

ПРОГРАММА

ПОНЕДЕЛЬНИК, 28 мая

8.00 – 9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15 **ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

Председатели – д.т.н., проф. Д.П.Лукьянов, Россия
проф. Х.Зорг, Германия

ПРИГЛАШЕННЫЙ ДОКЛАД

10.15 – 11.00 1. **Д. Мейер, Д. Розелле** (*Отдел навигационных систем компании «Нортроп Грумман», г. Вудленд Хилс, США*)
Инерциальная навигационная система на основе миниатюрного твердотельного волнового гироскопа

11.00 – 11.30 ПЕРЕРЫВ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

11.30 – 11.50 2. **Я.И.Биндер, А.С.Лысенко, Т.В.Падерина, В.Г.Розенцвейн** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия*)
Автокомпенсация дрейфов ДУС непрерывного гироинклинометра с использованием дискретных модуляционных разворотов

11.50 – 12.10 3. **А.Г.Кузнецов, В.И.Галкин, А.В.Молчанов, Б.И.Портнов, А.М.Якубович** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Россия*)
Результаты разработки и летных испытаний микромеханического блока

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 12.10 – 12.50
4. **И.В.Меркурьев, В.В.Подалков, Е.С.Сбытова** (ФГБОУ «ВПО «Национальный исследовательский университет МЭИ», Москва, **Россия**)
Динамика микромеханического гироскопа с монокристаллическим дисковым резонатором
 5. **Я.В.Беляев, Я.А.Некрасов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия**)
Результаты экспериментальной проверки работы ММГ RR-типа в режиме совмещенных резонансных частот при больших добротностях контура вторичных колебаний
 6. **М.А.Басараб, М.А.Ивойлов, В.А.Матвеев** (Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, **Россия**)
Использование нейросетевого алгоритма для решения задачи балансировки волнового твердотельного гироскопа
 7. **Е.А.Чуманкин** (ОАО АНПП «ТЕМП-АВИА», г. Арзамас, **Россия**)
Результаты проектирования датчика угловой скорости на основе волнового твердотельного гироскопа
 8. **Н.И.Кробка, А.И.Биденко, Н.В.Трибулев, В.С.Черниченко** (Филиал ФГУП «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры», «НИИ Прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова», Московский государственный технический университет имени Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**)
Проект Нурег европейского космического агентства в сравнении с проектом Gravity Probe В Стэндфордского университета

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

9. **И.Г.Анцев, С. В. Богословский, Г.А.Сапожников**
(ОАО «НПП «Радар ммс», С.-Петербург, *Россия*)
Дифференциальный чувствительный элемент на ПАВ с зеркальной топологией
10. **Ю.Ю.Брославец, М.А.Георгиева, А.А.Фомичев**
(Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», Москва, *Россия*)
Влияние спектральных свойств широкополосной активной среды на устойчивость двунаправленной генерации и стабильность синхронизации мод в кольцевом YAG:Cr⁴⁺ лазере
11. **С.Ю.Алексеев, М.В.Чиркин, В.Ю.Мишин, Д.А.Морозов** (ГОУ ВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», *Россия*),
М.В.Борисов, А.В.Молчанов, М.А.Захаров (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», *Россия*)
Технологические аспекты производства прецизионных кольцевых лазеров: измерение порога синхронизации при изготовлении и эксплуатации
12. **В.И.Виноградов** («Завод Электроприбор», г. Тамбов, *Россия*)
Рекомбинационный процесс движения атомов в разряде постоянного тока и его применения в кольцевых лазерах
13. **П.К.Плотников, Ю.А.Захаров, С.Г.Наумов**
(Саратовский государственный технический университет, *Россия*)
Сравнительный анализ погрешностей гироскопов в кардановых подвесах при использовании различных моделей трения, описывающих явление предварительного смещения
14. **Л.А.Мельников, П.К.Плотников** (Саратовский государственный технический университет, *Россия*)
Вопросы теории и применения радиоволновых сверхвысокочастотных гироскопов

