КАЗАХСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ ИМ. АЛЬ-ФАРАБИ

СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ

КАИМОВ СУЛЕЙМЕН ТАЛГАТОВИЧ

№	Название трудов	Рукопись или печатные	Наименование издательства, журнала (№, год), № авторского свидетельства	Кол-во печат-ных листов или стр.	Фамилия и имя соавто-ров работы
1.	Диспетчеризация транспортных средств на труднодоступных участках с применени-ем спутниковых техно-логий	Печатные	Научный журнал «ВЕСТ-НИК ЕНУ им. Л.Н.Гумилева» №4 (89) 2012, РК, Астана с. 196-199.	4	Каимова Г., Каимов Аб.Т.
2.	Mathematical and com-puter modeling of movement of the execu-tive mechanism of the adaptive multipurpose operating part of Earth-moving and construction Machine	Печатные	Proceedings of The IRES 10th International conference Pra-gue, Czech Republic, c. Praga 2015, page 42-45	4	Kayim T., Golubeva T.V.
3.	Инновационный патент - Бульдозерное обору-дование №31476	Печатные	Удостоверение автора №94197, РГП «НИИС» РК 2016 №11		Кайым Т., Джолдасбек ов С., Суйменбаев Б.Т., Каимова Г.Т., Грибанов В.Ф., Таиров Ж.Л., Жексенбай П., Каимов Аб.
4.	Математическая мо-дель построения пер-спективного облика землеройно-строительных машин на примере бульдозера	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск»,№3(1)/2016, Рес-публика Казахстан, г. Алма-ты, с. 247-252	6	Кайым Т., Грибанов В., Каимова Г., Каимов А.

Соискатель _____ Каимов С.Т.

Ученый секретарь _____ Жұмәлі А.С.

	при разработке грунта (россыпи, торф)				
5.	Математическая модель стохастических процессов высокоэффективного надежного разрушения грунта (россыпи, торф) инновационным отвалом бульдозера со съемным режущим ножом	Печатные	«ВЕСТНИК КазНИТУ», № 1 (119) 2017, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 412-417	6	Кайым Т., Грибанов В., Абилдабекова Д.Д., Каимов А.
6.	Метод определения параметров инновационного схвата манипулятора робота при перегрузке им высокорадиоактивного тепловыделяющего 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.
7.	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	Печатные	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., Gribanov V.,Temirbekov E., Kaimova G., Abildabekova Đ., Kaimov A.
8.	Математическая модель инновационного схвата манипулятора робота для высокорадиоактивных тепловыделяющих элементов	Печатные	Proceedings of International Symposium of Mechanism and Machine Science,2017 AzC IFToMM -Azerbaijan Technical University 11-14-September 2017, Baku, Azerbaijan, c.129-136	8	Джомартов А., Кайым Т., Павеленко П., Темирбеков Е., Каимов А., Грибанов В. Каимова Г., Абилдабеко

Соискатель _____ Каимов С.Т.

Ученый секретарь _____ Жұмәлі А.С.

					ва Д.
9.	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	11	Ceccarelli M., Temirbekov E., Jomartov A., Kaimova G.,Kaimov Ab.
10.	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.
11.	Схваты манипуляторов робота при перегрузке твердых высокорадиоактивных 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.
12.	Математическая модель определения параметров инновационного схвата манипулятора робота при перегрузке высокорадиоактивного тепловыделяющего элемента из одного контейнера в другой	Печатные	V международные Фарабиевские чтения РК, Алматы, 3-13 апреля 2018	1	Каимов А.
13.	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.
14.	Автоматизация процесса перегрузки ТВЭЛ-ов с применением захватных механизмов	Печатные	Материалы VI Международного конгресса молодых ученых в рамках Года Молодежи «Молодежь и глобальные вызовы современности», Алматы	3	Темирбеков Е.

Соискатель _____ Каимов С.Т.

Ученый секретарь _____ Жұмәлі А.С.

			2019, с.47-49		
15.	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.,
16.	Математическая модель стохастических процессов высокоэффективного надежного разрушения грунта (россыпи, торф) инновационным отвалом бульдозера со съемным режущим ножом	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск»,№3(1)/2016, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 253-252	6	Каимов А., Каимова Г.
17.	Математическая модель повышения достоверности оценки эмпирических данных при разрушении грунта инновационным отвалом бульдозера со съемным режущим ножом	Печатные	Международный научный журнал-приложение РК «Поиск»,№3(1)/2016, Республика Казахстан, г. Алматы, с. 253-252	6	Грибанов В., Кайым Т. и др.

Соискатель _____ Каимов С.Т.

Ученый секретарь _____ Жұмәлі А.С.