**Список рефератов,**

**полученных на XXVI Санкт-Петербургскую международную конференцию**

**по интегрированным навигационным системам**

**27– 29 мая 2019 г.**

**с предложениями членов Программного комитета по итогам рецензирования**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Номер по системе** | **Название и авторы**(на русском языке) | **решение****Международного Программного комитета**  |
|  | **Н.Н. Василюк, М.Ю. Воробьев, Д.К. Токарев** (*ООО «Топкон Позишионинг Системз», Москва,* ***Россия***)Интегрированная навигационная система с двухантенным ГНСС-приемником и микромеханическим инерциальным измерительным модулем, встроенным в одну из ГНСС-антенн  | **пленарный**  |
|  | **М.С. Селезнева**, **А.В. Пролетарский**, **К.А. Неусыпин**, **Лифэй - Чжан** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)Модификация федеративного фильтра Калмана с помощью критерия степени наблюдаемости переменных состояния | **стендовый** |
|  | **М.С. Селезнева**, **К.А. Неусыпин**, **И.В. Муратов** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)Исследование критериев степени управляемости переменных состояния моделей динамических систем | **стендовый** |
|  | **М.С. Селезнева**, **А.В. Бабиченко,** **А.В. Пролетарский**, **К.А. Неусыпин, И.В. Муратов** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)Перспективный пилотажно-навигационный комплекс с интеллектуальной компонентой | **стендовый** |
|  | **Л.В. Водичева, Ю.В. Парышева** (*АО Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург,* ***Россия***)Методика оценки точности косвенного метода калибровки бесплатформенного инерциального измерительного блока | **пленарный** |
|  | **А.А. Маслов, Д.А. Маслов, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков** (*Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт», Москва,* ***Россия***)Динамика кольцевого микромеханического гироскопа с учетом нелинейной жесткости подвеса | **стендовый** |
|  | **А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов,* ***Россия***)*,* **Т.В. Молоденкова** (*Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, Саратов,* ***Россия***)*,* **С.Е. Переляев** (*Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва,* ***Россия***)Аналитическое решение приближенного уравнения для вектора конечного поворота твердого тела и построение на его основе алгоритма определения ориентации БИНС | **стендовый** |
|  | **Сюй Бо, Асгар Аббас Радзаки** (*Колледж автоматики, Харбинский технический университет,* ***Китай***)Размещение датчиков для группового определения местонахождения автономных подводных аппаратов | **стендовый** |
|  | **В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев, Т.А. Жукова,** **А.С. Ширяев** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)«Сверхмягкое» управление конечными параметрами одноосного гиростабилизатором  | **стендовый** |
|  | **А.А. Серанова, Р.В. Ермаков, Е.Н. Скрипаль, И.В. Сергушов,** **К.Д. Чеховская, Д.Е. Гуцевич** *(АО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов,* ***Россия****),* **А.А.** **Львов** (*Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***)Аспекты проектирования отказобезопасного пилотажно-навигационного комплекса для беспилотных летательных аппаратов | **стендовый** |
|  | **В.А. Солдатенков, Ю.К. Грузевич, В.М. Ачильдиев, М.Н. Комарова, Н.А. Бедро, А.Д. Левкович** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)Датчик углов и микровибраций для контроля состояния сооружений | **стендовый** |
|  | **В.М.** **Ачильдиев** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)**, В.М.** **Успенский** (*Центральный военный клинический госпиталь имени П. В. Мандрыка, Москва,* ***Россия***)**, В.А.** **Солдатенков** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)**, М.А.** **Басараб** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)**, Н.А. Бедро, Ю.К. Грузевич, Ю.Н. Евсеева** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)**, Н.С. Коннова** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)**, А.Д. Левкович, М.Н. Комарова** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)Электросейсмокардиоблок для неинвазивной диагностики заболеваний человека | **стендовый****(Резерв в пленарный доклады)** |
