

ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ ПРОГРАММА¹

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 "Нортрон Грумман", г. Вудленд Хилс, США*)
Инерциальная навигационная система на основе миниатюрного твердотельного волнового гироскопа

11.00 – 11.30 П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

11.30 – 11.50 2. **Я.И.Биндер, А.С.Лысенко, Т.В.Падерина, В.Г.Розенцвейн**
13² (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт.-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**
41 (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва, Россия*)
Результаты разработки и летных испытаний микромеханического блока

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ³

12.10 – 12.50 4. **И.В.Меркурьев, В.В.Подалков, Е.С.Сбытова** (*ФГБОУ ВПО «Национальный исследовательский университет МЭИ», Москва, Россия*)
70
Динамика микромеханического гироскопа с монокристаллическим дисковым резонатором

78 5. **Я.В.Беляев, Я.А.Некрасов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт.-Петербург, Россия*)
Результаты экспериментальной проверки работы ММГ RR-типа в режиме совмещенных резонансных частот при больших добротностях контура вторичных колебаний

50 6. **М.А.Басараб, М.А.Ивойлов, В.А.Матвеев** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия*)
Использование нейросетевого алгоритма для решения задачи балансировки волнового твердотельного гироскопа

33 7. **Е.А.Чуманкин** (*ОАО АНПП "ТЕМП-АВИА", Арзамас, Россия*)
Результаты проектирования датчика угловой скорости на основе волнового твердотельного гироскопа

¹ Программный комитет оставляет за собой право вносить изменения в окончательный вариант программы.

² Номер доклада по системе «СПОК-ЭЛЕКТРОПРИБОР»

³ 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.

- 35 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 Стэнфордского университета
- 1 9. **И.Г.Анцев, С. В. Богословский, Г.А.Сапожников** (ОАО «НПП «Радар ммс», Санкт-Петербург, **Россия**)
Дифференциальный чувствительный элемент на ПАВ с зеркальной топологией
- 64 10. **Е.А.Бондаренко, А.Ю.Вахлаков, В.В.Ляхин, А.С.Ридила** (Казенное Предприятие Специального Приборостроения "Арсенал", Киев, **Украина**)
Лазерные гироскопы для бесплатформенных инерциальных навигационных систем
- 48 11. **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
- 38 12. **В.Ю.Мишин, Д.А.Морозов, М.В.Чиркин, С.Ю.Алексеев** (Рязанский государственный радиотехнический университет, Рязань, **Россия**), **М.В.Борисов, М.А.Захаров, А.В.Молчанов** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, **Россия**)
Технологические аспекты производства прецизионных кольцевых лазеров: измерение порога синхронизации при изготовлении и эксплуатации
- 17 13. **В.И.Виноградов** ("Завод Электроприбор", Тамбов, **Россия**)
Рекомбинационный процесс движения атомов в разряде постоянного тока и его применения в кольцевых лазерах
- 99 14. **П.К. Плотников, Ю.А. Захаров, С.Г. Наумов** (Саратовский государственный технический университет, Саратов, **Россия**)
Сравнительный анализ погрешностей гироскопов в карданных подвесах при использовании различных моделей трения, описывающих явление предварительного смещения
- 98 15. **Л.А.Мельников, П.К.Плотников** (Саратовский государственный технический университет, Саратов, **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 16. **А.Е.Федоров, Д.А.Рекунов** (ОАО «Раменский приборостроительный завод», Москва, **Россия**)
Инерциальный блок лазерный ИБЛ-2 на базе трехкомпонентного лазерного гироскопа.
- 51

- 14.20 – 14.40 17. **Ю.М. Златкин, А.Н. Калногуз, В.Г. Воронченко** (*НПП «Хартрон Аркос», 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", Киев, Украина*)
Лазерная БИНС для ракеты - носителя «Циклон-4»

