

СПИСОК
научных трудов докторанта PhD
специальности 6D070200 – Автоматизация и управление ВКГТУ им. Д.Серикбаева
Құсайын-Мұрат Әсел Түгелбайқызы

№ п/п	Наименование	Характер работы	Выходные данные	Объем п.л	Соавторы
1	2	3	4	5	6
Публикации в международных рецензируемых журналах, имеющих ненулевой импакт-фактор или индексируемых в базе данных информационной компании Clarivate Analytics (Web of Science Core Collection, Clarivate Analytics), или входящих в базу данных Scopus					
1	Application of Compensation Algorithms to Control the Movement of a Robot Manipulator	печат.	Acta Polytechnica Hungarica, 2020, 17(1), стр. 191–214 doi: 10.12700/APH.17.1.2020.1.11 Web of Science: квартиль Q3, Impact Factor (2020): 1.806 категория JCR: Engineering, Multidisciplinary. Scopus: CiteScore (2020): 4.4, процентиль 83-й #49/297 Engineering. General Engineering, 83%	1,5	G. K. Shadrin, D. L. Alontseva, A. T. Kadyroldina, O. B. Osipov, T. Haidegger
2	Development of Control System for Robotic Surface Tracking	печат.	International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research, 2020, 9(2), стр. 280-286. doi: 10.18178/ijmerr.9.2.280-286 Scopus: CiteScore (2020): 1.1, процентиль 26-й # 436/596 Mechanical Engineering 26%	0,44	D. L. Alontseva, E. Ghassemieh, A. L. Krasavin, G. K. Shadrin, A. T. Kadyroldina

Автор

 Ә. Құсайын-Мұрат

Проректор по научно-инновационной деятельности и цифровизации



 Н. Денисова

Секретарь Ученого Совета
 ВКГУ им. Д.Серикбаева

 Ә. Нурекенова

Дата: 16.02.22

1	2	3	4	5	6
3	Synthesis of the robotic tool motion-controlling algorithm using method of correction dynamics and perturbations compensation Синтез алгоритма управления движением инструмента робота методом коррекции его динамики и компенсации возмущений	печат.	Mekhatronika, Avtomatizatsiya, Upravlenie (Мехатроника, автоматизация, управление), 2019, 20(8), стр. 472–481 https://doi.org/10.17587/mau.20.472-481 . Scopus: CiteScore (2020): 0.3, процентиль 7-й #643/693 Electrical and Electronic Engineering	0,63	G. K. Shadrin, D. L. Alontseva, A. L. Krasavin
4	Software development for a new robotic technology of microplasma spraying of powder coatings		Przeglad Elektrotechniczny, 2018, 94(7), стр. 26–29 Web of Science: квартиль Q4, Impact Factor (2018): 0.398 категория JCR: Engineering, Electrical and Electronic. Scopus: CiteScore (2018): 0.7, процентиль 20-ой #534/669 Electrical and Electronic Engineering		D. Alontseva, A. Krasavin, D. Nurekenov, O. Ospanov, Y. Zhanuzakov
Публикации в научных журналах, рекомендуемых КОКСОН МОиН РК					
5	Разработка системы 3D-сканирования для интеллектуальной роботизированной системы плазменной обработки и резки крупногабаритных изделий сложной формы	печат.	Вестник ВКГТУ им. Д.Серикбаева - Усть-Каменогорск - № 1, 2018. – С. 7-19.	0,81	Д. Л. Алонцева, А. Л. Красавин, А. Т. Кадыролдина
6	Разработка системы управления промышленным роботом-манипулятором для трехмерного сканирования поверхностей	печат.	Вестник ВКГТУ им. Д.Серикбаева– Усть-Каменогорск – №1, 2019.– С. 81-87.	0,44	Д.Л. Алонцева, А.Л. Красавин, Г.К. Шадрин, А. Т. Кадыролдина
7	Күрделі формадағы бұйымдарға плазмалық өңдеуді жүргізетін робот-манипулятор үшін акпараттық жүйені әзірлеу	печат.	Вестник ВКТУ им. Д.Серикбаева. – Усть-Каменогорск. – №3 (89), 2020.– С. 95-98.	0,25	А.Т. Кадыролдина, А.Л. Красавин, Н.В. Прохоренкова