|  | **Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, Т. Е.Сомова** (*Самарский государственный технический университет,* ***Россия***) Проверка точности системы навигации и управления при полете спутника наблюдения с использованием полученной видеоинформации | **стендовый** |
|  | **Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов** (*Самарский государственный технический университет,* ***Россия***) Навигация и управление свободнолетающим роботом-манипулятором при механическом захвате пассивного космического аппарата | **стендовый** |
|  | **И.В. Белоконов, А.В. Крамлих, М.Е. Мельник** (*Самарский университет,* ***Россия***)Возможный подход к повышению автономности и отказоустойчивости решения задачи определения ориентации наноспутников | **стендовый** |
|  | **Юаньсинь У** (*Шанхайский университет Цзяо Тун,* ***Китай***)Алгоритмы инерциальной навигации нового поколения на основе функционального итерационного интегрирования | **пленарный** |
|  | **С.Е. Бекетов, А.С. Бессонов, В.Н. Горшков, Е.А. Петрухин, Н.И. Хохлов** (*АО «Серпуховский завод «Металлист», Московская обл., г. Серпухов,* ***Россия***)Моделирование нелинейных поправок масштабного коэффициента лазерного гироскопа с прямоугольной подставкой | **стендовый** |
|  | **А.В. Крамлих, И.А. Ломака, С.В. Шафран** (*Самарский университет,* ***Россия***)Оценка инерционных характеристик наноспутника с использованием радиокомпаса на основе ГНСС технологий | **стендовый** |
|  | **Д.М. Малютин** *(ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия)*Гироскопическая система на микромеханических чувствительных элементах  | **стендовый** |
|  | **Е.В. Баринова, И.А. Тимбай** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва,* ***Россия***)Исследование положений относительного равновесия динамически симметричного наноспутника формата CubeSat под действием гравитационного и аэродинамического моментов | **стендовый** |
|  | **Д.А. Бедин** (*Институт математики и механики им. Н.Н. Красовского Уральского отделения Российской академии наук, Уральский федеральный университет им. первого Президента России Б.Н. Ельцина, Екатеринбург,* ***Россия****)*Линейная байесовская оценка для задачи мультилатерации в присутствии выбросов | **стендовый** |
|  | **В.Я. Распопов, А.В. Ладонкин, В.В. Лихошерст** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет»,* ***Россия***) Калибровка волнового твёрдотельного гироскопа с металлическим резонатором с блоком электроник | **стендовый** |
|  | **В.Ф. Журавлев, С.Е. Переляев** (*Институт проблем механики им. А.Ю.Ишлинского РАН, Москва,* ***Россия***),  **Б.П. Бодунов, С.Б. Бодунов** (*АО «НПП «Медикон», Миасс, Челябинской обл.,* ***Россия***)Миниатюрный волновой твердотельный гироскоп нового поколения для бескарданных инерциальных навигационных систем беспилотных летательных аппаратов | **стендовый** |
|  | **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, О.И. Саута** *(АО «ВНИИРА», С.-Петербург*, ***Россия****)*Применение технологий ГЛОНАСС для обнаружения источников помех системам ближней навигации и посадки  | **стендовый** |
|  | **Д. Ли, Ц. Лян, Х. Лю, В. Гао, Ч. Ли** (*Тяньцзинский научно-исследовательский институт навигационных приборов,* ***Китай)***Исследование возможности компенсации погрешностей градиентометра акселерометрического типа, возникающих при аэросъёмке | **пленарный** |
|  | **И.Н. Корнилов** (*Уральский Федеральный Университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина, Екатеринбург, Россия*)Повышение точности координатного обеспечения аэрологического зонда средствами GPS/ГЛОНАСС | **пленарный** |
|  | Ю.Н. Челноков (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия*)Кватернионные регулярные уравнения и алгоритмы космической инерциальной навигации  | **стендовый** |
|  | **Р. Н. Ахметов, Г. П. Аншаков, А. И. Мантуров, В. А. Типухов,** **В. Е. Юрин** (*АО «РКЦ «Прогресс», Самара,* ***Россия***)Баллистическое обеспечение космической системы дистанционного зондирования Земли «Ресурс-П» | **пленарный** |
|  | **Д.А. Бедин, А.Г. Иванов** (Институт математики и механики им. Н. Н. Красовского УрО РАН, Екатеринбург, **Россия**) Использование генетического алгоритма для определения параметров многогипотезного алгоритма восстановления траектории воздушного судна | **стендовый** |