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ¹

- 14.40 – 15.30 18. **Т.Л.Егорова, А.С.Ларшин** (*Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры – ФГУП «ЦЭНКИ», Москва, Россия*), **С.Ф. Коновалов, А.В. Полынков, А.А. Трунов** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия*);
Акселерометры для инклинометрических применений
- 63 19. **Н.И.Лихолит, А.М.Шостаков, Ю.Ю.Юрьев, И.В.Никонов** (*Казенное предприятие специального приборостроения "Арсенал", Киев, Украина*), **Н.Г.Черняк** (*Национальный технический университет Украины "Киевский политехнический институт", Киев, Украина*)
Акселерометры для бесплатформенных инерциальных навигационных систем
- 14 20. **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
- 87 21. **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
- 67 22. **М.В.Чиркин; В.В.Климаков, В.Н.Мелехин, А.И.Улитенко** (*Рязанский государственный радиотехнический университет, Рязань, Россия*), **А.В. Молчанов** (*ОАО "Московский институт электромеханики и автоматики", Москва, Россия*)
Пассивные теплоотводящие элементы интегрированные в конструкцию бесплатформенной инерциальной навигационной системы
- 24 23. **Ю.Г.Егоров, С.В.Смирнов** (*МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва, Россия*)
Моделирование алгоритмов адаптивной коррекции инерциальной системы ориентации радиотелескопа
- 58 24. **М.Илиас, Ж.Чжан** (*Школа автоматики и электроники, Бэйханский университет, Китай*), **Я.Ч.Ян** (*Компания NavTechnology, Китай*)
Анализ начальной выставки бесплатформенной инерциальной системы с использованием сглаживающего фильтра Калмана
- 42 25. **В.Г.Андреев, В.А.Белокуров, В.И.Кошелев** (*ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Рязань, Россия*)
Начальная выставка бесплатформенных навигационных систем с компенсацией вибраций носителя

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.

- 22 26. **Л.Н.Бельский, Л.В.Водичева, Е.Л.Алиевская, Ю.В.Парышева** (*ФГУП "Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А.Семихатова", г. Екатеринбург, Россия*)
Повышение точности гирокомпасирования БИНС при предстартовом подъеме летательного аппарата
- 25 27. **А.В.Деревянкин, А.И.Матасов** (*Московский государственный университет им. М.В.Ломоносова, Москва, Россия*)
Предельные точности стендовой калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем
- 29 28. **С. Хань, Б. Юань, Г. Жао, Г. Ван, Д. Ляо** (*Колледж оптоэлектроники и приборостроения, Национальный университет военной техники, Китай*)
Метод начальной выставки двухосной ИНС для морских применений при помощи вращения по двум осям
- 30 29. **Г. Жао, Г.Ван, Б. Юань, С. Хань** (*Национальный университет военной техники, Китай*)
Калибровка инерциальной навигационной системы на лазерных гироскопах с использованием метода вращения вокруг двух осей
- 71 30. **П.П.Парамонов, А.В.Шукалов, Ю.И.Сабо** (*ФГУП Санкт-Петербургское ОКБ «Электроавтоматика» им. П.А.Ефимова, Санкт-Петербург, Россия*),
В.Я.Распопов, Ю.В.Иванов, А.П.Шведов, А.В.Ладонкин, В.В. Матвеев (*ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», Тула, Россия*)
Резервная бесплатформенная система ориентации на отечественной измерительной базе
- 82 31. **В.В.Аврутов, С.В.Головач, Т.Ю.Мазепа** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический университет», Киев, Украина*)
О скалярной калибровке блока гироскопов и акселерометров
- 84 32. **В.М.Кутовой, О.И.Маслова, С.Ю.Перепелкина, А.А.Федотов** (*ФГУП "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова", Екатеринбург, Россия*)
Методика отработки навигационного прибора на базе бесплатформенного инерциального блока в процессе подготовки к летным испытаниям
- 100 33. **Б.В. Климкович** (*КТУЭ ОАО МЧЗ «Луч», г. Минск, Белоруссия*)
Применение неголономных связей для коррекции инерциальной системы навигации наземных колесных транспортных средств

