

СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ И ИЗОБРЕТЕНИЙ

№ п/п	Название трудов	Рукопись или печатные	Наименование издательства, журнала (№, год.), № авторского свидетельства	Кол-во печатных листов или стр.	Фамилия соавторов работы
1.	Optimal Leg Linkage Design for Horizontal Propel of a Walking Robot Using Non-dominated Sorting Genetic Algorithm.	печатные	IEEE Access, 2024. (Scopus, 92%, Web of Science)	19	Omarov, B., Ibrayev, S., Amanov, B., Momynkulov, Z.
2.	Optimal synthesis of walking robot leg.	печатные	Mechanics Based Design of Structures and Machines, 1-21, 2023. (Scopus – 98%, Web of Science)	21	Ibrayev, S., Jamalov, N., Ibrayev, A., Ualiyev, Z., Amanov, B.
3.	Optimization of the Walking Robot Parameters on the Basis of Isotropy Criteria.	печатные	IEEE Access, 10, 113969-113979, 2022 (Scopus, 92%, Web of Science)	11	Ibrayev, S., Jamalov, N., Patel, S. H.
4.	Multicriteria Optimization of Lower Limb Exoskeleton Mechanism	печатные	Applied Sciences 13, no. 23, 2023, 12781. https://doi.org/10.3390/app132312781 (Scopus, 75%, Web of Science)	23	Ibrayev, S.; Rakhmatulina, A.; Amanov, B.; Imanbayeva, N.
5.	Kinematic and kinetostatic analysis of the six-link straight-line generating converting mechanism of the unbalanced sucker rod pumper drive	печатные	Eastern-European Journal of Enterprise Technologies, 6(7), 108, 2020 (Scopus, Web of Science)	8	Rakhmatulina, A., Ibrayev, S., Imanbayeva, N., Tolebayev, N.
6.	Synthesis of the transforming mechanism of the rocking machine	печатные	KazNU Bulletin. Mathematics, Mechanics, Computer Science Series, 2022, 116(4), pp. 46–57 (Scopus)	11	<u>Rakhmatulina, A., Ibrayev, S., Imanbaeva, N.</u>
7.	Walking mechanism of a vehicle	печатные	Патент на изобретение 2021, №35852, РГП «НИИС» РК (ККСОН)	-	Ibrayev S.M., Jamalov N.K., Kamal A., Ibrayev A. S., Abduraimov A. E.
8.	Optimal Synthesis Of Upper And Lower Limb Exoskeleton Mechanisms	печатные	SIJC “Future Mechanics”, 1 - 5 March, 2021, Almaty, p.93 – 103.	10	Ibrayev S.M., Sakenova A.M., Karim A.T., Amanov B.

Соискатель

Ученый секретарь



Ибраева А.С.

Калиева Н.Б.

9.	Walking Robot Leg Design Based on Translatory Straight-Line Generator.	печатные	In: Venture G., Solis J., Takeda Y., Konno A. (eds) ROMANSY 23 - Robot Design, Dynamics and Control. ROMANSY 2020. CISM International Centre for Mechanical Sciences (Courses and Lectures), vol 601. Springer, Cham.	8	Ibrayev S., Jamalov, N., Tuleshov, A., Bissembayev, K.
10.	Development of Robots and Manipulators with Parallel Topology.	печатные	Machinery researching, 2019, 2(10), p. 10-19.	9	Tuleshov A., Ibrayev S., Jomartov A.
11.	Optimal structural synthesis of agricultural legged robot with minimal damage on soil.	печатные	In E3S Web of Conferences (Vol. 135, p. 01027), 2019 EDP Sciences.	9	Ibrayev, S., Jamalov, N., Mukhambetkaliyeva, G.
12.	Optimization of the structure and modelling of the turning of legged robot.	печатные	International Conference "Science World of al-Farabi", Almaty, Kazakhstan, 8-10.04.2019.	2	Ibrayev, S. Jamalov, N. Mukhambetkaliyeva, G., Aidasheva G.
13.	Обоснование структуры и моделирование поворота шагающего аппарата с движителями ортогонального типа.	печатные	Сборник тезисов Международной научно-практической конференции «Актуальные проблемы информатики, механики и робототехники. Цифровые технологии в машиностроении», г. Алматы. 4-5 октября 2018 г., С. 83-84.	2	12. Ибраев С.М., Джамалов Н.К., Ибраева А.С., Мухамбеткалиев А.Г.М.
14.	Walking Robot with decoupled motion. Optimal design and synthesis.	печатные	KAUST Research Conference on Robotics and Autonomy 2022, KSA. <u>Walking Robot with decoupled motion. Optimal design and synthesis</u>	1	Ibrayev, S., Ibrayeva, A., Ibrayev, A.

Соискатель

Ученый секретарь



Ибраева А.С.

Калиева Н.Б.