



Имя	Аскар Жүнісұлы Сейдахмет
Домашний адрес	Таугуль 1,42/2, Алматы, Казахстан
Почта	seydakhmet@mail.ru
Адрес работы	Институт механики и машиностроения им. У.А. Джолдасбекова,
Телефон	+7 777 2576782
Дата рождения	31.01.1956

### **Образование**

- Механика, Казахский государственный университет, Алматы, 1978
- Кандидат технических наук, Казахский государственный университет, Алматы, 1988
- Доцент, Satbayev University, Алматы, 1993

### **Место работы**

- Институт механики и машиноведения им. У.А. Джолдасбекова, 2017 - настоящее время  
Должность: заведующий лабораторией «Автоматизированное проектирование машин и роботов»
- Satbayev University, Алматы, 2017 - настоящее время  
Должность: Ассоциированный профессор
- 2010 - 2017 Казахский национальный университет им. аль-Фараби  
Должность: Доцент кафедры механики
- 2010 –2017 Научно-исследовательский институт математики и механики при КазНУ им. аль-Фараби  
Должность: зав. аккредитованной исследовательской лабораторией "Исследование механики материалов и процессов"
- 2005-2010 Казахский национальный технический университет им. К.И.Сатпаева  
Должность: доцент каф. Теоретическая и прикладная механика
- 2002 - 2005 Казахстанско-Британский технический университет  
Должность: доцент кафедры естественно-научных дисциплин
- 1978 - 2002 Казахский национальный технический университет им. К.И.Сатпаева  
Аспирант, доцент каф. Сопротивления материалов и ТММ

### **Участие в проектах:**

- Проект грантового финансирования «Математическое моделирование коррозионных процессов и измерение и интерпретация микротвердости», ДГП на ПХВ «Научно-исследовательский институт экспериментальной и теоретической физики» РГП на ПХВ «КазНУ им. Аль-Фараби, МОН РК, 2016 г.
- Проект грантового финансирования “Разработка технологии получения и упрочнения новых полимерных композитных материалов путем введения наноструктурированных наполнителей и радиационном воздействии (электронное, гамма-кванты) с исследованием их физико-механических свойств”, КН МОН РК, 2015 г.
- Проект коммерциализации “Разработка, проектирование и испытание опытно-промышленного образца буровой установки-автомата (бурового робота) виброударного действия на базе рычажных механизмов переменной структуры для горно-металлургической отрасли”, Фонд науки, 2011-2012 гг.
- Проект программно-целевого финансирования “Использование CUDA технологии при решении задач динамического анализа и синтеза машин, роботов и 3D-моделирования их конструкций”, МОН РК, 2012-2014 гг.

- Проект грантового финансирования “Исследование динамики, разработка системы управления, проектирование и создание опытного образца мобильного робота”, МОН РК, 2012-2014 гг.
- Проект грантового финансирования «Разработка и исследование интеллектуальных робототехнических систем реактивной навигации и адаптивного управления движением робота гуманоидного типа для перемещения в условиях труднопроходимой местности», КН МОН РК, 2015-2017 гг.
- Проект грантового финансирования «Разработка методов и технологии проектирования силовых пресс-автоматов на базе новых кривошипных исполнительных механизмов». «Институт механики и машиноведения имени академика У.А. Джолдасбекова» Комитета науки Министерства образования и науки РК. КН МОН РК, 2018 - 2020.
- Проект коммерциализации «Создание опытного производства и технологии разработки мобильных роботов с подъемником для автоматизации погрузочно-разгрузочных и транспортных операций». КН МОН РК, 2019-2020 гг.
- Хоздоговорной проект «Комплексная роботизация технологических процессов уранового производства (на примере филиала «Ирколь» ТОО «Семизбай-У»». ТОО «Семизбай-У», 2020-2021 г.
- Проект программно-целевого финансирования «Разработка и внедрение медицинских роботов и интеллектуальных систем в казахстане для совершенствования системы диагностики и лечения пациентов в условиях пандемии», КН МОН РК, 2021-2022 гг.
- Хоздоговорной проект «Разработка экспериментального образца робототехнического комплекса для выполнения технологических операций по загрузке ХКПУ в транспортный упаковочный контейнер ТУК-118», ТОО «Семизбай-У», 2022 г.
- Проект грантового финансирования «Динамика, устойчивость и точность позиционирования мобильного робота с универсальным параллельным подъемником на воздействия стохастических внешних возмущений и виброактивности манипуляционной системы», ИММАШ им. акад. У.А. Джолдасбекова, 2021-2023 гг.
- Проект программно-целевого финансирования «Разработка прототипа твердого ракетного топлива, программно-технических средств и технологий проектирования подсистем ракет-носителей легкого и сверхлегкого классов», 2021-2023 гг.
- Проект программно-целевого финансирования «Разработка и внедрение медицинских роботов и интеллектуальных систем в Казахстане для совершенствования системы диагностики и лечения пациентов в условиях пандемии» на 2021-2022 гг. ИММАШ им. акад. У.А. Джолдасбекова, 2021-2022 гг.
- Проект коммерциализации «Робототехнический комплекс для выполнения технологических операций по загрузке химического концентрата природного урана в транспортно-упаковочный контейнер ТУК-118»