15.30 – 15.40 **Обсуждение стендовых докладов**

15.40 – 16.10 П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.10 – 16.30 34. **Павел Дэвидсон, Ярмо Такала** (*Технический университет г. Тампере, Финляндия*)
18 Разработка алгоритмов для инерциальной навигационной системы с учетом особенностей походки человека
- 16.30 – 16.50 35. **Б.Е.Ландау, Г.И.Емельянцеv, С.С.Гуревич, В.И.Завгородний, С.Л.Левин,**
77 **Б.В.Одинцов, С.Г.Романенко** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия*)
Наземная отработка методики полётной калибровки БИСО на ЭСГ для орбитальных КА с произвольной ориентацией

ВТОРНИК, 29 мая

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

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

ПРИГЛАШЕННЫЙ ДОКЛАД

- 9.00 – 9.45 36. **Р. Фёрсман, Т. Крюгер, К.-С. Вилькенс** (*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

- 9.45– 10.05 37. **А.В.Ладонкин, В.Я.Распопов.** (*ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», Тула, Россия*).
62
Оптические системы ориентации в контуре управления беспилотного летательного аппарата
- 10.05 – 10.25 38. **Т.Б.Крисс, М.С.Ашер** (*Лаборатория прикладной физики университета Джонса Хопкинса, США*)
52
Применение навигации по изображениям и рельефу местности в гражданской авиации
- 10.25 – 10.45 39. **Г.А.Аванесов, Р.В.Бессонов, А.Н.Куркина, Е.А.Мысник, А.С.Лискив** (*Институт космических исследований РАН, Москва, Россия*), **И.С.Каютин, М.Б.Людомирский, Н.Е.Ямщиков** (*ЗАО «НПК «Электрооптика», Москва, Россия*)
28
Разработка автономной бесплатформенной астроинерциальной навигационной системы
- 10.45– 11.05 40. **Р. А. Х. Шагас, Х. Валдманн** (*Технологический авиационный институт, Бразилия*)
55
Анализ наблюдаемости модели ошибок ИНС при использовании метода геометрических представлений и спутниковых данных /магнетометра/камеры
- 11.05 – 11.35 П Е Р Е Р Ы В
- 11.35 – 11.55 41. **Ранджан Вепа, Канелла Петракоу** (*Университет, Лондон, Великобритания*)
2
Высокоточное определение местоположения с использованием прецизионных интегрированных инерциально-спутниковых систем и датчиков изображений
- 11.55 – 12.15 42. **С.Л.Булгаков, Ю.П.Михеенков, В.Н.Крючков, О.И.Федоскин, Д.А.Хилевич** (*ОАО «ЛазерСервис», Москва, Россия*)
37
Инерциально-спутниковая навигационная система для РЛС с синтезированной апертурой

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ ¹

- 12.15 – 12.45 43. **А.К.Волковицкий, Е.В.Каршаков, Е.В.Мойланен, Б.В.Павлов** (ИПУ РАН, Москва, **Россия**)
16
Комплексирование магнитоградиентных корреляционно-экстремальных и инерциальных навигационных систем
- 69 44. **Ю.Л.Смоллер, С.Ш.Юрист** (ЗАО НТП "Гравиметрические технологии", **Россия**),
О.Н.Богданов, Ю.В.Болотин, А.А.Голован, А.В.Козлов (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, **Россия**)
Результаты испытаний на яхте бескарданного гравиметра GT-X
- 27 45. **Л.Р.Лустоса, Дж.Волдманн** (ИТА - институт технологии и аэронавтики, Сао Хосе дос Кампос, **Бразилия**)
К вопросу о статистической состоятельности расширенного фильтра Калмана в инерциальной навигации при использовании адаптивного управления
- 23 46. **В.В.Воронов, О.Ю.Купервассер** (ЗАО «Р.Е.Т.Кронштадт», Москва, **Россия**)
Коррекция ошибок инерциальной навигационной системы с помощью методов визуальной навигации
- 26 47. **В.В.Аврутов, И.Ю.Штурма** (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», Киев, **Украина**)
Инерциальный измерительный модуль с USB-портом
- 60 48. **М. Ушак, Ц.Ч. Фан, В.Б. Юй** (Школа пилотажно-навигационного оборудования и оптоэлектроники, Бэйханский университет, Пекин, **Китай**)
Новый метод использования федеративного фильтра Калмана для повышения надежности и отказоустойчивости интегрированных навигационных систем
- 66 49. **А.С.Популовский, Д.И.Ищук** (ФГУП ЦНИИХМ, Москва, **Россия**)
Малогабаритная автономная подводная навигационная система на основе инерциальных МЭМС датчиков и доплеровского гидроакустического лага
- 76 50. **А.Ф.Дюмин** (Самарский государственный технический университет, Самара, **Россия**)
Использование фильтра Калмана в задаче калибровки погрешностей инерциальной системы определения ориентации космического аппарата

