

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РЕСПУБЛИКИ КАЗАХСТАН  
АЛМАТИНСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ЭНЕРГЕТИКИ И СВЯЗИ ИМЕНИ ГУМАРБЕКА ДАУКЕЕВА

СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ  
Докторанта специальности 8D07104 – «Приборостроение»  
Аязбай Абу-Алим Ерикулы

№ п/п	Наименование	Характер издания	Выходные данные	Кол ичес тво стр.	Соавторы
1	2	3	4	5	6
<b>Публикации в международных рецензируемых научных журналах, входящие в БД Scopus/Web of Science</b>					
1	Trajectory Planning, Kinematics, and Experimental Validation of a 3D-Printed Delta Robot Manipulator	Электронный	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, Vol. 13, No. 1. (2024) Процентиль 36. <a href="https://doi.org/10.18178/ijmerr.13.1.113-125">https://doi.org/10.18178/ijmerr.13.1.113-125</a>	13	Ауазбай А., Валбаев Г., Оразалиева С., Gromaszek K., Zhaunт A.
<b>Статьи в изданиях, рекомендованных Комитетом по обеспечению качества в сфере науки и высшего образования МНВО РК</b>					
2	Design of an automated control system of a delta manipulator with microcontroller based machine vision	Электронный	KazATC Bulletin. – 2022. – Vol. 123. – No. 4. <a href="https://doi.org/10.52167/1609-1817-2022-123-4-200-208">https://doi.org/10.52167/1609-1817-2022-123-4-200-208</a>	9	Ауазбай А., Валбаев Г.
3	Manipulator control systems review	Электронный	KazATC Bulletin. – 2023. – Vol. 124. – No. 1. <a href="https://doi.org/10.52167/1609-1817-2023-124-1-245-253">https://doi.org/10.52167/1609-1817-2023-124-1-245-253</a>	9	Ауазбай А., Валбаев Г., Оразалиева С.
4	Обучение модели уоло для распознавания леденцов Halls с помощью Майкшино	Электронный	Вестник КазАТК. – 2024. – Т. 130. – № 1. <a href="https://doi.org/10.52167/1609-1817-2024-130-1-353-362">https://doi.org/10.52167/1609-1817-2024-130-1-353-362</a>	10	Аязбай А.Е., Сергазин Г.К., Оразалиева С.К., Байкенов Б.С.

«05» *декабря* 2024 г.

Автор работ

Список верен, зав. кафедрой СИ

Главный учёный секретарь



А.Е. Аязбай

С. К. Оразалиева

А. С. Бегимбетова