#### **Языковые навыки:**

- казахский родной
- русский свободно
- английский со словарем

#### **Публикации:**

- Имеется более 80 публикаций, 19 патентов, Индекс Хирша в Scopus - 2

#### **Квалификация:**

Имеет международные сертификаты по компьютерным системам AutoCAD, Autodesk Inventor, APM WinMachine, ADEM:

- 26.05.2006 – APM Winmachine, diplom №081206;
- 2.06.2006 - ADEM, diplom;

- 06.03.2009, AutoCAD 2009, certificate of completion, ATC – KazCADKZ, №2509964
- 14.08.2009, Autodesk Inventor Professional 2010, certificate of completion, ATC – KazCADKZ, №1569KJO1KJ

#### **Труды за последние годы:**

1. Azamat Yeshmukhametov, Koichi Koganezawa, Askar Seidakhmet, Yoshio Yamamoto. A Novel Passive Pretension Mechanism for Wire-Driven Discrete Continuum Manipulators. Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration Honolulu, Hawaii, USA, January 12-15, p. 1168-1173, 2020.
2. Сейдахмет А.Ж., Тулешов А.К., Абдраимов Э.С., Абдураимов А.Е., Гриценко И.С., Калтаев А.Ж., Норузбаев Ж.Д. Опорно-подъемное устройство. Решение о выдаче евразийского патента по евразийской заявке № 201900336. 29 октября 2020. Москва, М. Черкасский пер. 2.
3. Azamat Yeshmukhametov; Koichi Koganezawa; Askar Seidakhmet, Yoshio Yamamoto. Wire-Tension Feedback Control for Continuum Manipulator to Improve Load Manipulability Feature. 2020 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM). 6-9 July 2020. Boston, MA, USA, USA.
4. Seidakhmet A.Zh., Gritsenko I.S., Gritsenko P.S., Kwolek B. Plane-based Humanoid Robot Navigation and Object Model Construction for Grasping. 4-й Международный семинар ECCV 2018 - 9 сентября, 2018 г., p 91-102, Мюнхен, Германия.
5. Seidakhmet A.Zh., Gritsenko I.S., Gritsenko P.S., Kwolek B. Plane Object-Based High-Level Map Representation for SLAM. International Conference on Computer Vision and Graphics 2018 (ICCVG 2018), p 649-664, 17-19 September, 2018.
6. Seidakhmet A.Zh., Gritsenko, P., Gritsenko, I., Abduraimov, A. Acceleration of planes segmentation using normals from previous frame. International Conference on Robotics and Machine Vision. (Kitakyushu, Япония). Proceedings of SPIE. 2017.
7. Seidakhmet A.Zh., Gritsenko I.S., Abduraimov A.E., Gritsenko P.S., Bekbaganbetov A. Delta robot forward kinematics method with one root. International Conference on Robotics and Automation (ICRAS 2017), August 26-29 2017. IEEE ISBN 978-1-5386-3994-8. 39-42pp. Hong Kong.
8. Seidakhmet A.Zh., P.Gritsenko, Igor S. Gritsenko, Azizbek E. Abduraimov. Generation of RGB-D Data for SLAM Using Robotic Framework V-REP. International Conference on Functional Analysis in Interdisciplinary Applications (FAIA). AIP Conference Proceedings. Том 1880 Номер статьи: UNSP 06005, Astana: 2017.
9. Assylbek Jomartovv, Amandyk Tuleshov, Nutpulla Jamalov, Askar Seydakhmet, Sayat Ibrayev, Moldyr Kuvatova, Ablay Kaimov, Yerbol Temirbekov, Bayandy Bostanov. Dynamic Model of Servo. Mechanical Press. Romansy 23-Robot Design. Dynamics and Control. Proceedings of the 23rd CISM IFToMM Symposium. Springer. 2020. pp. 170-178.
10. Тулешов А.К., Джамалов Н.К., Темирбеков Е.С., Абдраимов Э.С., Абдураимов А.Е., Гриценко И.С. «Мобильные роботы с подъемником ИММаш им. У.А. Джолдасбекова». Сборник докладов Второго Международного Джолдасбековского Симпозиума «Механика Будущего», 1-5 марта 2021 года: Электронный. – Алматы, 2021.
11. Seidakhmet A., Tuleshov A., Jamalov N., Koshekov K., Abduraimov A., Kamal A., Kanapiya M., I. Gritsenko, Kaliyev M., Largin A., Zhauyt A. Design Of Aa Complex Of Medical Service Robots And Analysis Of Transmission Characteristics Of Drives. Journal of Applied Engineering Scienc// 2022. P. 1-12