12.45 – 13.00 **Обсуждение стендовых докладов**

13.00 – 14.00 **О Б Е Д**

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

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 51. **Й. Рот, Т. Шайх, Г.Ф.Троммер** (Институт оптимизации систем (ITE), Технологический институт Карлсруэ, Карлсруэ, **Германия**)
85
Совместный метод определения местоположения транспортного средства при помощи спутников

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.

- 14.20 – 14.40 52. **В.Д.Дишель, А.К.Быков, Н.В.Соколова, В.Г.Сулимов, Е.Ю.Жигулевцева**
96 (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 ДОКЛАДЫ ¹

- 14.40 – 15.10 53. **Д.В.Сухомлинов, А.В.Чернодаров, А.П.Патрикеев** (НПО «Мобильные
81 Информационные Системы», Москва, **Россия**)
Полунатурная отработка программно-математического обеспечения бесплатформенной геоинерциальной навигационной системы
54. **Хамза Бензеррук** (аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, **Алжир**), **А.В. Небылов** (Международный институт передовых аэрокосмических технологий Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, **Россия**)
Интегрированная инерциально-спутниковая навигационная система реального времени в условиях помех
- 19 55. **В.Б.Ларин** (Институт Механики НАН Украины, Киев, **Украина**), **А.А.Тунник** (Национальный авиационный университет, Киев, **Украина**)
Особенности алгоритмов и технических средств акселерометрических интегрированных инерциально-спутниковых систем низкой стоимости
- 83 56. **А.В.Проخورцов, В.В.Савельев, В.А.Смирнов** (ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Тула, **Россия**).
Способ коррекции показаний БИНС по параметрам ориентации по сигналам одной антенны СНС
- 31 57. **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
- 21 58. **Ю.М. Златкин, С.В.Олейник, Ю.А.Кузнецов** (НПП Хартрон-Аркус, Харьков, **Украина**), **В.Б.Успенский, И.А.Багмут** (НТУ "ХПИ", Харьков, **Украина**)
Технология и результаты испытаний бесплатформенного астроинерциального блока для систем управления космических аппаратов
- 12 59. **Махди Фатхи, Седж Дежани** (Фирма КАРКО, группа навигации, Экбатан, Тегеран, **Иран**)
Авиационная бесплатформенная инерциальная навигационная система с управляемыми ограничениями траектории движения в качестве вспомогательного средства
- 4 60. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** (НИИ ПНМС СамГТУ, Самара, **Россия**)
Полетная юстировка космического телескопа и системы звездных датчиков при сканирующей съемке наземных реперов

15.10 – 15.30 Обсуждение стендовых докладов

15.30 – 16.00 П Е Р Е Р Ы В

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.

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.00 – 16.20 61. **А. Коэн** (*Сажем Дефанс Секюрите, Париж, Франция*), **А. Требуков**
95 (*Инерциальные технологии технокомплекса, Раменское, Московская область, Россия*)
LINS-100RS – интегрированная система ИНС/GPS/ГЛОНАСС нового поколения для авиационных применений
- 16.20 – 16.40 62. **Т.Н.Вахитов, А.Б.Колчев, К.Ю.Счастливцев, В.Б.Успенский**, (*ЗАО «ЛАЗЕКС», г. Долгопрудный, Московская обл., Россия*), **А.А.Фомичев, П.В.Ларионов** (*МФТИ (ГУ), ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный, Московская обл., Россия*)
45
Разработка и испытание интегрированной инерциально-спутниковой навигационной системы НСИ-2000MTG с расширенной доступностью спутниковых измерений