12.50 – 13.00

Обсуждение стендовых докладов

13.00 – 14.00

О Б Е Д

Председатели - д.т.н. **Ю.А.Литманович**, Россия
д-р **Дж.Марк**, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 15. **А.Е.Федоров, В. В. Пчелин, Д.А.Рекунов** (ОАО «Раменский приборостроительный завод», Москва, **Россия**)
Инерциальный измерительный блок ИБЛ-2 на базе трехкомпонентного лазерного гироскопа.
- 14.20 – 14.40 16. **Ю.М.Златкин, А.Н.Калногуз, В.Г.Воронченко** (НПП «Хартрон Аркос», г. Харьков, **Украина**),
Н.И.Лихолит, А.Ю.Вахлаков, А.М.Сладкий (Казенное предприятие специального приборостроения «Арсенал», Киев, **Украина**), **В.М.Слюсарь** (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», **Украина**)
Лазерная БИНС для ракеты-носителя «Циклон-4»

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 14.40 – 15.20 17. **С.Ф.Коновалов, Д.В.Майоров, Ю.А.Пономарёв, А.А.Трунов** (Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, **Россия**),
А.С.Ларшин, Т.Л.Егорова (Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры – ФГУП «ЦЭНКИ», Москва, **Россия**)
Микромеханический компенсационный акселерометр с магнитоэлектрическими датчиками момента
18. **Н.И.Лихолит, А.М.Шостак, Ю.Ю.Юрьев, И.В.Никонов** (Казенное предприятие специального приборостроения «Арсенал», Киев, **Украина**),
Н.Г.Черняк (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», **Украина**)
Акселерометры для бесплатформенных инерциальных навигационных систем

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

19. **В.Э.Джашитов, В.М.Панкратов, А.В.Голиков**
(Институт проблем точной механики и управления
РАН, г. Саратов, **Россия**)
Практические и учебно-исследовательские задачи
с экспресс-контролем знаний по теории гироскопов на
основе компьютерных технологий
20. **Д.М.Калихман, Л.Я.Калихман, Ю.В.Садомцев,
Е.А.Депутатова, С.Ф.Нахов** (Филиал ФГУП «НПЦАП
им. академика Н.А. Пилюгина» – «ПО Корпус»,
г. Саратов, **Россия**)
Трёхосный имитационно-калибровочный
универсальный стенд с цифровой системой управления
для контроля гироскопических приборов
21. **М.В.Чиркин; В.В.Климаков, В.Н.Мелехин,
А.И.Улитенко** (ГОУ ВПО «Рязанский
государственный радиотехнический университет»,
Россия), **А.В. Молчанов** (ОАО «Московский институт
электромеханики и автоматики», **Россия**)
Пассивные теплоотводящие элементы,
интегрированные в конструкцию бесплатформенной
инерциальной навигационной системы
22. **Ю.Г.Егоров, С.В.Смирнов** (Московский
государственный технический университет
имени Н.Э. Баумана, Москва, **Россия**)
Моделирование алгоритмов адаптивной коррекции
инерциальной системы ориентации радиотелескопа
23. **В.Г.Андреев, В.А.Белокуров, В.И.Кошелев**
(ГОУ ВПО «Рязанский государственный
радиотехнический университет», **Россия**)
Начальная выставка бесплатформенных навигационных
систем с компенсацией вибраций носителя