|  | **А.В. Тельный** (*Владимирский государственный университет имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых (ВлГУ), кафедра «Информатика и защита информации», Владимир,* ***Россия****)* О возможности комплексирования информации спутниковых навигационных систем | **стендовый** |
|  | **И.В. Белоконов, И.А. Тимбай, Д.Д. Давыдов (***Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара,* ***Россия***)Пассивные системы стабилизации наноспутников формата CubeSat: общие принципы и особенности построения | **пленарный** |
|  | **Д.В. Хаданович, В.И. Ширяев** («*Южно-Уральский государственный университет (национальный исследовательский университет», Челябинск,* ***Россия***)К задаче адаптивного гарантированного оценивания на коротком интервале наблюдения | **стендовый** |
|  | **Виктор Скормин** (*Бингемтонский университет, Бингемтон, шт. Нью-Йорк,* ***США***), **Сергей Лышевский** (*Рочестерский технологический институт, Рочестер, шт. Нью-Йорк,* ***США***) Демонстрационная модель альтернативной навигационной аппаратуры для БПЛА | **пленарный** |
|  | **С.В. Шафран, И.А. Кудрявцев** (*Самарский национальный исследовательский университет,* ***Россия***) Особенности применения ИМС NT1065 “Nomada” для построения навигационного SDR приемника | **стендовый** |
|  | **В.В. Аврутов** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт им. Игоря Сикорского», Киев,* ***Украина***)Автономное определение начальных координат местоположения | **стендовый** |
|  | **Е.Б. Горский, Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.А. Копелович,** **А.В. Ясенок** (*АО «Летно-исследовательский институт имени М.М. Громова»**г. Жуковский,* ***Россия***)Траекторные измерения при проведении контроля и испытаний наземного и бортового посадочного радиотехнического оборудования летательных аппаратов  | **стендовый** |
|  | **Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Д.М. Амбарцумян, Е.А. Полукеев, Р.О. Егоров**  (*Московский физико-технический институт (государственный университет), АО “Лазекс”, г. Долгопрудный,* ***Россия***)Связь встречных волн в двух и четырехчастотных зеемановских лазерных гироскопах с непланарным резонатором | **пленарный** |
|  | **О.С. Амосов** (*ФГБОУ ВО «Комсомольский-на-Амуре государственный университет», г. Комсомольск-на-Амуре,* ***Россия****)*Нейросетевой метод обнаружения и распознавания подвижных объектов в задачах траекторного слежения по данным камер видеонаблюдения  | **стендовый** |
|  | **В.А. Тупысев** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия***), **Ю.А. Литвиненко** (*Университет ИТМО*, *АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия***) Особенности использования фильтров полиномиального типа в навигационных комплексах с модульным принципом построения | **стендовый** |
|  | **Гюнхан Есим, Ёнен Анил Сами, Алтинёз Багис** (*Roketsan Inc., Анкара,* ***Турция***)Оценка эффективности инерциальных датчиков на МЭМС по результатам использования методики стабилизации их погрешностей | **стендовый** |
|  | **Алтинёз Багис,** **Ёнен Анил Сами, Гюнхан Есим** (*Roketsan Inc., Анкара,* ***Турция***)Определение коэффициентов дисперсии Аллана с помощью генетического алгоритма | **стендовый** |
|  | **В.Я. Распопов, А.И. Волчихин, И.А. Волчихин**(*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», ОАО Мичуринский завод «Прогресс», Тула,* ***Россия***)Волновой твёрдотельный гироскоп с металлическим резонатором для режима свободной волны | **стендовый** |
|  | **А.В. Моторин, Д.А. Кошаев, О.А. Степанов, А.С. Носов** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия***)Анализ эффективности использования высокоточных спутниковых измерений при определении аномалий силы тяжести на морском подвижном объекте | **стендовый** |
|  | **И.А. Чистяков, А.А. Никулин, И.Б. Гарцеев** (*ООО «Техкомпания Хуавэй», г. Москва,* ***Россия***)Адаптация алгоритма пешеходной навигации для двух ИНС с креплением на разных ногах  | **пленарный** |
