

MỤC LỤC
CONTENTS

Tran Dinh Huy, Nguyen Thanh Phuong, Ho Dac Loc, Ngo Cao Cuong – A	105
simple walking control method for biped robot with stable gait. Một phương pháp đơn giản để điều khiển robot 2 chân với dáng đi ổn định.	
Nguyen Thi Thanh Van, Phung Manh Duong, Tran Thuan Hoang, Tran Quang Vinh – Mobile robot localization using fuzzy neural network based extended kalman filter.	116
Định vị cho robot sử dụng bộ lọc Kalman mở rộng cải tiến với logic mờ và mạng neuron.	
Nguyen Van Chi, Nguyen Doan Phuoc – Adaptive tracking control of euler-lagrange nonlinear systems in the presence of uncertainty and input noise with guaranteed tracking errors.	127
Điều khiển bám quỹ đạo thích nghi với sai lệch nhỏ tùy ý cho hệ phi tuyến Euler-Lagrange đồng thời có tham số bất định và nhiễu đầu vào.	
V.P. Parkhomenko, Tran Van Lang – Improved computing performance and load balancing of atmospheric general circulation model.	138
Nâng cao hiệu năng tính toán cho mô hình hoàn lưu tổng quát của khí quyển.	
Bùi Vũ Anh, Phan Trung Huy – Apply a new product of durations in security.	149
Ứng dụng một tích khoảng mới trong bảo mật.	
Luc Tri Tuyen, Nguyen Huu Mui, Vu Dinh Hoa – Convergence analysis of the new hybrid genetic algorithm for job shop scheduling problem.	159
Phân tích tính hội tụ của thuật toán di truyền lai mới cho bài toán lập lịch job shop.	
Cáp Phạm Đình Thăng, Dương Chí Nhân, Ngô Đức Thành – Xác định vị trí mắt người trong video bằng cách kết hợp dò tìm và theo vết.	170
Eye localization in video by combining eye detector and eye tracker.	
Đỗ Hoàng Sơn, Nguyễn Tấn Tiến – Nghiên cứu phát hiện vết nứt trên vỏ trứng cút dùng xử lý ảnh và mạng neuron.	181
Study on detection of crack on the quail egg shell using image processing and neural networks.	