Автор

 О. Құсайын-Мұрат

Проректор по научно-инновационной деятельности и цифровизации



 Н. Денисова

Секретарь Ученого Совета
ВКТУ им. Д.Серикбаева

 Э. Нурекенова

Дата: 16.02.22

1	2	3	4	5	6
8	Анализ методов микроплазменного нанесения биосовместимых покрытий и требований к медицинским имплантатам	печат.	Вестник ВКГТУ им. Д.Серикбаева - Усть-Каменогорск - №4 (78), 2017. – С.62-67.	0,38	Д.Л. Алонцева
Публикации в материалах конференций, индексируемых в базах Web of Science, Scopus:					
9	Development of an Intelligent Robotic System for Plasma Processing of Industrial Products with Complex Shape	печат.	11th IEEE International Conference on Intelligent Data Acquisition and Advanced Computing Systems: Technology and Applications (IDAACS), 2021 - pp. 572-579, doi: 10.1109/IDAACS53288.2021.9660960.	0,5	A. Krasavin, D. Alontseva, A. Kadyroldina, A. Khozhanov, Iu. Krak, P. Muñoz de Escalona, I. Dyomina
10	Segmentation Algorithm for Surface Reconstruction According to Data Provided by Laser-Based Scan Point	печат.	Communications in Computer and Information Science, 2019, 998, стр. 1–10. https://doi.org/10.1007/978-3-030-12203-4_1 Scopus: CiteScore (2019): 0.7, процентиль 31-й #254/368 General Mathematics	0,63	D. Alontseva, A. Krasavin, A. Kadyroldina
Научные труды в материалах международных конференций					
11	Image Acquisition and Processing on Raspberry Pi in Matlab for 3D-Scanning	печат.	14th International Symposium on Applied Informatics and Related Areas (AIS 2019). – November 14, 2019. – Székesfehérvár, Hungary.– pp. .39-42.	0,25	A. Kadyroldina, B. Beszedes, D. Alontseva, A. Krasavin
12	Өнеркәсіптік робот-манипуляторының негізінде тәжірибе әндірістік учаскесін басқарудың автоматтандыру	печат.	Global Science and Innovations 2018: Central Asia» атты III Халықар. ғыл.-тәж. конф. Материалдары (I том)/ Құраст.: Е. Ешім, Е. Абиев т.б.– Астана, 2018 –Б. 539-543	0,25	Д.Л. Алонцева

Автор

Ө. Құсайын-Мұрат

Проректор по научно-инновационной деятельности и цифровизации

Н.Денисова

Секретарь Ученого Совета
ВКГУ им. Д.Серикбаева

Э. Нурекенова

Дата: 16.02.22



1	2	3	4	5	6
13	Нысанның динамикасы мен бұзылыстарын өтеу әдісі	печат.	Материалы VII МНТК студентов, магистрантов и молодых ученых «Творчество молодых – инновационному развитию Казахстана» – Усть-Каменогорск, 8, 9 апреля 2021. – Часть IV. – С. 190-194	0,31	Г.К. Шадрин, Д.Л. Алонцева
Патенты, авторские свидетельства					
14	Программа для ЭВМ «Расчет коэффициентов алгоритма управления однозвенным роботом-манипулятором»		Свидетельство о государственной регистрации на объект авторского права № 5803 от 15 октября 2019 г.		Г.К. Шадрин, Д.Л. Алонцева

Автор

 Э. Кұсайын-Мұрат

Проректор по научно-инновационной деятельности и цифровизации

 Н.Денисова

Секретарь Ученого Совета
ВКТУ им. Д.Серикбаева

 Э. Нурекенова

Дата: 16.02.22.