|  | **Б. Осунлук** (*Факультет электротехники и электроники, Билькентский университет, Aselsan Inc., Микроэлектроника, наведение и электрооптика, Анкара,* ***Турция***), **С. Огут, Е. Озбай** (*Факультет электротехники и электроники, Билькентский университет, Научно-исследовательский центр нанотехнологий, Университет г. Билкент, Анкара,* ***Турция***)Оптимизация параметров ВОГ с целью снижения шумовой компоненты его погрешности | **стендовый****(Резерв в пленарный доклады)** |
|  | **Р. Чайсричароэн** (*Школа информационных технологий, Университет Мэй-Фа-Луанг, Чианг Рай,* ***Тайланд***), **К. Кантавонг, С. Артан** (*Школа информационно-коммуникационных технологий, Университет Фаяо, Фаяо,* ***Тайланд****)*Оптимизация динамической маршрутизации для транспортной сети с непредвиденными нарушениями движения | **стендовый** |
|  | **А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев** *(ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия),***C.А. Иванов** (*АО «Раменский приборостроительный завод», Раменское, Московская область,* ***Россия***)Интегрированная инерциально-одометрическая навигационная система со спутниковой калибровкой  | **пленарный** |
|  | **Х. Бензерук, А-Ц. Нгуен, Сяосин Фан, Р. Ландри** *(Лаборатория космической техники, Встроенные системы, навигация и авионика (LASSENA), Факультет электротехники, Высшая техническая школа, Монреаль, Квебек,* ***Канада****)***, А.В. Небылов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения (ГУАП), С.-Петербург,* ***Россия***)Альтернативные доплеровско-инерциальные интегрированные системы позиционирования, навигации и синхронизации на основе использования низкоорбитальной спутниковой системы связи Iridium Next | **пленарный** |
|  | **Н.Б. Вавилова, А.А. Голован, А.В. Козлов, И.А. Папуша,** **Н.А. Парусников** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва,* ***Россия****),* **О.А. Зорина, Е.А. Измайлов,** **С.Е. Кухтевич, А.В. Фомичев** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва,* ***Россия***)Использование мер оцениваемости в алгоритме автокалибровки БИНС | **пленарный** |
|  | **А.В. Козлов, Ф.С. Капралов** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва,* ***Россия***), **А.В. Фомичев** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва,* ***Россия***)Методика калибровки рассинхронизации гироскопических трактов БИНС | **стендовый** |
|  | **Н.Б. Вавилова, В.С. Вязьмин, А.А. Голован** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва,* ***Россия***)Результаты разработки и применения алгоритмов интеграции низкоточной БИНС, СНС и одометра в аппаратном комплексе дорожной лаборатории | **пленарный** |
|  | **В.И. Гребенников, Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, С.Ф. Нахов, А.Ю. Николаенко, В.В. Скоробогатов** (*Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов,* ***Россия***)Шестиосный блок измерителей кажущихся ускорений на основе прецизионного кварцевого маятникового акселерометра с цифровой обратной связью для систем управления космическими кораблями «Союз - МС» и «Прогресс - МС» | **пленарный** |
|  | **Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова, Д.С. Гнусарев, В.В. Скоробогатов (***Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов,* ***Россия*), В.М. Никифоров** (*ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***), **Е.П. Кривцов, А.А. Янковский (***ФГУП «ВНИИМ им. Д.И. Менделеева», С.-Петербург,* ***Россия***)Разработка цифровых регуляторов для систем управления гироскопическими приборами и метрологическими установками на их основе с применением современных методов синтеза с целью улучшения точностных и динамических характеристик | **стендовый** |
|  | **Хунтао Лю** (*Даляньский морской университет,* ***Китай***)Схема мультисенсорной корабельной системы на основе генетического алгоритма  | **стендовый** |
|  | **И.Ю. Быканов, В.М. Никифоров (***ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия****)*Оценка прочности чувствительного элемента маятникового компенсационного акселерометра типа Si-Flexметодом конечно-элементного анализа | **стендовый** |
|  | **И.Ю. Быканов (***ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия****)*Исследование температурной зависимости параметров маятникового компенсационного акселерометра типа Si-Flex | **СНЯТ АВТОРАМИ** |
|  | **С.Л. Левин, Е.А. Махаев, Л.П. Рябова, В.В. Святый, П.А. Чесноков** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия***)Некоторые результаты разработки прецизионного криоакселерометра | **стендовый** |