24. **Л.Н.Бельский, Л.В.Водичева, Е.Л.Алиевская, Ю.В.Парышева** (ФГУП «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А.Семихатова», Екатеринбург, **Россия**)
Повышение точности гирокомпасирования бесплатформенной инерциальной навигационной системы при предстартовом подъеме летательного аппарата
25. **А.В.Деревянкин, А.И.Матасов** (Московский государственный университет им. М.В.Ломоносова, **Россия**)
Предельные точности стендовой калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем
26. **П.П.Парамонов, А.В.Шукалов, Ю.И.Сабо** (ФГУП «С.-Петербургское ОКБ «Электроавтоматика» им. П.А.Ефимова», **Россия**), **В.Я.Распопов, Ю.В.Иванов, А.П.Шведов, А.В.Ладонкин, В.В. Матвеев** (ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», **Россия**)
Резервная бесплатформенная система ориентации на отечественной измерительной базе
27. **В.В.Аврутов, С.В.Головач, Т.Ю.Мазепа** (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», **Украина**)
О скалярной калибровке инерциального измерительного модуля
28. **Б.В. Климкович** (КТУЭ ОАО МЧЗ «Луч», г. Минск, **Белоруссия**)
Применение неголономных связей для коррекции инерциальной системы навигации наземных колесных транспортных средств

15.20 – 15.40

Обсуждение стендовых докладов

15.40 – 16.10

П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.10 – 16.30 29. **Э.Лефевр** (*IXBLUE, Марли-ле-Руа, Франция*)
Волоконно-оптический гироскоп: достижения
и перспективы
- 16.30 – 16.50 30. **Б.Е.Ландау, С.Л.Левин, С.С.Гуревич,
Г.И.Емельянцеv, В.И.Завгородний, С.Г.Романенко,
Б.В.Одинцов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург, Россия*)
Наземная отработка методики калибровки
погрешностей БИС для орбитальных КА с
произвольной ориентацией
- 17.00 – 21.00 ОБЗОРНАЯ ЭКСКУРСИЯ ПО ГОРОДУ

ВТОРНИК, 29 мая

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – к.т.н. **Б.С.Ривкин**, Россия
г-н **Л.Камберлен**, Франция

ПРИГЛАШЕННЫЙ ДОКЛАД

- 9.30 – 10.15 31. **Р. Фёрсман, Т. Крюгер, К.-С. Вилькенс, К. Кашвих,
Ф. Шнеттер** (*Институт воздушно-космических
систем, Технический университет Брауншвейга,
Брауншвейг, Германия*)
Интегрированные навигационные системы на основе
МЭМС для адаптивного управления полетом
беспилотных летательных аппаратов – современное
состояние и перспективные разработки

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 10.15– 10.35 32. **В.Я.Распопов, А.В.Ладонкин**(*ФГБОУ ВПО «Тульский
государственный университет», Россия*).
Оптические системы ориентации в контуре управления
беспилотного летательного аппарата

- 10.35 – 10.55 33. **Г.А.Аванесов, Р.В.Бессонов, А.Н.Куркина, Е.А.Мысник, А.С.Лискив** (*Институт космических исследований РАН, Москва, Россия*), **М.Б.Людмирский, И.С.Каюгин, Н.Е.Ямщиков** (*ЗАО «НПК «Электрооптика», Москва, Россия*)
Разработка автономной бесплатформенной астронерциальной навигационной системы
- 10.55 – 11.25 П Е Р Е Р Ы В
- 11.25– 11.45 34. **Р. А. Ж. Шагас, Ж. Вальдманн** (*Технологический авиационный институт, Сан Жозе дус Кампус Бразилия*)
Анализ наблюдаемости модели ошибок ИНС при использовании метода геометрических представлений и спутниковых данных /магнитометра/камеры
- 11.45 – 12.05 35. **С.Л.Булгаков, Ю.П.Михеенков, В.Н.Крючков, О.И.Федоскин, Д.А.Хилевич** (*ОАО «ЛазерСервис», Москва, Россия*)
Инерциально-спутниковая навигационная система для РЛС с синтезированной апертурой

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 12.05 – 12.40 36. **А.К.Волковицкий, Е.В.Каршаков, Е.В.Мойланен, Б.В.Павлов** (*ИПТУ имени В.А.Трапезникова РАН, Москва, Россия*)
Комплексирование магнитоградиентных корреляционно-экстремальных и инерциальных навигационных систем

