


	Цена, руб.*	Кол-во экз.	Сумма руб.
<b>Издания ЦНИИ «Электроприбор»</b>			
<b>1. Научно-технический журнал «Гироскопия и навигация» (4 выпуска)</b>	800		
<b>2. Материалы XV Санкт-Петербургской международной конференции (2008 г.) по интегрированным навигационным системам</b> <i>Тексты всех докладов на английском языке</i> <i>Тексты докладов участников из стран СНГ на русском языке</i>	300 250		
<b>3. Сборник докладов IX конференции молодых ученых «Навигация и управление движением» (2007 г.)</b>	100		
<b>4. К н и г и</b>			
<b>Г.С.Малышкин</b> <b>«Оптимальные и адаптивные методы обработки гидроакустической информации». Книга 1 «Оптимальные методы»</b>	150		
Предлагаемая к изданию книга «Оптимальные и адаптивные методы обработки гидроакустической информации» содержит широкий круг взаимосвязанных вопросов, относящихся к методам анализа и синтеза современных гидроакустических систем. Книга написана в форме учебного пособия и может быть полезной как студентам и аспирантам, специализирующимся в области гидроакустики, так и специалистам, работающим в этой области. Специалистам в области акустики будет интересно узнать возможности оптимальной и адаптивной обработки, а специалистам в области цифровой техники будет полезно понять связь алгоритмов обработки гидроакустической информации с физическими условиями формирования сигналов и с задачами, решаемыми гидроакустическими средствами. Усвоение материала книги будет способствовать взаимопониманию специалистов различных отраслей знаний, работающих в области гидроакустики. Материал представлен в форме двух книг: книга 1 "Оптимальные методы", книга 2 "Адаптивные методы".			
<b>Д.М.Калихман</b> <b>«Основы проектирования управляемых оснований с инерциальными чувствительными элементами для контроля гироскопических приборов»</b>	120		
Книга отражает результаты многолетней работы автора в области создания испытательного оборудования для контроля характеристик гироскопических приборов. При этом для испытаний таких приборов в процессе их наземной обработки требуются управляемые основания (стенды), задающие с высокой точностью и стабильностью вращение с постоянной или меняющейся по определенному закону угловой скоростью. Создание подобных стендов представляет собой сложную техническую проблему, решение которой во многом определяет прогресс в области гироскопического приборостроения. Управляемые основания, которые применяются для аттестации гироскопических чувствительных элементов (ЧЭ), должны иметь точностные характеристики на порядок выше, чем у испытываемых приборов, а также создавать условия испытаний, адекватные условиям эксплуатации.			

	Цена, руб.*	Кол-во экз.	Сумма, руб.
<b>В книге описывается новый подход к решению проблемы, основанный на создании управляемых оснований на базе трехстепенного и одностепенного карданных подвесов с использованием в качестве ЧЭ гироскопических датчиков угловой скорости и других инерциальных ЧЭ, и различной организацией системы управления двигателем и системы съема информации. При этом управляемые основания, содержащие инерциальные ЧЭ, и нагружающие их испытываемые гироскопические приборы исследуются как единая система, которую они образуют в процессе наземных испытаний гироскопических приборов. Такой подход к решению задачи создания прецизионных управляемых оснований позволяет существенно повысить точность воспроизведения требуемых воздействий, что имеет большое значение, учитывая возрастающие требования к точностным характеристикам создаваемых гироскопических приборов.</b> Предлагаемый к изданию материал представляет собой завершенное исследование, выполненное на высоком научном уровне. Он отличается широтой решенных задач и имеет большие практические результаты, базирующиеся на современных достижениях отечественного приборостроения.			
<b>О. А. Степанов</b> <b>Основы теории оценивания с приложениями к задачам обработки навигационной информации. Часть I. Введение в теорию оценивания</b>	120		
Рассматриваются общие принципы и подходы, используемые в теории оценивания, с иллюстрацией их применения как на простейших линейных задачах, таких как оценивание коэффициентов полинома, так и на примерах нелинейных задач, таких как уточнение координат в корреляционно-экстремальных навигационных системах. В первой части излагаются элементы теории вероятностей, общие принципы и подходы, используемые при решении задач оценивания постоянных параметров и случайных последовательностей. В приложении к этой части книги приводятся краткие сведения из теории матричных исчислений и описание используемых разделов Matlab. Выделяются два важных для навигационных задач аспекта проблемы оценивания, связанные с решением задачи синтеза алгоритмов и анализа их точности, а также возможность вычисления текущей характеристики точности. Значительное внимание уделяется обоснованию возможности синтеза наиболее распространенных стохастических алгоритмов оценивания на основе детерминированного подхода, не требующего привлечения понятий теории вероятностей, а также выявлению взаимосвязей алгоритмов оценивания, полученных при различном объеме априорной информации. Книга содержит значительное количество примеров и решенных задач, а также заданий, предназначенных для получения результатов с использованием пакета Matlab, выполнение которых способствует лучшему пониманию изучаемого предмета. Материал подробно структурирован, что обеспечивает возможность его использования для формирования курсов лекций по отдельным разделам для слушателей с различным уровнем подготовки. Имеется подробный предметный указатель и список наиболее часто употребляемых англоязычных терминов.			
			<b>См. на обороте</b> 