|  | **А.В. Небылов, В.А. Небылов, А.И. Панферов, С.А. Бродский** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения (ГУАП), С.-Петербург,* ***Россия****)*Методы синтеза алгоритмов управления движением в зоне действия экранного эффекта | **стендовый** |
|  | **Д.А. Буров (***АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров,* ***Россия****)*Результаты применения технологии фильтрации внешних возмущений в режиме начальной выставки БИНС | **стендовый** |
|  | **Р.Р. Бикмаев, М.Д. Золотов, А.Н. Попов** (*МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов****, Россия****),* **Р.Н. Садеков (***ВИА «ЭРА», Анапа,* ***Россия****)*Планирование траектории беспилотного летального аппарата (квадрокоптера) для аэрофотосъемки с использованием инерциальной навигационной системы, высотомера и технического зрения в локальной системе координат | **стендовый** |
|  | **А.В. Субботин, В.С. Ермаков, М.Б. Мафтер (***ПАО ПНППК, Пермь,* ***Россия****)*Морская интегрированная малогабаритная система навигации и стабилизации на волоконно-оптических гироскопах КАМА-НС-В | **стендовый** |
|  | **Х. Бучнер, Б.И. Ахмад, С. Годсилл** (*Кембриджский университет, инженерный факультет,* ***Великобритания****)*Анализ меняющейся обстановки в случае движущихся групп датчиков и объектов применительно к автономным системам и робототехнике  | **стендовый** |
|  | **С.Б. Ван, Ю. Ц. Чжан** (*Институт управления морским транспортом, Даляньский морской университет, Далянь,* ***Китай****)*Метод лидарной одометрии и картографирования для автономных надводных судов, совершающих плавание в стесненных водах | **пленарный** |
|  | ***Н. Аль Битар*** (*аспирант из Сирии****,*** *МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия),* А.И.Гаврилов *(****МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия****)*Применение технологий интеллектуальных вычислений в области интегрированных навигационных систем | **стендовый** |
|  | **И.М. Окон** (***США***)Применение метода автокомпенсации для уменьшения смещения нуля и калибровки волнового твердотельного гироскопа  | **стендовый** |
|  | **Д. М. Калихман, Е. А. Депутатова, Д. С. Гнусарев** *(Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов,* ***Россия****)***, В. М. Никифоров, И.Ю. Быканов** *(ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Динамический регулятор по выходу датчика угловой скорости, построенный на основе методов инвариантных эллипсоидов | **стендовый** |
|  | **Карстен Мюллер (***Технологический институт Карлсруэ, Институт оптимизации систем, Карлсруэ****, Германия),* Г.Ф. Троммер** (*Технологический институт Карлсруэ, Институт оптимизации систем, Германия; Университет ИТМО, Санкт-Петербург,* ***Россия***)Наведение автономных квадрокоптеров с использованием алгоритма согласования изображения | **пленарный** |
|  | **Д.Г. Грязин** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия***)**, А.А. Молочников, И.В. Сергачёв,** **Ю.В. Матвеев, И.В. Короленко** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия***)Способ измерения магнитного курса судна в высоких широтах и его реализации в компасе "Азимут - КМ05Д" | **стендовый** |
|  | **Л.В. Киселев** (*Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий ДВО РАН,* ***Россия***), **В.Б.Костоусов (***Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт математики и механики им. Н.Н.Красовского УрО РАН, Екатеринбург,* ***Россия****)*О взаимосвязи и общности решения задач навигации и гравиметрии в подводной робототехнике | **стендовый** |
|  | **И.В. Папкова, А.В. Крысько** (*Национальный исследовательский Томский политехнический университет, Томск, Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***),**М.А. Барулина** (*Институт проблем точной механики и управления РАН,**Саратов,* ***Россия****),* **В.А. Крысько** *(Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***)Математическое моделирование нелинейной динамики чувствительных элементов наноэлектромеханических датчиков с учетом тепловых, электрических и шумовых воздействий | **Объединить с рефератом №76****Объединенный доклад принять как стендовый** |