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

37. **Ю.Л.Смоллер, С.Ш.Юрист** (ЗАО «НТП «Гравиметрические технологии», Москва, **Россия**),
О.Н.Богданов, Ю.В.Болотин, А.А.Голован, А.В.Козлов (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, **Россия**)
Результаты испытаний на яхте бескарданного гравиметра GT-X
38. **Л.Р.Лустоса, Дж.Вальдманн** (Технологический авиационный институт, Сан Жозе дус Кампус, **Бразилия**)
К вопросу о статистической состоятельности расширенного фильтра Калмана в инерциальной навигации при использовании адаптивного управления
39. **В.В.Воронов, О.Ю.Купервассер** (ЗАО «Р.Е.Т.Кронштадт», Москва, **Россия**)
Коррекция ошибок инерциальной навигационной системы с помощью методов визуальной навигации
40. **В.В.Аврутов, И.Ю.Штурма** (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», **Украина**)
Инерциальный измерительный модуль с USB-портом
41. **А.С.Популовский, Д.И.Ищук** (ФГУП «ЦНИИ химии и механики», **Россия**)
Малогобаритная автономная подводная навигационная система на основе инерциальных МЭМС датчиков и доплеровского гидроакустического лага
42. **А.Ф.Дюмин** (Самарский государственный технический университет, **Россия**)
Использование фильтра Калмана в задаче калибровки погрешностей инерциальной системы определения ориентации космического аппарата

12.40 – 13.00

Обсуждение стендовых докладов

13.00 – 14.00

ОБЕД

Председатели - **к.т.н. А.В.Соколов**, Россия
д.т.н. А.В.Збруцкий, Украина

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 43. **Й. Рот, Т. Шайх, Г.Ф.Троммер** (*Институт оптимизации систем (ITE), Технологический институт Карлсруэ, Карлсруэ, Германия*)
Совместный метод определения местоположения транспортного средства при помощи спутников
- 14.20 – 14.40 44. **В.Д.Дишель, А.К.Быков, Н.В.Соколова, В.Г.Сулимов, Е.Ю.Жигулевцева** (*ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. академика Н.А.Пилюгина, Москва, Россия*)
Обобщение опыта трехлетней эксплуатации интегрированных инерциально-спутниковых систем управления космических средств выведения

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 14.40 – 15.05 45. **Д.В.Сухомлинов, А.В.Чернодаров, А.П.Патрикеев** (*НПО «Мобильные информационные системы», Москва, Россия*)
Полунатурная отработка программно-математического обеспечения бесплатформенной геоинерциальной навигационной системы
46. **Хамза Бензеррук** (*аспирант С.-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, Алжир*), **А.В. Небылов** (*Международный институт передовых аэрокосмических технологий С.-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург, Россия*)
Реализация интегрированной инерциально - спутниковой навигационной системы в реальном времени при негауссовском шуме измерения

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

47. **А.В.Прохорцов, В.В.Савельев, В.А.Смирнов** (*ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия*)
Способ коррекции показаний БИНС по параметрам ориентации по сигналам одной антенны СНС
48. **Лю Вэнь, Чжан Инюнь, Ян Сюэфэн** (*Национальный колледж Даляньского морского университета, Далянь, Китай*)
Применение методов инерциальной навигации для отслеживания перемещений персонала, занятого тушением пожаров на кораблях
49. **Ю.М. Златкин, С.В.Олейник, Ю.А.Кузнецов** (*НПП «Хартрон-Аркас», Харьков, Украина*),
В.Б.Успенский, И.А.Багмут (*НТУ «ХПИ», Харьков, Украина*)
Технология и результаты испытаний бесплатформенного астроинерциального блока для систем управления космических аппаратов
50. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** (*НИИ проблем надежности механических систем СамГТУ, Самара, Россия*)
Полетная юстировка космического телескопа и системы звездных датчиков при сканирующей съемке наземных реперов