Вторая часть книги, выпуск которой запланирован на 2008 г, посвящена обобщению обсуждаемых вопросов на задачи с непрерывным временем. При этом рассматриваются не только методы решения линейных непрерывных задач фильтрации с позиций временного подхода (фильтры калмановского типа), но и методы, получаемые в частотной области (стационарные фильтры Винера). Значительное внимание уделяется выявлению связей между частотным и временным подходами и круга задач обработки навигационной информации, наиболее эффективно решаемых на основе каждого из этих подходов. Помимо методических примеров, облегчающих понимание излагаемого материала, в этой части книги значительное большее, чем в первой части внимание уделяется непосредственно задачам обработки навигационной информации.  
Книга предназначена для научных работников, аспирантов и студентов, связанных с разработкой информационно-измерительных систем.

\* При перечислении денег следует добавить к общей сумме 10% НДС.

Оплата в сумме \_\_\_\_\_ руб. перечислена на расчетный счет  
ЦНИИ «Электроприбор» платежным поручением

№ \_\_\_\_\_ от « \_\_\_\_\_ » \_\_\_\_\_ 200 \_\_\_\_\_ г.

Руководитель организации \_\_\_\_\_

М.П.

Главный бухгалтер \_\_\_\_\_

ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ УНИТАРНОЕ ПРЕДПРИЯТИЕ  
**ЦНИИ «ЭЛЕКТРОПРИБОР»** □  
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ НАУЧНЫЙ ЦЕНТР РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ



Россия, 197046, Санкт-Петербург, ул. Малая Посадская, 30. Тел. (812) 232 59 15. Факс (812) 232 33 76  
E-mail: office@eprib.ru

Исх. № 66-37/9383 от 24 декабря 2007 г.

РУКОВОДИТЕЛЮ

**БЛАНК-ЗАКАЗ**  
**на издания ЦНИИ «Электроприбор»**  
**на 2008 г.**

В бланке-заказе следует привести необходимую информацию о заказчике, отметить заказываемые издания, перечислить общую сумму заказа на указанный ниже расчетный счет (в платежном поручении должно быть указано: «Подписная плата за издания») и выслать оформленный бланк по адресу:

**197046, С.-Петербург, ул. Малая Посадская, 30, ЦНИИ «Электроприбор».**  
**Начальнику отдела научно-технической информации Гришиной М.В.**  
Справки по телефону (812) 499 82 93. Редакция

Банковские реквизиты ФГУП ЦНИИ «Электроприбор»:  
ИНН 7813047199  
р/с 40502810100009028963, к/с 30101810100000000804  
БИК 044030804, Санкт-Петербургский ОАО «Балтийский банк»,  
ОКПО 07529850, ОКОНХ 95120, КПП 783450001

Заказчик \_\_\_\_\_  
(полное название организации)

\_\_\_\_\_ (почтовый адрес с индексом)

Банковские реквизиты \_\_\_\_\_

Контактное лицо \_\_\_\_\_  
(ФИО, должность, телефон с кодом города)