

ПРОГРАММНЫЙ КОМИТЕТ

- д.т.н. проф. О.А.Степанов** – **председатель**
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург, Университет ИТМО
- д.ф.-м.н. проф. Е.И.Веремей** – Санкт-Петербургский государственный
университет
- д.т.н. проф. А.А.Бобцов** – Университет ИТМО
- д.т.н. А.М.Боронахин** – Санкт-Петербургский государственный электро-
технический университет «ЛЭТИ»
- к.т.н. А.С.Ковалев** – ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург, Университет ИТМО
- к.т.н. А.С.Кремлев** – Университет ИТМО
- д.т.н. проф. В.Я.Распопов** – Тульский государственный университет
- д.т.н. проф. Ю.В.Филатов** – Санкт-Петербургский государственный электро-
технический университет «ЛЭТИ» (СПбГЭТУ
«ЛЭТИ»)
- к.т.н. Е.В.Шевцова** – Московский государственный технический уни-
верситет им. Н.Э. Баумана (МГТУ им. Н.Э. Бау-
мана)

ОРГАНИЗАЦИОННЫЙ КОМИТЕТ

- д.т.н. проф. О.А.Степанов** – **председатель**
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-
Петербург, Университет ИТМО
- к.т.н. Ю.А.Литвиненко** – **заместитель председателя**
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-
Петербург, Университет ИТМО
- А.С.Долнакова** – ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»
- Н.Г. Скиданов** – – “ –
- А.Ю. Соколов** – – “ –
- Е.О.Степанова** – – “ –
- В.В. Цодокова** – – “ –
- Ю.В. Шафранюк** – – “ –
- к.т.н. Д.О.Тарановский** – – “ –

ПРОГРАММА

11 МАРТА

Вторник

Конференц-зал

корп. АДМ, IV этаж

8.00-9.40 Регистрация участников конференции

9.40-10.00 ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00-10.45 **Лекция.** О современных тенденциях развития гироскопических чувствительных элементов (*название лекции уточняется*)

Президент Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением» (МОО «АНУД»)

академик РАН **В.Г.Пешехонов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Университет ИТМО).

10.45-11.00 **Перерыв**

Секция. ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Руководители: Член секции молодых ученых МОО «АНУД»
к.т.н. А.А. Столбов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Н.Г. Скиданов – " –

11.00-11.20 1. **А.Ю. Соколов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Результаты разработки алгоритма оценивания погрешностей датчиков углов карданной инерциальной навигационной системы

11.20-11.40 2. **А.Н. Дзюба** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Анализ погрешностей определения параметров нерегулярной качки для двух вариантов измерительной схемы волномерного буя

- 11.40-12.00 3. **Е.В. Хуторная** (СПбГМТУ). Модель начальной вы-
ставки системы пространственной ориентации подвод-
ного робота
- 12.00-12.20 4. **Д.В. Сунгуров, Р.В. Шалымов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»).
Инерциальный метод диагностики рельсового пути с
учётом состояния поверхностей катания колёс вагона
- 12.20-12.40 5. **Д.С. Громов, А.П. Чапурский** (ОАО «Концерн
«ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Термостаби-
лизация бесплатформенной инерциальной навигацион-
ной системы на волоконно-оптических гироскопах
- 12.40-13.00 6. **К.С. Гороховский** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электро-
прибор», С.-Петербург, СПбГЭТУ «ЛЭТИ»), **М.Д. Куд-
рявцев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-
Петербург). К вопросу калибровки эталонной установки
для динамических измерений углового положения плат-
формы
- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)
- 13.20-14.00 **Обед**
- 14.00-14.45 **Лекция.**
- 14.45-15.00 **Перерыв**

Руководители: Действительный член **МОО «АНУД»**
д.т.н. **Ю.А. Литманович** (ОАО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург),

