

Диссертациялық кеңестің жұмысы туралы 2025 жылға есеп

Д.Серікбаев атындағы Шығыс Қазақстан техникалық университеті» КЕАҚ жанындағы құрылған 8D071 – Инженерия және инженерлік іс даярлау бағыты, ББ 8D07101 – Автоматтандыру және басқару (8D07106 – Автоматтандыру және басқару) бойынша диссертациялық кеңес

Есеп мынадай мәліметтерді қамтиды:

1. Өткізілген отырыстар саны туралы деректер.

Есепті 2025 жылы диссертациялық кеңестің 2 отырысы өткізілді, оның ішінде 1 отырыс философия докторы (PhD) ғылыми дәрежесін алу үшін диссертация қорғау бойынша өтті.

Кеңес отырысының өткізілу күні	Отырысқа қатысқандардың жалпы саны (онлайн режимде қатысқандарды қоса алғанда)
2025 жылғы 29 қыркүйек (№1 хаттама)	4
2025 жылғы 31 қазан (№2 хаттама)	9

2. Отырыстардың жартысынан азына қатысқан диссертациялық кеңес мүшелерінің тегі, аты, әкесінің аты (бар болса).

Жоқ

3. ЖЖОКБҰ көрсетілген докторанттар тізімі.

1) Назенова Гаухар Мырзабекқызы, 8D07101 – «Автоматтандыру және басқару» білім беру бағдарламасы бойынша, Д.Серікбаев атындағы Шығыс Қазақстан техникалық университеті.

4. Мынадай бөлімдерді қамти отырып, есепті жылдың ішінде кеңесте қаралған диссертацияларға қысқаша талдау:

Назенова Гаухар Мырзабекқызының «Медициналық жабындарды аддитивті өндіру үшін робот-манипуляторды адаптивті басқару әдістерін қолдану» тақырыбындағы диссертациясы.

Диссертациялық жұмыс «Д. Серікбаев атындағы Шығыс Қазақстан техникалық университеті» КЕАҚ Цифрлық технологиялар және жасанды интеллект мектебінің базасында орындалды.

Қорғау 2025 жылдың 31 қазанында өтті.

Диссертациялық жұмыс Қазақстан Республикасы Ғылым және жоғары білім министрлігі Ғылым комитетінің (ҚР ҒЖБМ ҒК) мемлекеттік бюджет (гранттық) қаржыландыруы аясындағы № АР19679327 «Автоматты басқару және мобильді роботтардың инерциялық навигациясы мәселелеріндегі машиналық оқыту әдістері» жобасы шеңберінде орындалды.

1) Қаралған жұмыстардың тақырыптарын талдау

Робототехникалық жүйелердің қазіргі даму жағдайында аддитивті өндірістің технологиялық процестерін автоматтандыруға, атап айтқанда медициналық имплантаттарға жабындар жағу процесіне ерекше назар аударылуда. Атқарушы құрылғылар ретінде робот-манипуляторларды пайдалану алдын ала құрылған 3D-модель негізінде күрделі беттерді жоғары дәлдікпен және қайталанбалы түрде өңдеуге мүмкіндік береді. Бұл медицина мен биоинженерияда сұранысқа ие, берілген сипаттамалары бар функционалдық жабындарды қабаттап қалыптастыруға жол ашады. Сонымен қатар, негізгі мәселелердің бірі – күрделі беттер бойынша құралдың траекториясын жылдам әрі дәл

қадағалауды қамтамасыз ететін көпбуынды робот-манипулятордың қозғалысын басқару болып табылады.

