

**КАЗАХСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ. АЛЬ-ФАРАБИ**

**СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ**

**КАИМОВ АБЫЛАЙ ТАЛҒАТУҰЛЫ**

№	Название трудов	Рукопись или печатные	Наименование издательства, журнала (№, год), № авторского свидетельства	Кол-во печатных листов или стр.	Фамилия и имя соавторов работы
1.	Диспетчеризация транспортных средств на труднодоступных участках с применением спутниковых технологий	Печатные	Научный журнал «ВЕСТНИК ЕНУ им. Л.Н.Гумилева» №4 (89) 2012, РК, Астана с. 196-199.	4	Каимова Г., Каимов С.Т.
2.	Инновационный патент - Бульдозерное оборудование №31476	Печатные	Удостоверение автора №94197, РГП «НИИС» РК 2016 №11		Кайым Т., Джолдасбеков С., Суйменбаев Б.Т., Каимова Г.Т., Грибанов В.Ф., Таиров Ж.Л., Жексенбай П., Каимов С.
3.	Математическая модель построения перспективного облика землеройно-строительных машин на примере бульдозера при разработке грунта (россыпи, торф)	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск», №3(1)/2016, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 247-252	6	Кайым Т., Грибанов В., Каимова Г., Каимов С.
4.	Математическая модель стохастических процессов высокоэффективного надежного разрушения грунта (россыпи, торф) инно-	Печатные	«ВЕСТНИК КазНУ», № 1 (119) 2017, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 412-417	6	Кайым Т., Грибанов В., Абилдабекова Д.Д., Каимов А.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.

	вационным отвалом бульдозера со съёмным режущим ножом				
5.	Метод определения параметров инновационного схвата манипулятора робота при перегрузке им высокорadioактивного тепло-выделяющего элемента из одного контейнера в другой	Печатные	Всемирный Конгресс инженеров и ученых «Энергия будущего инновационные сценарии и методы их реализации» WSEK-2017. 19-20 июня 2017 Астана. 2-й Том материалы Конгресса. с. 218-225.	7	Кайым Т., Павленко П.,Абилдабекова Д., Каимова Г., Каимов А.
6.	The modeling of the theoretical and mathematical system and specifically the stochastic processes of the dynamical system an innovative mechanism for grasping of the robot for overloading the highly radioactive firm waste of fuel element from the secondary container into the main container		NEWS of the Academy of Sciences of the Republic of Kazakhstan, Series of Geology and Technical Sciences №2(422), 2017, page 157-164.	7	Kaiym T.,Temirbekov E., Kaimova G., Gribanov V.,Abildabekova D., Kaimov S.
7.	Математическая модель инновационного схвата манипулятора робота для высокорadioактивных тепловыделяющих элементов	Печатные	Proceedings of International Symposium of Mechanism and Machine Science,2017 AzC IFToMM -Azerbaijan Technical University 11-14-September 2017, Baku, Azerbaijan, с.129-136	8	Джомартов А., Кайым Т., Павеленко П., Темирбеков Е., Каимов А., Грибанов В. Каимова Г., Абилдабекова Д.
8.	A Gripper Mechanism to Automate Overload Process for Fuel Elements	Печатные	4th IFToMM Symposium on Mechanism Design for Robotics, № 66, MEDER 2018, Italy, Udine, 2018 , p.118-128	1	Seccarelli M., Temirbekov E., Jomartov A., Kaimova G.,Kaimov Ab.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.

9.	Public key infrastructure: a survey	Печатные	Вестник Казахстанско-Британского технического университета, №1(44) 2018, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 90-97	8	Kaimov A.
10.	The Main information security components	Печатные	Вестник Казахстанско-Британского технического университета, №1(44) 2018, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 98-105	8	Kaimov A.
11.	Grasps of robot manipulator when overloading solid high-radioactive elements and their calculation	Печатные	Proceedings of Second International Conference of IFToMM IFIT 2018, Mechanisms and Machine Science №68, Italy, Cassino. 2018, Italy, p.316-323	7	Kaimov A., Ceccarelli M, Kaiym T., Bostanov B., Kaimov A.
12.	Схваты манипуляторов робота при перегрузке твердых высокорadioактивных элементов и их расчет	Печатные	Международная научно-практическая конференция «Актуальные проблемы информатики, механики и робототехники. Цифровые технологии в машиностроении», 4-5 октября 2018 г., Алматы, с.139-140	2	Темирбеков Е., Кайым Т., Бостанов Б., Карасаев Б.
13.	Математическая модель определения параметров инновационного схвата манипулятора робота при перегрузке высокорadioактивного теплового элемента из одного контейнера в другой	Печатные	V международные Фарабиевские чтения РК, Алматы, 3-13 апреля 2018	1	Каимов А.
14.	Combined trajectory of continuous curvature	Печатные	Proceedings of Second International Conference of IFToMM // IFIT 2018 Mechanisms and Machine Science №68, Italy, Cassino. 2018, Italy, p.12-19	8	Temirbekov E., Bostanov B., Dudkin M., Kaimov A.
15.	Моделирование динамики цепной передачи на программном комплексе SimulationX	Печатные	Проблемы механики современных машин, материалы VII Международной научной конференции 25-30 июня 2018	9	Джомартов А.А., Тулешов А.К.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.

