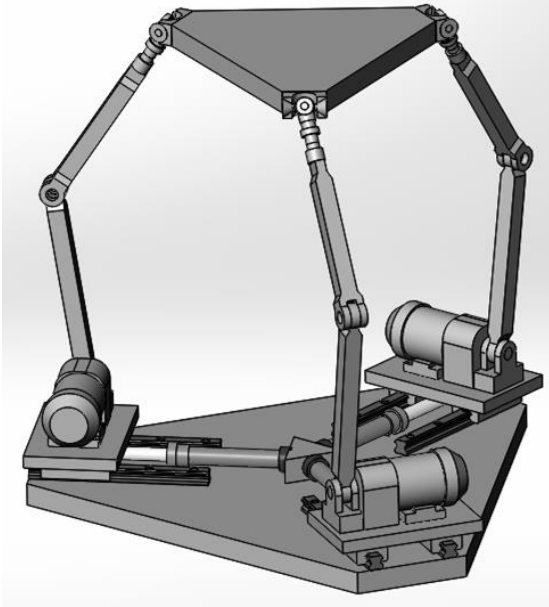
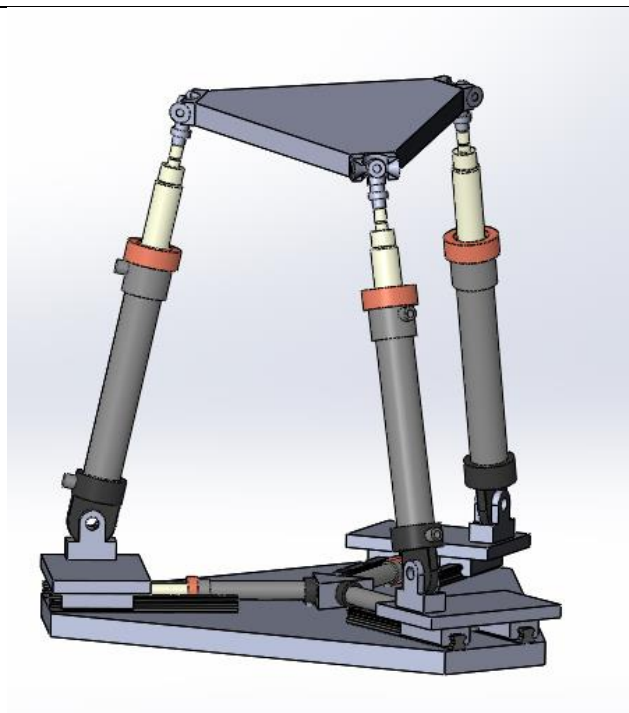


Жоба туралы қысқаша ақпарат

Жоба аты	AP14872115 «Алты еркіндік дәрежесі бар трипод түрдегі жаңа параллель манипуляторларды жасау және зерттеу».
Жоба өзектілігі	Алты еркіндік дәрежесі бар триподтар (үш аяқты параллель манипуляторлар) гексаподтармен (алты аяқты параллель манипуляторлар) салыстырғанда үлкен жұмыс аймағына, шағын өлшемдерге және металл сыйымдылығына ие.
Жоба мақсаты	Жобаның мақсаты алты еркіндік дәрежесі бар 3 - PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтарды әзірлеу және зерттеу болып табылады, мұндағы P, R және S - ілгерілемелі, айналмалы және сфералық кинематикалық жұптар.
Жоба міндеттері	<ol style="list-style-type: none"> 1. 3-PRRS және 3-PRPS түріндегі жаңа триподтардың топологиялық синтезі және оларды 3D модельдеу. 2. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтарды кинематикалық талдау. 3. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтарды динамикалық талдау және қозғалысын басқару. 4. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтардың эксперименттік үлгілерін жасау және оларды сынау.
Күтілетін және қол жеткізілген нәтижелер	<p>Осы жобаны іске асыру нәтижесінде:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтардың оңтайлы құрылымдық схемалары анықталады және олардың 3D модельдері жасалады. 2. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтардың кинематикалық параметрлері, жұмыс аймақтары және сингулярлық конфигурациялары анықталады. 3. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі триподтардың қозғаушы күштері мен моменттері анықталады және олардың басқару жүйелері жасалды. 4. 3-PRRS және 3 - PRPS түріндегі жаңа триподтардың эксперименттік үлгілері жасалады және олардың конструкциялары жетілдіріледі.
Зерттеу тобы мүшелерінің аты-жөні, идентификаторлары (Scopus Author ID, Researcher ID, ORCID, бар болса) және сәйкес профильдерге сілтемелер	<ol style="list-style-type: none"> 1. Байгунчеков Жумадил Жаңабайұлы, техника ғылымдарының докторы, профессор, Web of Science: H-2, AAA-9038-2020 Scopus: H-4, ORCID iconhttps://orcid.org/0000-0002-5807-0541, authorId=6506823633. 2. Med Amine Labiri (Poitiers University, France), PhD, Web of Science: AFK-5131-2022, Scopus: H-14, https://orcid.org/0000-0003-0797-7669, authorId=36500011400. 3. Жұмашева Жадыра Тоқановна, техника ғылымдарының кандидаты, Scopus: H-index 3, ORCID: 0000-0001-7158-0995, authorId=57194241887. 4. Қайыров Рустем Айбекұлы, PhD, Scopus: H-index2, https://orcid.org/0000-0002-0899-4981, авторид=57208861849.

	<p>5. Аманов Бекзат Оңдасынұлы, H-index 2: Scopus - 2, WoS-1. Зерттеуші: JNE-1151-2023.</p> <p>6. Төленов Серік Асылханұлы, ResearcherID -JNE-0837-2023, ORCID - https://orcid.org/0009-0009-4482-7943, Scopus Author ID – 57658934300.</p> <p>7. Жолдасов Ернар Нұрдосұлы, Scopus:H-index 2, https://orcid.org/0000-0002-1221-4474. Web Of Science: H-index 0, ResearcherID: ЖӘНЕ-6982-2020.</p>
Жарияланымдар тізімі (URL, DOI көрсетілген)	<p>1. Zhumadil Baigunchekov, Med Amine Laribi, Giuseppe Carbone, Azamat Mustafa, Serik Tolenov, Nurdaulet Dosmagambet. Structural-Parametric Synthesis of the Planar Four-Bar and Six-Bar function Generators with Revolute joints. Mechanisms and Machine Science, Springer, Vol. 124, 2023, pp. 277-285.</p> <p>2. Zhumadil Baigunchekov, Med Amine Laribi, Giuseppe Carbone, Zhang Dong, and Rustem Kaiyrov. Structural-Parametric Synthesis of Path Generating Mechanisms. Mechanisms and Machine Science, Springer, Vol. 147, 2023, pp. 300-309.</p> <p>3. Zhumadil Baigunchekov, Med Amine Laribi, Giuseppe Carbone, Rustem Kaiyrov, Serik Tolenov, Nurdaulet Dosmagambet. Structural-Parametric Synthesis of the Planar Four-Bar and Six-Bar function Generators with Revolute joints. Journal of Mechanisms and Robotics, 2024, Vol. 16/091001-1.</p>
Патент туралы ақпарат	"Трипод - манипулятор" ҚР патентін алу туралы өтініш берілді. Тіркеу №2023/0341.1,17.05.2023.
<div style="text-align: center;">  </div> <p style="text-align: center;">Сурет. 1. 3-PRRS түріндегі жаңа триподтың 3D CAD моделі.</p>	



Сурет. 2. 3-PRPS түріндегі жаңа триподтың 3D CAD моделі.