection Algorithm for Automatic Connector Producing Machines ", IEEE ICSSE, July, 2016
- [55] **My-Ha Le**, Hoang-Hon Trinh, Van-Dung Hoang and Kang-Hyun Jo, "Automated Architectural Reconstruction Using Reference Planes under Convex Optimization", IJCAS, (SCIE), IF: 1.687, Vol. 14, No. 3, pp. 1-13, 2016
- [56] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le**, Kang-Hyun Jo, "Local Descriptors based Random Forests for Human Detection", Science and Technology Development, Vol. 18, No. K6-2016, pp. 199-207, 2015
- [57] Bach Tuan Dong, Nguyen Minh Khanh Ngoc, Nguyen Ba Tuyen, **Le My Ha**, "Implement Hardware the Quantization of the JPEG2000 Encoder on FPGA", Journal of Technical Education Science, No.34, pp. 42-47, 2015, ISBN:1859-1272
- [58] **My-Ha Le**, Andrey Vavilin and Kang-Hyun Jo, "3D Scene Reconstruction Enhancement Method based on Automatic Context Analysis and Convex Optimization", Neurocomputing, (SCIE), IF: 3.317, Volume 137, Pages 71-78, ISSN 0925-2312, 2014.
- [59] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le**, Kang-Hyun Jo, "Hybrid Cascade Boosting Machine using Variant Scale Blocks based HOG Features for Pedestrian Detection", Neurocomputing, (SCIE), IF: 3.317, Volume 135, Pages 357-366, ISSN 0925-2312, 2014
- [60] Bach Tuan Dong, Ngo Thanh Dong, Nguyen Tuan Phuoc and **Le My Ha**, "Decreasing Capacity of Jpeg2000 Standard Image on FPGA Board", Journal of Technical Education Science, No.29, pp. 49-54, 2014, ISBN:1859-1272 .
- [61] Le Cong Duc, Nguyen Van Manh and **Le My Ha**, "Recovering Mobile Robot Position in Outdoor Environment by Using Convex Optimization", GTSD, 2014.
- [62] Van-Dung Hoang, Danilo Caceres, **My-Ha Le**, and Kang-Hyun Jo, "Error Reduction for Large Rotational Motion Estimation of Autonomous Vehicle", Mechatronics conference, Tokyo, Japan 2014
- [63] **My-Ha Le**, Van-Dung Hoang, Andrey Vavilin and Kang-Hyun Jo, "One-Point-plus for 5-DoF Localization of Vehicle-Mounted Omnidirectional Camera in Long-Range Motion ", IJCAS, (SCIE), IF: 1.687, Vol.11, No.5, pp.1018-1027, 2013
- [64] Van-Dung Hoang, Danilo Caceres Hernandez, **My-Ha Le**, Kang-Hyun Jo, "3D Motion Estimation Based on Pitch and Azimuth from Respective Camera and Laser Rangefinder Sensing", IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), pp.735-740, Japan, 2013