А.Ю. Соколов – " –

- 15.00-15.20 7. **Я.И. Биндер, А.С. Лысенко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург). Алгоритм работы ги-
роинклинометра, построенного по продольной схеме,
для вертикальных участков скважин
- 15.20-15.40 8. **А.А. Гуськов, И.В. Норинская** (Арзамасский поли-
технический институт Нижегородского государствен-
ного технического университета). Исследование влия-
ния ошибки стабилизации гироплатформы на точность
определения азимутального угла гироскопическим инк-
линометром
- 15.40-16.00 9. **И.Е. Тарыгин, А.В. Козлов** (МГУ им. М.В. Ломоносо-
ва, Москва). Моделирование оценки параметров темпе-
ратурных зависимостей при калибровке инерциальных
измерительных блоков на грубых стендах
- 16.00-16.20 10. **А.А. Медведков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электро-
прибор», С.-Петербург). Влияние начальной ориентации
полярного бескарданного электростатического гироско-
па на точность определения курса
- 16.20-16.40 **П е р е р ы в**
- 16.40-17.00 11. **В.П. Сидоров** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электропри-
бор», С.-Петербург). Исследование влияния запаздыва-
ния гироскопа на качество системы стабилизации
- 17.00-17.20 12. **Н.Н. Мошкин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электропри-
бор», С.-Петербург, Университет ИТМО). Об опти-
мальном выборе угловой скорости вращения измери-
тельного блока бескарданной инерциальной навига-
ционной системы на волоконно-оптических гироскопах

- 17.20-17.40 13. **Н.К. Кулаченков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование параметров голографической призмы
- 17.40-18.00 14. **В.И. Мкртчян** (МГТУ им. Н.Э.Баумана, Москва). Алгоритм интегрированной бесплатформенной курсовертикали на микромеханических датчиках

11 МАРТА

Вторник

**Малый конференц-зал
корп. АДМ, III этаж**

Секция. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

- Руководители:** Член секции молодых ученых Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
к.ф-м.н. **М.В. Сотникова** (Санкт-Петербургский государственный университет),
В.С. Юманов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Университет ИТМО)
- 11.00-11.20 15. **Н.С. Животнев, В.О. Рыбинский** (СПбГМТУ). L_2 -оптимизация и фиксированные полюса для системы цифрового управления морским подвижным объектом
- 11.20-11.40 16. **А.В. Карев** (ОАО «Концерн «НПО «Аврора», С.-Петербург). О методике оценки допустимых параметрических возмущений в адаптивной системе с эталонной моделью пониженного порядка
- 11.40-12.00 17. **Ю.А. Капитанюк, А.С. Крупенькин, А.А. Хасанов** (Университет ИТМО). Синтез адаптивного алгоритма управления движением судна по криволинейной траектории
- 12.00-12.20 18. **Я.В. Князькин** (СПбГУ). Минимизация времени курсового разворота морского судна

- 12.20-12.40 19. **М.В. Приставко** (*СПбГУ*). О робастной устойчивости системы стабилизации движения автомобиля по курсу
- 12.40-13.00 20. **Т.А. Харьковская, А.С. Кремлев, Д.М. Сабирова** (*Университет ИТМО*). Применение интервальных наблюдателей в мехатронных и робототехнических системах
- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**
(*Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж*)
- 13.20-14.00 **Обед**
- 14.00-14.45 **Лекция.**
Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж
- 14.45-15.00 **Перерыв**
- Руководители:** *к.т.н. А.В. Лопарев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*
Н.Д. Гостева – " –
- 15.00-15.20 21. **Ю.П. Емельянова** (*АПИ НГТУ им. Р.Е. Алексеева, г. Арзамас*). Исследование нелинейных дискретных 2D систем методом векторных функций Ляпунова
- 15.20-15.40 22. **М.А. Емельянов** (*АПИ НГТУ им. Р.Е. Алексеева, г. Арзамас*). Устойчивость нелинейных дифференциальных повторяющихся процессов
- 15.40-16.00 23. **Ю.В. Чугина** (*Университет ИТМО*). Управление электроэнергетической сетью в условии нестационарности механической мощности
- 16.00-16.20 24. **К.О. Железнов** (*ИПУ РАН, Москва*). Применение метода инвариантных эллипсоидов для синтеза управления в линейной задаче слежения
- 16.20-16.40 **Перерыв**