15.05 – 15.30

Обсуждение стендовых докладов

15.30 – 16.00

П Е Р Е Р Ы В

Председатели – д.т.н., проф. **И.М.Окон**, Россия, США
проф. Г.Троммер, Германия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.00 – 16.20 51. **Павел Давидсон, Ярмо Такала** (*Технический университет г. Тампере, Финляндия*)
Разработка алгоритмов для инерциальной навигационной системы с учетом особенностей походки человека
- 16.20 – 16.40 52. **А. Коэн** (*«Сажем Дефанс Секюрите», Париж, Франция*), **А. Требухов** (*Инерциальные технологии технокомплекса, г. Раменское, Московская обл., Россия*)
ЛИНС-100РС – интегрированная система ИНС/GPS/ГЛОНАСС нового поколения для авиационных применений
- 16.40 – 17.00 53. **Т.Н.Вахитов, А.Б.Колчев, К.Ю.Счастливец, В.Б.Успенский** (*ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный, Московская обл., Россия*), **П.В.Ларионов, А.А.Фомичев** (*МФТИ (ГУ), ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный, Московская обл., Россия*)
Разработка и испытание интегрированной инерциально-спутниковой навигационной системы НСИ-2000MTG с расширенной доступностью спутниковых измерений

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 17.00 – 17.35 54. **А.Азенья, Л.Пенета, А.Карвалью** (*Институт систем и робототехники, факультет приборостроения, Университет г. Порту, Португалия*)
Влияние пространственного распределения сигналов радиомаяка на точность позиционирования внутри помещений при использовании радиочастотного метода

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

55. **К.К.Веремеенко, Д.А.Антонов, М.В.Жарков, Р.Ю.Зимин, И.М.Кузнецов, А.Н.Пронькин** (Московский авиационный институт (государственный технический университет), **Россия**)
Малогобаритный интегрированный навигационно-посадочный комплекс переменной структуры
56. **В.И.Бабуров, Н.В.Иванцевич, Н.В.Васильева** (ОАО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», С.-Петербург, **Россия**)
Использование наземных радионавигационных точек для повышения точности спутниковых определений места в условиях крена /тангажа летательного аппарата
57. **Е.Л.Межирицкий, В.М.Никифоров** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А.Пилюгина», Москва, **Россия**), **М.М.Чайковский** (ИПУ имени В.А.Трапезникова РАН, Москва, **Россия**), **Н.Д.Егупов** (Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана (филиал, г. Калуга), **Россия**)
Робастная стабилизация динамических систем в условиях неопределенных внешних возмущающих факторов методами выпуклой оптимизации
58. **Р.Н.Ахметов, В.П.Макаров, А.В.Соллогуб** (ФГУП «ГНИ РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, **Россия**)
Критериальный подход при построении бортовой системы управления живучестью автоматических космических аппаратов дистанционного зондирования Земли
59. **А.С.Галкина, А.И.Мантуров, Н.И.Пыринов, В.Е.Юрин** (ФГУП «ГНИ РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, **Россия**)
Выбор оптимальных параметров программ управления угловым движением в бортовых комплексах управления космических аппаратов дистанционного зондирования Земли

60. **Ю.Н.Горелов, Л.В.Курганская, М.В.Морозова**
*(Институт проблем управления сложными системами
РАН, Самара, Россия), С.Б.Данилов (Самарский
государственный университет, Россия)*
Оптимальное планирование процессов дистанционного
зондирования земли из космоса
61. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** *(НИИ проблем надежности
механических систем СамГТУ, Самара, Россия)*
Долгосрочное целевое планирование при гиросиловом
наведении информационных спутников
62. **М.В.Желамский** *(ЗАО «Транзас – Авиация»,
С.-Петербург, Россия)*
Магнитное и электромагнитное позиционирование
подвижных объектов

17.35 – 17.50

Обсуждение стендовых докладов

18.00

Ф У Р Ш Е Т

СРЕДА, 30 мая

ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели - д.т.н. **О.А. Степанов**, Россия
к.т.н. **Б.В. Шебшаевич**, Россия

ПРИГЛАШЕННЫЙ ДОКЛАД

9.00 – 9.45

63. **С.Г. Ревнивых** *(ФГУП ЦНИИ машиностроения,
г.Королев, Московская обл., Россия)*
Тенденции развития глобальной спутниковой
навигации