- [65] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le**, Danilo Caceres, and Kang-Hyun Jo, "Localization Estimation based on Extended Kalman Filter using Multiple Sensors", The 39th Annual Conference of the IEEE Industrial Electronics Society (IECON), pp. 5498 – 5503, Austria, 2013
- [66] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Planar Motion Estimation Using Omnidirectional Camera and Laser Rangfinder", Human System Interaction (HSI), pp. 632 – 636, 2013
- [67] **My-Ha Le**, Van-Dung Hoang, Andrey Vavilin and Kang-Hyun Jo, "Vehicle Localization Using Omnidirectional Camera with GPS Supporting in Wide Urban Area", ACCV, LNCS, Vol. 7728, pp 230-241, 2012
- [68] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Robust Human Detection using Multiple Scale Cell based Histogram of Oriented Gradients and AdaBoost Learning", Lecture Notes in Computer Science, Volume 7653, pp. 61-71, 2012
- [69] **My-Ha Le**, Andrey Vavilin and Kang-Hyun Jo, "Enhancing 3D Scene Models Based on Automatic Context Analysis and Optimization Algorithm", Communications in Computer and Information Science, Vol. 304, pp. 435–440, 2012
- [70] Andrey Vavilin, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Camera Motion Estimation and Moving Object Detection based on Local Feature Tracking", Lecture Notes in Artificial Intelligence, Vol. 7345, pp. 544–552, 2012
- [71] **My-Ha Le**, Andrey Vavilin, Sung-Min Yang and Kang-Hyun Jo, "Enhancing Point Clouds Accuracy of Small Baseline Images Based on Convex Optimization", Lecture Notes in Artificial Intelligence, Vol. 7345, pp. 216–225, 2012
- [72] Van-Dung Hoang, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Enhancing Object Detection System Based on Cascade Boosting and Parallelogram Haar-Like Features", ICHS, 2012
- [73] **My-Ha Le**, Andrey Vavilin and Kang-Hyun Jo, "Removing Outliers of Large Scale Scene Models Based on Automatic Context Analysis and Convex Optimization", IECON, pp. 4236 – 4241, 2012
- [74] **My-Ha Le**, Sung-Min Yang and Kang-Hyun Jo, "3D Reconstruction from Multi-view Images Based on Minimizing L_∞ -norm Back-projection Error", Korea-Japan Workshop on Frontiers of Computer Vision, Kawasaki, Japan, 2012
- [75] **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Robust Motion Estimation from Multiple Views Base on Scale Ratio Adjustment of Triplet Frames", International Workshop on Advanced Image Technology Ho Chi Minh City, Vietnam, 9-10 January, 2012.
- [76] **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Building Detection and 3D Reconstruction from Two-View of Monocular Camera", Lecture Notes in Computer Science, Vol. 6922, pp. 428-437, Poland, 2011
- [77] **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Building Face Reconstruction from Sparse View of Monocular Camera", Lecture Notes in Computer Science, Vol. 6839, pp. 565-572, 2011
- [78] Kaushik Deb, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "Automatic Vehicle Identification by Plate Recognition for Intelligent Transportation System Applications", Lecture Notes in Computer Science, Vol. 6704, pp. 163-172, 2011
- [79] Wei-Wei Ma, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "3D Reconstruction and Measurement of Indoor Object Using Stereo Camera", International Forum on Strategic Technology, Vol. 2, pp. 738 - 742, 2011
- [80] **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "A Comparison of SIFT and Harris Conner Features for Correspondence Points Matching", Korea-Japan Workshop on Frontiers of Computer Vision, pp. 1-4, 2011

- [81] **My-Ha Le**, Andrey Vavilin, Danilo Caceres Hernandez and Kang-Hyun Jo, "Curve Road Detection by Combining Texture and Spline Models", International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, Busan, Korea, 2010
- [82] Andrey Vavilin, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo "Optimal Feature Subset Selection for Urban Scenes Understanding", International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence, Busan, Korea, 2010
- [83] **My-Ha Le**, Kaushik Deb and Kang-Hyun Jo, "Recognizing Outdoor Scene Objects Using Texture Features and Probabilistic Appearance Model", International Conference on Control, Automation and Systems, pp. 1440 - 1444, 2010
- [84] Hoang-Hon Trinh, **My-Ha Le** and Kang-Hyun Jo, "2D Correspondent Verification using Cross Ratio Invariance and Referent Points for Building Surface Identification", International Forum on Strategic Technology (5th), Ulsan, Korea, 2010
- [85] **My-Ha Le**, Hoang Hon Trinh and Kang-Hyun Jo, "Outdoor Scene Objects Detection Using Context Information", The International Conference on Ubiquitous Robotics and Ambient Intelligence (6th), pp. 290-293, Kwangju, Korea, October, 2009
- [86] **My-Ha Le**, Hoang Hon Trinh and Kang-Hyun Jo, "Detecting four main objects: building, trees, sky and ground surface for outdoor Mobile Robot", The International Forum on Strategic Technologies (4th), Vietnam, pp. 179-183, October, 2009.

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):



H- index: 14, trích dẫn: 807, truy cập ngày 13/05/2025

Hồ sơ Google scholar:

<https://scholar.google.com/citations?user=TgsACM0AAAAJ&hl=vi>

3.4. Ngoại ngữ

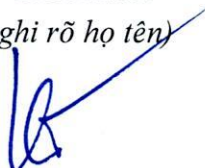
- Ngoại ngữ thành thạo phục vụ công tác chuyên môn: Tiếng Anh
- Mức độ giao tiếp bằng tiếng Anh: Thành thạo

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

TPHCM, ngày 12 tháng 05 năm 2025

NGƯỜI KHAI

(Ký và ghi rõ họ tên)



PGS.TS. Lê Mỹ Hà