

**СПИСОК ОСНОВНЫХ НАУЧНЫХ ТРУДОВ** докторанта Ешмухаметова Азамата Нурлановича  
специальности «6D071600 – Приборостроение»

№ п/п	Наименование	Характер издания	Выходные данные	Объем в п.л.	Соавторы
1	2	3	4	5	6
<b>Статьи в международных рецензируемых научных журналах</b>					
1	A Novel Discrete Wire-Driven Continuum Robot Arm with Passive Sliding Disc: Design, Kinematics and Passive Tension Control	Электронный	MDPI, Robotics, Cite factor 2.4 <i>Robotics</i> <b>2019</b> , 8(3), 51; <a href="https://doi.org/10.3390/robotics8030051">https://doi.org/10.3390/robotics8030051</a> Scopus – процентиль 64% Web of science	16	Koichi Koganezawa and Yoshio Yamamoto
2	Bio-inspired a novel continuum robot arm with variable backbone design: Modelling and Validation”.	Электронный	JATIT journal, volume 97, issue 19, pages 12, 2019 SCOPUS - процентиль 37%	12	Zholdas Buribayev, Yedilkhan Amigaliyev, Beibut Amirgaliyev, Konstantin Latuta
3	Designing of CNC Based Agricultural Robot with A Novel Tomato Harvesting Continuum Manipulator Tool	Электронный	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research Vol. 9, No. 6, June 2020 doi: 10.18178/ijmerr.9.6.876-881 SCOPUS- процентиль 29%	8	Koichi Koganezawa, Yoshio Yamamoto, Laila Al-Khaleel, Zholdas Buribayev, Yedilkhan Amirgaliyev
4	Study on Multi-section Continuum Robot Wire-tension Feedback Control and Load	Электронный	<i>Industrial Robot</i> , Vol. 47 No. 6, pp. 837-845. <a href="https://doi.org/10.1108/IR-03-2020-0054">https://doi.org/10.1108/IR-03-2020-0054</a> SCOPUS- процентиль 63% Web of Science impact factor-1.43	9	Koichi Koganezawa, Zholdas Buribayev, Yedilkhan Amirgaliyev and Yoshio Yamamoto

« \_\_\_\_\_ » \_\_\_\_\_ 2020 г.

Докторант

А.Н. Ешмухаметов

Заверяю:

Главный Ученый Секретарь

Д.К. Наурызбаева

	Manipulability				
5	Control of Two-Section 3D Printed Tele-operated Wire-Driven Continuum Robot Arm,	Электронный	SCIREA Journal of Electrical Engineering <a href="https://www.scirea.org/journal/DEE">https://www.scirea.org/journal/DEE</a> March 9, 2020 Volume 5, Issue 1, February 2020	19	Koichi Koganezawa, Askar Seidakhmet and Yoshio Yamamoto
<b>Статьи в изданиях , рекомендуемых Комитетом по контролю в сфере образования и МОН РК</b>					
6	Обнаружение и расчет координат объекта с использованием стерео зрения для автоматической уборки урожая	Печатное	VESTNIK KazNRTU, №5 (141), 2020, Алматы, ISSN 1680-9211	10	Ж Бурибаев, Т. Меретбаев, Е. Амиргалиев
<b>Международные научно-практические конференции, Всемирные Конгрессы, Глобальные Форумы</b>					
7	Modeling and Validation of New Continuum Robot Backbone Design With Variable Stiffness Inspired from Elephant Trunk	Электронный	<u>IOP Conference Series: Materials Science and Engineering, Volume 417, 5th International Conference on Mechanics and Mechatronics Research (ICMMR 2018)19–21 July 2018, Tokyo, Japan</u>	5	Zholdas Buribayev, Yedilkhan Amirgaliyev Rahul R Ramakrishnan
8	Design and kinematics of cable driven continuum robot arm with universal joint backbone	Электронный	IEEE ROBIO 2018 conference proceeding, Kuala – Lumpur, Malaysia. 2018. <b>DOI: <a href="https://doi.org/10.1109/ROBIO.2018.8665186">10.1109/ROBIO.2018.8665186</a></b> <b>(Scopus)</b>	6	Yoshio Yamamoto, Koichi Koganezawa
9	Designing of Novel Wire-Driven Continuum Robot Arm with Passive Sliding Disc Mechanism: Forward and Inverse Kinematics	Электронный	ICCAS 2019 conference, IEEE Digital Xplora proceedings, Jeju, Korea, October, 2019, <b>(SCOPUS)</b> DOI: 10.23919/ICCAS47443.2019.8971558	6	Koichi Koganezawa and Yoshio Yamamoto
10	A novel passive pretension mechanism for wire-driven	Электронный	IEEE International Symposium on System Integration (SII 2020), IEEE Xplora, Hawaii,	6	Koichi Koganezawa, Askar Seidakhmet and Yoshio Yamamoto

« \_\_\_\_\_ » \_\_\_\_\_ 2020 г.

Докторант

А.Н. Ешмухаметов

Заверяю:

Главный Ученый Секретарь

Д.К. Наурызбаева

	discrete continuum manipulators		January, 2020. Doi 10.1109/SII46433.2020.9025998 <b>(SCOPUS)</b>		
11	Wire-Tension Feedback Control for Continuum Manipulator to Improve Load Manipulability Feature	Электронный	2020 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM), Boston, USA Doi: <a href="https://doi.org/10.1109/AIM43001.2020.9158991">10.1109/AIM43001.2020.9158991</a>	6	Koichi Koganezawa, Askar Seidakhmet and Yoshio Yamamoto

«\_\_\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2020 г.

Докторант

А.Н. Ешмухаметов

Заверяю:

Главный Ученый Секретарь

Д.К. Наурызбаева