#### **Награды:**

1. Награжден нагрудным знаком «За заслуги в развитии науки Республики Казахстан», удостовер. №359, 5 апреля 2019 г.

2. Награжден дипломом «Қазақстанның 2019 жылдың үздік инженері». Республикалық байқаудың жеңімпазы. 2020 жылдың 18 мамырында №155 Төралқа қаулысымен. Қазақстан Республикасының Ұлттық Инженерлік Академиясы.

## СПИСОК

**научных трудов заведующего лабораторией «Автоматизация проектирования машин и роботов» института механики и машиноведения им. У.А. Джолдасбекова и ассоциированного профессора кафедры ПМиИГ Satbayev University (0,5 ставки) Сейдахмета Аскара Жүнісұлы за 2017-2020 гг.**

№ пп	Наименование	Характер работы	Выходные данные	Объем п.л.	Соавторы
1	2	3	4	5	6
1	Delta robot forward kinematics method with one root.	печ.	Robotics and Automation (ICRAS 2017), August 26-29 2017. International Conference on Robotics and Automation (ICRAS 2017), August 26-29 2017. IEEE ISBN 978-1-5386-3994-8. 39-42pp. Hong Kong		Gritsenko I.S., Abduraimov A.E., Gritsenko P.S., Bekbaganbetov A.
2	Acceleration of planes segmentation using normals from previous frame.	печ.	International Conference on Robotics and Machine Vision. (Kitakyushu, Япония). Proceedings of SPIE. 2017		Gritsenko, P., Gritsenko, I., Abduraimov, A.
3	Plane-based Humanoid Robot Navigation and Object Model Construction for Grasping.	печ.	4-й Международный семинар ECCV 2018 - 9 сентября, 2018 г., р 649-664, Мюнхен, Германия.		Gritsenko I.S., Gritsenko P.S., Kwolek B.
4	Plane Object-Based High-Level Map Representation for SLAM	печ.	International Conference on Computer Vision and Graphics 2018 (ICCVG 2018), 17-19 September, 2018, р 91-102, Варшава, Польша.		Gritsenko I.S., Gritsenko P.S., Kwolek B.
5	Подъемник	печ.	Патент №33770 на изобретение. 15.07.2019 г. Государственный реестр изобретений Республики Казахстан	0,1	Джамалов Н.К., Камал А.Н., Тулешов А.К.
6	Кривошипно-ползунный механизм прессы	печ.	Патент №33874 на изобретение. 04.09.2019 г. Государственный реестр изобретений Республики Казахстан	0,1	Джамалов Н.К., Камал А.Н., Тулешов А.К. Джомартов А.А. Дракунов Ю.М.
7	Механизм кривошипно-коленного прессы	печ.	Патент №33890 на изобретение. 09.09.2019 г. Государственный реестр изобретений Республики Казахстан	0,1	Джамалов Н.К., Камал А.Н., Тулешов А.К. Джомартов А.А.
8	Складной шлагбаум	печ.	Патент №33925 на изобретение. 24.09.2019 г. Государственный реестр изобретений Республики Казахстан	0,1	Джамалов Н.К., Камал А.Н., Гриценко И.С. Абдураимов А.Е.
9	A Novel Passive Pretension Mechanism for Wire-Driven Discrete Continuum Manipulators	печ.	Proceedings of the 2020 IEEE/SICE International Symposium on System Integration Honolulu, Hawaii, USA, January 12-15, р. 1168-1173, 2020		Azamat Yeshmukhametov, Koichi Koganezawa, Yoshio Yamamoto.
10	Control of Two-Section 3D Printed Tele-operated Wire-Driven Continuum Robot Arm	печ.	SCIREA Journal of Electrical Engineering. March 9, 2020. Volume 5, Issue 1, February 2020/		Azamat Yeshmukhametov, Koichi Koganezawa, Yoshio Yamamoto
11	Wire-Tension Feedback Control for Continuum	печ.	2020 IEEE/ASME International Conference on Advanced		Azamat Yeshmukhametov; Koich