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.45 – 10.05 64. **Б.В.Шебшаевич, А.Е.Тюляков, В.Е.Дружин, А.Д.Стяжкин, А.И.Хандожко, А.А.Скобелин, М.Н.Уткин** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург, **Россия**), **В.Е.Косенко, В.А.Корнаузов, Ю.С.Поляков** (ОАО «Информационные спутниковые системы» имени академика М.Ф.Решетнева, Москва, **Россия**)
Некоторые результаты испытаний и перспективы развития угломерного радиоканала ГНСС «ГЛОНАСС-К»
- 10.05 – 10.25 65. **Ю.Ю. Д.Чо, С.Парк, М.Шин** (Корейский научно-исследовательский институт океана, г. Дайджон, **Южная Корея**)
Определение атмосферных аномалий на основе информации об искажении сигналов ГНСС

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 10.25 – 10.50 66. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин, С.Е.Сомов** (НИИ проблем надежности механических систем СамГТУ, Самара, **Россия**)
Оптимизация расположения бортовых навигационных антенн по точности определения ориентации спутника
67. **А. Джебеп** (Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова, **Россия**)
Определение курсового угла движущегося объекта по фазовым измерениям с помощью двух разнесенных антенн
68. **В.В.Панферов, А.А.Чехов, И.Н.Шестаков** (Санкт-Петербургский государственный университет гражданской авиации, **Россия**)
Развитие относительного метода определения координат потребителей в СРНС

¹ Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

69. **Е.Г.Харин, И.А.Копылов, В.А.Копелович, В.Б.Ильин** (ФГУП «Летно-исследовательский институт им. М.М.Громова, г. Жуковский, **Россия**)
Оценка погрешностей действительных значений скорости самолета по информации систем ГЛОНАСС и GPS
70. **Н.В.Михайлов, А.Л.Бочковский, П.В.Глушков, Д.Е.Юдакин** (Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед», **Британские Виргинские острова**)
Расширение алгоритма частотно-временной обработки сигнала GPS с целью уменьшения влияния отраженных лучей на качество позиционирования
71. **Н.В.Михайлов, С.С.Поспелов, Д.Е.Юдакин, П.В.Глушков** (Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед», **Британские Виргинские острова**)
Предвычисление модулирующей последовательности навигационного сообщения СРНС и метод сверхдлинных когерентных накоплений
72. **А.А.Чубыкин, В.В.Сумерин, В.Д.Шаргородский** (Научно-производственная корпорация «Системы прецизионного приборостроения», Москва, **Россия**),
И.А.Золкин, Е.И.Игнатович, А.Ф. Щекутьев (ФГУП «ЦНИИ машиностроения», г. Королев, Московская обл., **Россия**)
Новые результаты в области обработки и применения межспутниковых измерений

10.50 – 11.10

Обсуждение стендовых докладов

11.10 – 11.40

П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.40 – 12.00 73. **Е.А.Микрин, М.В.Михайлов, С.Н.Рожков, А.С.Семёнов, И.А.Краснопольский** (*ОАО «Ракетно-космическая корпорация «Энергия», г. Королев, Московская обл., Россия*)
Метод повышения точности и «времени жизни» эфемерид ГЛОНАСС и GPS.
- 12.00 – 12.20 74. **Н.В.Михайлов, В.В.Чистяков** (*Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед», Британские Виргинские острова*)
Опыт использования метода «SoftFlex» в аппаратуре потребителей спутниковой навигации
- 12.20 – 12.40 75. **А.А.Бермишев, В.Л.Лапшин, Л.А.Кривоспицкий, С.Г.Ревнивых** (*ФГУП «ЦНИИ машиностроения», г. Королев, Московская обл., Россия*)
Результаты исследования навигационной обстановки при переходе по Северному морскому пути в августе-сентябре 2011 г.

12.40 – 13.00 ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

13.00 – 14.00 О Б Е Д