

МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РЕСПУБЛИКИ КАЗАХСТАН
КАЗАХСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ.К.И.САТПАЕВА

СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ

Докторанта по образовательной программе «6D070200 – Автоматизация и управление»
Ербосыновой Анаргуль Сериказиновны

№ п/п	Наименование	Характер издания	Выходные данные	Кол стр.	Соавторы
1	2	3	4	5	6
1	Публикации в международных рецензируемых научных журналах, входящие в БД Scopus/Web of Science Method for analytical description and modeling of the working space of a manipulation robot	Печатный	Eastern-European Journal of Enterprise Technologies, 6(7 (114) 2021, ISSN 1729-3774, 6(7 (114), 12–20. https://doi.org/10.15587/1729-4061.2021.246533 Scopus Mechanical Engineering – 43% процентиль,	9	Beisembayev A., Pavlenko P., Baibatshayev M.
2	Planning trajectories of a manipulation robot with a spherical coordinate system for removing oxide film in the production of commercial lead, zinc	Печатный	Eastern-European Journal of Enterprise Technologies, Vol. 4 No. 2 (124) (2023): Information technology. Industry control systems. ISSN 1729-3774. https://doi.org/10.15587/1729-4061.2023.286463 , Scopus Control and Systems Engineering – 36% процентиль	10	Beisembayev A., Pavlenko P., Baibatshayev M.
3	Development of programmed trajectories based on the mobility degrees of manipulation robot with a spherical coordinate system for removing oxide film in the production of commercial magnesium.	Печатный	Eastern-European Journal of Enterprise Technologies, Vol. 1 No. 1 (127) (2024): Engineering technological systems. https://doi.org/10.15587/1729-4061.2024.298912 , (2023) Scopus Control and Systems Engineering – 36% процентиль	22	Beisembayev A., Pavlenko P., Baibatshayev M.

«18» 12 2024 г.

Автор работ

Заместитель директора

Департамента стратегического развития

Главный ученый секретарь

А.С. Ербосынова

Г.А. Буршукова

К.В. Турмагамбетова



МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РЕСПУБЛИКИ КАЗАХСТАН
КАЗАХСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ.К.И.САТПАЕВА

Статьи в изданиях, рекомендованных Комитетом по обеспечению качества в сфере науки и высшего образования МНВО РК			
4	Разработка программных траекторий манипуляционного робота для снятия оксидной пленки при производстве товарного свинца, цинка	Электронный	Вестник КазАТК № 4 (127), 2023., С 381-390. УДК 621.865.8 https://doi.org/10.52167/1609-1817-2023-127-4-381-390
5	Разработка программных траекторий манипуляционного робота для снятия оксидной пленки при производстве товарного магния	Электронный	Вестник КазАТК № 4 (127), 2023, С 160-169 https://doi.org/10.52167/1609-1817-2023-127-4-160-169 . УДК 621.865.8
Международные научно-практические конференции			
6	Метод определения пространственных положений манипуляционного робота	Электронный	XII Международная научно-практическая конференция «Компьютерные системы и сетевые технологии», 28-30 марта 2019 г. УДК 621.865.8.
7	Алгоритм решения обратной задачи кинематики по положению схвата манипуляционного робота, с применением R-функций	Электронный	Международная конференция «Сатпаевские чтения». Апрель 2019 г. УДК 621.865.8..
8	Математическая модель роботизированного технологического комплекса в виде R-функций	Электронный	Международная конференция «Сатпаевские чтения». Апрель 2019 г. УДК 621.865.8(035)
9	Algorithm for solving the inverse problem of kinematics by the position of the gripper of a manipulation robot using R-functions	Электронный	The 17th International Scientific Conference «Information technologies and management». April 25-26, 2019, https://www.ismaim.lv/images/Files/Theses/2019/01_NN/08_ITM2019
10	Simulation of robot arm positions using R-functions	Электронный	The Fourteenth International Scientific Conference “AVIA-2019” April 23-25, 2019,

«18» 12 2024 г.

Автор работ

Заместитель директора

Департамента стратегического развития

Главный ученый секретарь



А.С. Ербосынова



Г.А. Буршукова



К.В. Турмагамбетова



**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ РЕСПУБЛИКИ КАЗАХСТАН
КАЗАХСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ.К.И.САТПАЕВА**

	http://conference.nau.edu.ua/index.php/AVIA/AVIA/2019/paper/view/6210/4685				
11	Прямая задача кинематики для семизвенного манипуляционного робота	Электронный	Международная конференция «Сатпаевские чтения». Апрель 2020 г.	7	Бейсембаев А.А., Павленко П.Н.,
12	Проектирование, моделирование и расчет параметров манипуляционных роботов	Электронный	Материали X міжнародної науково-практичної конференції, КОМПЛЕКСНЕ Забезпечення якості технологічних процесів та систем, 23 - 25 вересня 2020 р. м. Чернівців	2	П.Н. Павленко, Ю.В. Власенко, Т.Н. Захарчук.

«18» 12 2024 г.

Автор работ

Заместитель директора

Департамента стратегического развития

Главный ученый секретарь



(Handwritten signature)

А.С. Ербосынова

(Handwritten signature)

Г.А. Буршукова

(Handwritten signature)

К.В. Турмагамбетова