	Manipulator to Improve Load Manipulability Feature.		Intelligent Mechatronics (AIM). 6-9 July 2020. Boston, MA, USA, USA.	i Koganezawa; Yoshio Yamamoto.
12	Опорно-подъемное устройство.		Евразийский патент на изобретение №036817. Дата подачи заявки 30.04.2019 г. Заявка № 201900336. 23 декабря 2020. Москва, М. Черкасский пер. 2.	Абдраимов Э.С., Тулешов А.К., Калтаев А.Ж., Сейдахмет А.Ж., Абдураимов А.Е., Гриценко И.С., Норузбаев Ж.Д.
13	Dynamic Model of Servo	печ.	Mechanical Press. Romansy 23-Robot Design. Dynamics and Control. Proceedings of the 23rd CISM IFToMM Symposium. Springer. 2020. pp. 170-178.	Assylbek Jomartovv, Amandyk Tuleshov, Nutpulla Jamalov, Askar Seydakhmet, Sayat Ibrayev, Moldyr Kuatova, Ablay Kaimov, Yerbol Temirbekov, Bayandy Bostanov
14	Механизм кривошипно-коленного прессы.	печ.	Евразийский патент на изобретение № 038760 В1, опубл. 15.10.2021.	Джамалов Н.К., Тулешов А.К., Джомартов А.А., Камал А.Н.
15	Многофункциональный робот-дезинфектор.	печ.	Решение о выдаче евразийского патента по евразийской заявке № 202192715. 27 июня 2022. Москва, М. Черкасский пер. 2.	Тулешов А. К., Джамалов Н.К., Ибрает С.М., Сейдахмет А.Ж., Камал А., Абдураимов А.Е., Канапия М.О, Рахматулина А.Б., Иманбаева Н.С. Толнбаев Н.,
16	Design Of Aa Complex Of Medical Service Robots And Analysis Of Transmission Characteristics Of Drives	печ.	Journal of Applied Engineering Science, 2022, 20(4), pp. 1242–1253	Seidakhmet A. Tuleshov A., Jamalov N., Koshekov K., Abduraimov A., Kamal A., Kanariya M., I. Gritsenko, Kaliyev M., Largin A., Zhauyt A.
17	Грузоподъемное устройство (Подъемник)	печ.	Уведомление о готовности выдачи евразийского патента №202292884 16.12.2022	Тулешов А.К., Джамалов Н.К., Сейдахмет А.Ж., Абдураимов А.Е., Камал А.Н., Канапия М.Ж., Калиев М.Ж. Бисенбаев К.

Автор

Сейдахмет А.Ж.