|  | **М.А. Барулина** (*Институт проблем точной механики и управления РАН,**Саратов,* ***Россия****),* **И.В. Папкова, А.В. Крысько** (*Национальный исследовательский Томский политехнический университет, Томск, Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***)*,* **В.А. Крысько** (*Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***)Задачи и проблемы математического моделирования компонентов нанодатчиков | **Объединить с рефератом №75****Объединенный доклад принять как стендовый** |
|  | **А.А. Федотов, С.Ю. Перепелкина** (*АО "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова", г. Екатеринбург,* ***Россия)***Повышение точности бесплатформенной инерциальной навигационной системы за счет управляемого прецессионного движения | **стендовый** |
|  | **Жэньжэнь Фэн**, **Сыхай Ли**(*Факультет автоматики, Северо-западный политехнический университет, г. Сиань,* ***Китай***)Интегрированная инерциально-визуальная система, использующая примитивы линий, содержащие геометрические ограничения | **стендовый** |
|  | **Янь Ван, Юаньсин Лю, Вэй Хуан** *(Исследовательский центр квантовой инженерии и технологий, Пекинский институт аэрокосмических систем управления,* ***Китай***)Исследование влияния неоднородности статического магнитного поля на ширину резонансной линии ЯМР-гироскопа | **стендовый** |
|  | **Жуйчэнь Чжан, Шаофэн Бянь, Бин Цзи**(*Факультет навигации, Военно-морской инженерный университет, г. Ухань,* ***Китай***)Согласование батиметрических данных на основе линейно-комплементарного разложения функции би-сплайнов в ряд Фурье | **стендовый** |
|  | **Хоупу Ли, Ливэнь Кан, Сунлинь Ли** (*Факультет навигации, Военно-морской инженерный университет, г. Ухань,* ***Китай***)Сравнительный анализ параметров эллипсоидов CGCS 2000 и PZ-90.02 | **стендовый** |
|  | **Бин Цзи, Шаофэн Бянь, Хоупу Ли, Жуйчэнь Чжан** *(Факультет навигации, Военно-морской инженерный университет, г. Ухань,* ***Китай***)Исследование метода изучения рельефа морского дна с использованием измерений градиента силы тяжести | **стендовый** |
|  | **Хоупу Ли, Куньпэн Цзо, Юаньшэн Хуа** *(Факультет навигации, Военно-морской инженерный университет, г. Ухань,* ***Китай****)*Анализ эффективности позиционирования с помощью спутниковой навигационной системы BeiDou на трассе Морского шелкового пути | **стендовый** |
|  | **Шуай Чжу, Сыхай Ли, Цянвэнь Фу**(*Факультет автоматики, Северо-западный политехнический университет, г. Сиань, Шеньси,* ***Китай***)Недорогая сильносвязанная навигационная система на микромеханических датчиках, работающая в режиме RTK с робастной точностью позиционирования в пределах дорожной полосы | **стендовый** |
|  | **Ван Ян Чжао** (*Научно-исследовательский институт навигационных приборов, г. Тяньцзинь,* ***Китай***)Анализ выставки инерциальной навигационной системы аналитического типа | **стендовый** |
|  | **Цзин Чжу** (*Институт метеорологии и океанографии Национального университета оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай***),  **Дункай Дай, Вэй У, Синшу Ван** *(Институт передовых междисциплинарных исследований Национального университета оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай****)*Оценка влияния измерительного шума на методику коррекции навигационной системы по данным аномалий гравитационного поля | **стендовый** |
|  | **Хао Сюн, Синшу Ван, Цзясинь Чжэн, Инвэй Чжао, Цзиньпэн Чжоу** *(Институт передовых междисциплинарных исследований Национального университета оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай****)*Оценка эффективности применения сильносвязанной интегрированной системы навигации, опирающейся на РРР-позиционирование при проведении удаленных морских съемок | **пленарный** |
|  | **Ин Чжао, Лэйлэй Ли, Шэн Ян (***Чунцинский университет, г. Чунцин,* ***Китай)***Новый метод выявления проскальзывания цикла и восстановления слежения при помощи ИНС в задаче PPP-позиционирования | **стендовый** |
|  | **Мэйпин У, Минхао Ван, Цзюйлян Цао, Кайдун Чжан, Сяньфэй Пань, Шаокунь Цай, Жуйхан Юй***(Национальный университет оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай****)*Повышение точности бесплатформенной векторной аэрогравиметрической системы с помощью регулируемого вращения по углу рыскания | **стендовый** |