Өнеркәсіптік контроллерлерде қолданылатын басқару алгоритмдері, әдетте, жекелеген буындардың орны бойынша пропорционалды-дифференциалды немесе сызықтық реттегіштермен шектеледі, бұл жоғары жылдамдықта жұмыс істегенде тиімділікті төмендетеді және объектінің динамикасы мен сыртқы әсерлерді ескермейді. Қазіргі заманғы өндіріс буындар бойынша егжей-тегжейлі жіктеусіз құрал қозғалысының траекториясын синтездеуге және сызықтық емес әсерлерді өтеуге мүмкіндік беретін икемді әрі адаптивті басқару әдістерін талап етеді. Диссертациялық жұмыста инверсиялық динамика мен есептелетін крутящий моменттерді қолдануға негізделген жаңа адаптивті басқару әдістері, сондай-ақ объектіні 3D-сканерлеу деректері бойынша құрал қозғалысының траекториясын автоматты түрде генерациялау әдісі ұсынылған. Бұл тәсілдер құрал қозғалысының дәлдігі мен жылдамдығын арттыруға, сондай-ақ жабын жағу процесінің жалпы өнімділігін жоғарылатуға мүмкіндік береді.

Диссертациялық жұмыс Қазақстан Республикасы Ғылым және жоғары білім министрлігі Ғылым комитетінің (ҚР ҒЖБМ ҒК) мемлекеттік бюджет (гранттық) қаржыландыруы аясындағы № АР19679327 «Автоматты басқару және мобильді роботтардың инерциялық навигациясы мәселелеріндегі машиналық оқыту әдістері» жобасы шеңберінде, «Ақпараттық, коммуникациялық және ғарыштық технологиялар» басымдығы және «Интеллектуалды робототехникалық жүйелер» ішкі басымдығы бойынша орындалды.

2) Диссертация тақырыбының "Ғылым және технологиялық саясат туралы" Қазақстан Республикасы Заңының 20-бабының 3-тармағының 2) тармақшасына сәйкес Қазақстан Республикасының Үкіметі жанындағы Жоғары ғылыми-техникалық комиссия айқындаған ғылымды дамытудың басым бағыттарымен және (немесе) мемлекеттік бағдарламалармен байланысы

Диссертациялық зерттеу тақырыбы Қазақстан Республикасының ғылыми дамуының басым бағыты - «Ақпараттық, коммуникациялық және ғарыштық технологиялар» бағытына сәйкес келеді. Осы бағыт шеңберінде жұмыс «Интеллектуалды робототехникалық жүйелер» ішкі басымдығына сәйкес орындалған.

3) Диссертациялар нәтижелерінің практикалық қызметке ену деңгейін талдау

Диссертациялық жұмыстың практикалық маңызы бар. Диссертациялық зерттеу нәтижелері Д. Серікбаев атындағы ШҚТУ-да «Автоматтандыру және басқару» білім беру бағдарламасы бойынша оқу процесіне енгізіліп, «Оңтайлы басқару теориясының негіздері» пәнін оқыту барысында қолданылуда (05.02.2025 ж. енгізу актісі). Өзірлемелерді практикада қолдану мүмкіндігінің жоғары екендігі 15.12.2023 ж. берілген Қазақстан Республикасының № 8714 «Титан қорытпаларынан жасалған имплантаттарға көпқабатты жабындар бүрку тәсілі» пайдалы модельге берілген патентімен расталады. Диссертация имеет практическое значение.

5. Ресми рецензенттердің жұмысын талдау (мейлінше сапасыз пікірлерді мысалға ала отырып).

Диссертациялық кеңестің жұмысын ұйымдастыру туралы Үлгілік ереженің талаптарының сақталуын қамтамасыз ету мақсатында әрбір рецензентке диссертациялық жұмысқа берілетін пікірдің мазмұны мен ресімделуіне қойылатын талаптар көрсетілген жадынама жолданды.

Ресми рецензенттерді тағайындау кезінде диссертациялық кеңес рецензенттердің, ғылыми кеңесшілердің және докторанттардың бір-бірінен тәуелсіздігі қағидатын басшылыққа алды.

Рецензенттердің жұмысына қатысты ескертулер жоқ.

- тіркелген пайдаланушыларға арналған қорғалған ақпараттық платформада теріс шешім алған докторанттардың рецензенттері болған Қазақстан Республикасының ғалымдары туралы деректер базасын құру және орналастыру.

6) қайта қорғауға жіберілген диссертациялар (оның ішінде басқа ЖЖОКБҰ докторанттарының) – жоқ;

Азаматов Б.Н.

Кадыролдина А.Т.

«06» қаңтар 2026 ж.