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ ¹

- 16.40 – 17.15 63. **А.Азенья, Л.Пенеда, А.Карвалью** (*Институт систем и робототехники, Факультет приборостроения, Университет Порту, Португалия*)
6
Влияние пространственного распределения сигналов радиомаяка на точность позиционирования внутри помещений при использовании радиочастотного метода
- 49 64. **Мустафа Динч, Чингиз Гаджиев** (*Факультет авиационной и космической техники, Стамбульский технический университет (ITU), Стамбул, Турция*)
Применение интегрированной навигационной системы для динамического моделирования автономного подводного аппарата
- 75 65. **К.К. Веремеенко, Д.А. Антонов, Р.Ю. Зимин, М.В. Жарков, И.М. Кузнецов, А.Н. Пронькин** (*Московский авиационный институт (государственный технический университет), Москва, Россия*)
Малогабаритный интегрированный навигационно-посадочный комплекс переменной структуры
- 10 66. **В.И.Бабуров, Н.В.Иванцевич, Н.В.Васильева**
(*ОАО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Использование наземных радионавигационных точек для повышения точности спутниковых определений места в условиях крена /тангажа летательного аппарата
- 72 67. **Е.Л.Межирицкий, В.М.Никифоров** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А.Пилюгина», Москва, Россия*), **М.М.Чайковский** (*ИПТУ имени В.А.Трапезникова РАН, Москва, Россия*), **Н.Д.Егупов** (*МГТУ имени Н.Э. Баумана (филиал, г. Калуга), Россия*)
Робастная стабилизация динамических систем в условиях неопределенных внешних возмущающих факторов методами выпуклой оптимизации
- 56 68. **Р.Н.Ахметов, В.П.Макаров, А.В.Соллогуб** (*ФГУП ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, Россия*)
Критериальный подход при построении бортовой системы управления живучестью автоматических КА ДЗЗ

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.

- 91 69. **К. Г. Кебкал, А. Г. Кебкал, Баннаш Рудольф** (*Evologics GmbH, Берлин, Германия*)
Комбинированная система подводного позиционирования и цифровой гидроакустической связи
- 20 70. **А.С.Галкина, А.И.Мантуров, Н.И.Пыринов, В.Е.Юрин** (*ФГУП ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, Россия*)
Выбор оптимальных параметров управления угловым движением в бортовых комплексах управления космических аппаратов дистанционного зондирования Земли
- 68 71. **Ю.Н.Горелов, Л.В.Курганская, М.В.Морозова** (*Институт проблем управления сложными системами РАН, Самара, Россия*), **С.Б.Данилов** (*Самарский государственный университет, Самара, Россия*)
Оптимальное планирование процессов дистанционного зондирования земли из космоса
- 3 72. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** (*НИИ ПНМС СамГТУ, Самара, Россия*)
Долгосрочное целевое планирование при гиросиловом наведении информационных спутников
- 97 73. **М.В.Желамский** (*ЗАО «Транзас – Авиация», Россия*)
Магнитное и электромагнитное позиционирование подвижных объектов
- 17.15 – 17.30 **Обсуждение стендовых докладов**
- 18.00 **ФУРШЕТ**

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 74. **С.Г. Ревнивых** (*Информационно-аналитический центр координатно-временного и навигационного обеспечения, ФГУП ЦНИИМаш г.Королев, Федеральное космическое агентство, г. Королев, Московская обл., Россия*).
Тенденции развития глобальных навигационных спутниковых систем. Состояние и перспективы системы ГЛОНАСС

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.45 – 10.05 75. **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», Санкт-Петербург, Россия*), **В.Е.Косенко, В.А.Корнаухов, 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 76. **Ю.Ю, Д.Чо, С.Парк, М.Шин** (*Корейский научно-исследовательский институт океана, Южная Корея*)
59 Определение атмосферных аномалий на основе информации об искажении