|  | **Сянмин Син** (*Пекинский институт аэрокосмических систем управления, г. Пекин,* ***Китай****),* **Жуньсун Чжоу (***Китайская аэрокосмическая научно-техническая корпорация, г. Пекин,* ***Китай****),* **Линь Ян (***Школа гуманитарных наук, г. Пекин,* ***Китай****)*Текущее состояние в области разработки технологии автономной навигации для пешеходов | **пленарный** |
|  | **Чжаохай Мэн, Пэнфэй Ли** (*Тяньцзинский научно-исследовательский институт навигационных приборов, г. Тяньцзинь,* ***Китай****)*Расчет уклонения отвесной линии с использованием гравитационной модели Земли | **стендовый** |
|  | **Сяо-мао Ху** (*Кафедра машиностроения Тяньцзинсокго университета, Тяньцзинский научно-исследовательский институт навигационных приборов, г. Тяньцзинь,* ***Китай****)*Новый метод поиска неисправностей в интегрированной инерциально-акустической системе, содержащей один транспондер  | **пленарный** |
|  | **Жуйхан Юй, Шаокунь Цай, Цзюйлян Цао, Мэйпин У, Говэй Пань, Минхао Ван**(*Факультет автоматики, Национальный университет оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай***)Результаты испытаний бесплатформенного гравиметра в Южно-Китайском море | **пленарный** |
|  | **Цзюйлян Цао, Чжимин Сюн, Мэйпин У, Кайдун Чжан, Шаокунь Цай, Жуйхан Юй, Цзэ Чэнь**(*Национальный университет оборонных технологий, г. Чанша,* ***Китай***)Двухуровневая буксируемая подводная бесплатформенная гравиметрическая система | **пленарный** |
|  | **Фэн У, Тяньи Шао, Чэнчжи У, Вэй Син, Цун Гу***(Шанхайский институт аэрокосмических технологий управления, г. Шанхай,* ***Китай****)*Алгоритм ускоренной выставки в полете БИНС на основе МЭМС по данным GPS | **стендовый** |
|  | **Дань Чжан, Чжунхай Пэй, Сюэхао Юй, Пэн Ван** *(Шанхайский институт аэрокосмических технологий управления, г. Шанхай,* ***Китай****)*Высокоточная интегрированная навигационная система на основе МЭМС, ГНСС, магнетометра и одометра | **пленарный** |
|  | **А.С. Ковалёв** *(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия****)*Фазовый метод измерения выходного сигнала одномассового ММГ как способ улучшения его характеристик | **стендовый** |
|  | **Даньдань Цюй, Юймин Лу, Юйминь Тао, Мэйцзяо Ван** (*Пекинская аэрокосмическая компания современных лазерных инерциальных навигационных технологий, Пекин,* ***Китай***) Исследование метода температурной компенсации для лазерных гироскопов в составе ИНС | **стендовый** |
|  | **С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.Ю. Махаев, А.В. Шолохов,** **С.Е. Чернышев** (*МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов,* ***Россия****),* **Н.В. Кузьмина, С.М. Тарасов** *(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург,* ***Россия***)Применение метода относительных измерений для контроля точностных характеристик автоматической системы определения астрономического азимута | **стендовый** |
| **101.** | **Тицзин Цай, Цимэн Сюй, Дайцзинь Чжоу, Шуайпэн Гао, Ян Лю, Цзюньсян Хуан** *(Колледж прикладной науки и техники, Юго-восточный университет, Нанкин,* ***Китай****),* **Г.И. Емельянцев,** **А.П. Степанов***(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия****)*Многорежимная интегрированная система ориентации и навигации ГНСС/МИИМ  | **стендовый** |
| **102.** | **П. Дэвидсон** (*Университет Тампере, Факультет информационных технологий и связи,* ***Финляндия***), **М. Мансур** (*Университет Тампере, Факультет информационных технологий и связи,* ***Финляндия****, Университет ИТМО, Санкт-Петербург,* ***Россия****)*, **О.А. Степанов**(*Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия,*** *АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия****),* **Р. Пише** (*Университет Тампере, Факультет информационных технологий и связи,* ***Финляндия****)* Результаты эксперимента по определению дальности на основе параллакса движения | **стендовый** |
| **103.** | **С.А. Ковтун, О.И. Ткаченко** (*ФГУП «ЦАГИ», Жуковский, Московская обл.,* ***Россия****)*Использование прогноза качки для обеспечения безопасности взлета и посадки самолетов корабельного базирования | **стендовый** |
| **107.** | **В.Г. Пешехонов, А.В. Соколов, А.А. Краснов***(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия****)*Развитие гравиметрических комплексов ЦНИИ «Электроприбор» | **пленарный** |