

Статистические сведения о результатах НИР ППС за 2023 г.

« Автоматизация, робототехника и мехатроника »
(наименование кафедры)

№	Наименование	Результаты
1	Ф.И.О., уч. степень, уч. звание, должность: штатн. или совмещ.	Алмасбеков Айбек Алмасбекович, к.т.н., доцент: совмещ..
2	Защита диссертации (выходные данные)	29.06.2023 (протокол №бк -1/15)присуждена ученная степень кандидата технических наук.
3	Руководство докторантами и аспирантами (Ф.И.О. , год поступления, предполагаемый год и месяц защиты)	
4	Руководство НИРС (тема работы, ФИО, гр. студента)	
5	Публикация по итогам НИРС (выходные данные)	
6	Публикация монографии (выходные данные)	
7	Получение авторских свидетельств (выходные данные)	
8	Подано заявок на изобретение (выходные данные),	
9	Получение патентов на изобретения (выходные данные)	
10	Публикация статьи в РИНЦ (зарубежные / в КР, указать Impact factor журнала, выходные данные)	
	Индекс Хирша по РИНЦ	
11	Публикация статьи в Web of science / Scopus (выходные данные)	
	Индекс Хирша по Web of science / Scopus/	
12	Публикация статьи в КР и зарубежом не входящие в индексируемые базы	
13	Тема выполняемой научно-исследовательской работы / научного проекта	
	Руководитель / исполнитель (указать 1-да, 0-нет)	
	Источник финан. (МОиН КР/ хоз.договор / гранты международных организаций и пр., указать сумму финансирования и продолжительность) 1-да,0-нет	
	Наименование внедрения результатов НИР в учебный процесс, производство, коммерциализация и возможность коммерциализации	
14	Участие с докладами в научных семинарах и конференциях и выставках (кол) (назв. доклада,экспоната, наименов. организатора, дата участия)	Доклад:Трансфер технологий в КГТУ, орг.: CLDP, Кыргызпатент, дата участия: 08.12.2023. Доклад: Research and Projects at Kyrgyz State Technical University, орг.: DESY - Kyrgyzstan initial info exchange, дата участия: 14.11.2023.
15	Мобильность, гостевые лекции и стажировки (количество) (тема курса, программы, принимающая организация, период, город, страна)	

Подпись ППС _____



« 18 » декабря 2023 г.