

СПИСОК НАУЧНЫХ ТРУДОВ

PhD докторанта

по образовательной программе «8D06105 - «Наука о данных»», АО «МУИТ»

Момынкулов Зейнель Зейнуллаулы

№	Название трудов	Характер работы	Наименование издательства, журнала (№, год), № авторского свидетельства	Кол-во печатных листов	Фамилия соавторов работы
Публикации в изданиях, входящих в международные информационные ресурсы Web of Science (Clarivate Analytics) и Scopus					
1	Three-Dimensional trajectory planning for robotic manipulators using model predictive control and point cloud optimization	Электронный	Computer Modeling in Engineering & Sciences, 2025, 145(1), https://doi.org/10.32604/cmescs.2025.068615 ; Scopus Квартиль – Q2, процентиль – 73%	1.75	Z. Momyнкулов, A. Tursулова, O. Olzhayev, A. Ikratov, S. Ibraуev, B. Omarov
2	DeepSurNet-NSGA II: Deep Surrogate Model-Assisted Multi-Objective Evolutionary Algorithm for Enhancing Leg Linkage in Walking Robots	Электронный	Computers, Materials and Continua, 81(1), Scopus Квартиль – Q1, процентиль – 86% https://doi.org/10.32604/cmcs.2024.053075	1.31	S. Ibraуev, B. Omarov, A. Ibraуeva, Z. Momyнкулов
Публикации в изданиях, рекомендованных ККСОН МНВО РК					
3	Построение и генерация оптимальных траектории при помощи алгоритма обучения с подкреплением DDPG	Электронный	Наука и техника Казахстана. Издательство «Toraighyrov University», №4 2025, https://doi.org/10.48081/JPGFT4234	0.81	З. З. Момынкулов, О. М. Олжаев, А. Т. Турсынова, А. К. Тулешов, С. М. Ибраев

Соискатель



Момынкулов З.З.

Ученый секретарь Ученого Совета

Есмурзаева А.Б.

Подпись указанного лица





№	Название трудов	Характер работы	Наименование издательства, журнала (№, год), № авторского свидетельства	Кол-во печатных листов	Фамилия соавторов работы
Публикации в материалах международных научно-практических конференциях					
4	Pareto-Optimized Model Predictive Control for Real-Time 3D Trajectory Planning of Collaborative Robots	Электронный	International Conference on Physical Asset Management and Data Science (PAMDAS-2025) (Chapter 17), 200-210, ISBN: 978-989-8331-19-9, https://pamdas.rcm2.pt/event/1/attachments/8/134/PAMDAS-2025-proceedings.pdf	0.68	Momynkulov Z., Tursynova A., Olzhayev O., Ikrarov A., Ibrayev S., Omarov B., Tuleshov A.
5	Trajectory Optimization for Collaborative Robots via the Deep Deterministic Policy Gradient Algorithm	Электронный	International Conference on Physical Asset Management and Data Science (PAMDAS-2025) (Chapter 21), 261-271, ISBN: 978-989-8331-19-9, https://pamdas.rcm2.pt/event/1/attachments/8/134/PAMDAS-2025-proceedings.pdf	0.68	Momynkulov Z., Tursynova A., Olzhayev O., Ikrarov A., Ibrayev S., Omarov B., Tuleshov A.
Патент на полезную модель					
6	Способ визуального слежения и предотвращения столкновений манипулятора коллаборативного робота	Электронный	№ 11903 от 13 марта 2026 года	-	Момынкулов З. З., Турсынова А. Т., Олжаев О. М., Ибраев С. М., Тулешов А. К., Омаров Б. С., Мусилимов Ж. А., Икрамов А. З., Туенбаев М. К.

Соискатель

Ученый секретарь Ученого Совета




Момынкулов З.З.

Есмурзаева А.Б.