16.	Gripper mechanism to automate overload process for fuel elements	Печатные	Slovak international scientific journal №15, Bratislava, Slovakia 2018, p.35-40	6	Ceccarelli M., Jomartov A., Temirbekov E., Kaiym T., Kaimova G., Kaimov A.,
17.	Математическая модель стохастических процессов высокоэффективного надежного разрушения грунта (россыпи, торф) инновационным отвалом бульдозера со съёмным режущим ножом	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск», №3(1)/2016, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 253-252	6	Каимов А., Каимова Г.
18.	Математическая модель повышения достоверности оценки эмпирических данных при разрушении грунта инновационным отвалом бульдозера со съёмным режущим ножом	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск», №3(1)/2016, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 253-252	6	Кайым Т., Каимова Г., Аширбеков Б., Каимов А.
19.	Mathematical Justification of the Methodology for Improving the Efficiency of the Executive Mechanism of the Working Body of the Blade of the Bulldozer	Печатные	ACTA SCIENTIFIC AGRICULTURE (ISSN: 2581-365X) Volume 3 Issue 4 April 2019	4	Kostopoulos G. and etc.
20.	Инновационный патент - Механическая рука №4625	Печатные	Удостоверение автора №4625, РГП «НИИС» РК 2019		Кайым Т., Каимов А., Каимов С.
21.	Инновационный патент - Система утилизации дымовых газов теплоэлектростанции №4729	Печатные	Удостоверение автора №4729, РГП «НИИС» РК 2019		Кайым Т., Каимов А., Каимов С.
22.	Инновационный патент- передача с автоматически регулируемой скоростью №35040	Печатные	Удостоверение автора №35040, РГП «НИИС» РК 2021		Иванов К.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.

23.	Инновационный патент- способ проветривания карьера №7789	Печатные	Удостоверение автора №7789, РГП «НИИС» РК 2022		Саурова З., Аимбетов Н. и др.
24.	Инновационный патент- транспортная установка для глубоких карьеров №8031	Печатные	Удостоверение автора №8031, РГП «НИИС» РК 2023		Кайым Т. и др.
25.	Инновационный патент- адаптивный робототехнический схват №6839	Печатные	Удостоверение автора №6839, РГП «НИИС» РК 2021		Темирбеков Е. и др.
26.	Creation of an innovative robot with a gripper for moving plant microshoots from the in vitro transport tank to the working tank with soil ground at the stage of their adaptation in soil ground during microclonal reproduction	Печатные	Eastern-European Journal of Enterprise Technologiesthis link is disabled, 2022, 1(7-115), pp. 48–58	10	Syrgaliyev, Y., Primbetova, Gribanov, V. and etc.
27.	Development of intelligent and expert system for automation of processes of mining and transport works on the basis of satellite navigation	Печатные	Eastern-European Journal of Enterprise Technologiesthis link is disabled, 2022, 2(2-116), pp. 13–26	13	Kaimov, S., Kaimov, A., Kaimov, A., Mamyrbayev, O., Serikbayeva, K.
28.	Dynamic Model of Servo Mechanical Press	Печатные	CISM International Centre for Mechanical Sciences, Courses and Lecturesthis link is disabled, 2021, 601, pp. 170–178	8	Jomartov, A., Tuleshov, A. and etc.
29.	Simulation of grabbing of a robot-manipulator with flexible pull elements	Печатные	Izvestiya Vysshikh Uchebnykh Zavedenii, Seriya Teknologiya Tekstil'noi	4	Usenbekov, Z., Temirbekov and etc.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.

			Promyshlennostithis link is disabled, 2020, 390(6), pp. 213–217		
30.	Designing of the stephenson ii six-link linkage actuator for servo mechanical press	Печатные	International Journal of Mechanical and Production Engineering Research and Development, 2020, 10(2), pp. 501–512, IJMPERDAPR202053	11	Jomartov, A., Tuleshov, A. and etc.
31.	Simulation of grabbing of a robot-manipulator with flexible pull elements	Печатные	Izvestiya Vysshikh Uchebnykh Zavedenii, Seriya Tekhnologiya Tekstil'noi Promyshlennostithis link is disabled, 2019, 384(6), pp. 213–217	4	Usenbekov, Z.H., Temrbekov, E.S and etc.

Соискатель \_\_\_\_\_ Каимов А.Т.

Ученый секретарь \_\_\_\_\_ Калиева Н.Б.