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ ¹

- | | |
|--------------------|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 10.25 – 10.50
5 | 77. Е.И.Сомов, С.А.Бутырин, С.Е.Сомов (<i>НИИ ПНМС СамГТУ, Самара, Россия</i>)
Оптимизация расположения бортовых навигационных антенн по точности определения ориентации спутника |
| 90 | 78. Али Джепе Джепе (<i>Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>)
Определение курсового угла движущегося объекта по фазовым измерениям с помощью двух разнесенных антенн |
| 8 | 79. В.В.Панферов А.А.Чехов И.Н.Шестаков (<i>Санкт-Петербургский государственный университет гражданской авиации, Санкт-Петербург, Россия</i>)
Развитие относительного метода определения координат потребителей в СРНС |
| 11 | 80. Е.Г.Харин, И.А.Копылов, В.А.Копелович, В.Б.Ильин
(<i>ЛИИ имени М.М.Громова, Жуковский, Россия</i>)
Оценка погрешностей действительных значений скорости самолета по информации систем ГЛОНАСС и GPS |
| 44 | 81. Н.В.Михайлов, А.Л.Бочковский, Д.Е.Юдакин, П.В.Глушков
(<i>Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед», Британские Виргинские острова</i>)
Расширение алгоритма частотно-временной обработки сигнала GPS с целью уменьшения влияния отраженных лучей на качество позиционирования |
| 53 | 82. А.А.Жалило (<i>Харьковский национальный университет радиоэлектроники (ХНУРЭ), Украина</i>)
Высокоточное одночастотное GNSS–позиционирование в статистическом и кинематическом режимах на базовых линиях ~100 км в зоне покрытия разреженных сетей перманентных референчных станций |
| 73 | 83. Н.В.Михайлов, С.С.Поспелов, Д.Е.Юдакин, П.В.Глушков
(<i>Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед», Британские Виргинские острова</i>)
Предвычисление модулирующей последовательности навигационного сообщения СРНС и метод сверхдлинных когерентных накоплений |
| 89 | 84. А.А.Чубыкин, В.В.Сумерин, В.Д.Шаргородский (<i>НПК «СПП», Москва, Россия</i>),
Е.И.Игнатович, И.А.Золкин, А.Ф. Щекутьев (<i>ФГУП ЦНИИмаш, г.Королев, Россия</i>)
Новые результаты в области обработки и применения межспутниковых измерений |
| 10.50 – 11.00 | Обсуждение стендовых докладов |
| 11.00 – 11.25 | П Е Р Е Р Ы В |

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.

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.25 – 11.45 85. **Е.А.Микрин, М.В.Михайлов, С.Н.Рожков, А.С.Семёнов, И.А.Краснопольский**
15 (*Ракетно-Космическая корпорация "Энергия", Королёв, Россия*)
Метод повышения точности и времени жизни эфемерид и альманахов GPS, ГЛОНАСС.
- 11.45 – 12.05 86. **П.Качмаржик, О.Якубов, П. Роуле, П.Коварж, Ф.Вейражка** (*Кафедра*
61 *радиотехники, факультет электротехники, Чешский технический университет*
в Праге, Прага, Чешская Республика)
Результаты испытаний многосистемного и многочастотного программируемого спутникового приемника «WITCH»
- 12.05 – 12.25 87. **Н.В.Михайлов, В.В.Чистяков** (*Представительство коммерческой компании*
74 *«Уайт Дварф Лимитед», Британские Виргинские острова*)
Опыт использования метода «SoftFlex» в аппаратуре потребителей спутниковой навигации
- 12.25 – 12.45 88. **А.А.Бермишев, В.Л.Лапшин, Л.А.Кривоспицкий, С.Г.Ревнивых** (*ЦНИИмаши,*
86 *Королев, Россия*)
Результаты исследования навигационной обстановки при переходе по Северному морскому пути в августе-сентябре 2011г.
- 12.45 – 13.00 ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**
- 13.00 – 14.00 ОБЕД