Руководители: Действительный член Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
д.т.н. А.Е. Пелевин (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
к.ф.-м.н. В.А.Васильев – " –

- 16.40-17.00 25. **Н.А. Дударенко, Н.А. Полинова, О.В. Слита** (*Университет ИТМО*). Влияние структуры матрицы динамики на наличие выбросов в траекториях свободного движения системы
- 17.00-17.20 26. **А.В. Зыков** (*РКК «Энергия», г. Королев*). Задача неравномерного раскрытия весоного троса на орбите Земли
- 17.20-17.40 27. **А.А. Лосенков, С.В. Арановский** (*Университет ИТМО*). Метод адаптивной компенсации мультисинусоидальных возмущений
- 17.40-18.00 28. **П.А. Гриценко, С.В. Арановский** (*Университет ИТМО*). Сравнение методов идентификации синусоидального сигнала

**Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ
В ГИДРОАКУСТИКЕ И РАДИОЛОКАЦИИ**

Руководители: *к.т.н. А.В. Шафранюк (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*
А.О. Пронин – " –

- 11.00-11.20 29. **Г.Б. Сидельников, Г.С. Малышкин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Адаптивные классические алгоритмы подавления сигналов сильных локальных источников и их модификация при помощи контролируемого нормирования
- 11.20-11.40 30. **А.С. Корецкая** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценка координат источника гидроакустического сигнала с использованием нечёткой логики
- 11.40-12.00 31. **А.А. Дмитренко** (Учреждение образования "Военная академия Республики Беларусь", Минск, Республика Беларусь). Минимизация интервала возможных значений разности времен запаздывания при реализации разностно-дальномерного способа определения координат источников радиоизлучения
- 12.00-12.20 32. **П.А. Хмарский, А.Н. Мороз** (Учреждение образования "Военная академия Республики Беларусь", Минск, Беларусь). Оценка влияния системы координат вектора состояния на точность сопровождения траекторий по данным радиолокатора кругового обзора

- 12.20-12.40 33. **А.В. Гриненков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Постановка задачи определения координат и параметров движения объектов по данным пассивных средств подводного наблюдения
- 12.40-13.00 34. **Б.В. Белик, Д.Н. Сузанский** (ОАО "Концерн "Вега", Москва). Угломерные методы определения координат цели в условиях ограниченных возможностей выполнения маневра носителя РЛС
- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)
- 13.20-14.00 **Обед**
- 14.00-14.45 **Лекция.** Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж
- 14.45-15.00 **Перерыв**
- 15.00-15.20 35. Д.А. Соколов, В.И. Меркулов (ОАО "Концерн "Вега", Москва). Алгоритм управления инерционным угломером для сопровождения интенсивно маневрирующей цели
- 15.20-15.40 36. **Д.А. Михайлин, И.Н. Стариков, В.В. Фитенко, В.П. Чесалов** (ОАО "Концерн "Вега", Москва). Об алгоритме вторичного устранения неоднозначности по дальности для доплеровских станций с частотной модуляцией
- 15.40-16.00 37. **С.В. Марков, С.А. Маркин, В.Н. Белоусов** (ОАО "Концерн "Вега", Москва). Архитектура цифровой обработки линейно частотно модулированного сигнала в режиме селекции движущихся целей на основе программируемой логической интегральной схемы

- 16.00-16.20 38. **Ю.В. Шафранюк** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Алгоритм автоматической классификации целей с использованием амплитудной модуляции их шумов
- 16.20-16.40 **П е р е р ы в**
- 16.40-17.00 39. **И.В. Курышев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методы учета влияния локальных помех при классификации шумящих целей
- 17.00-17.20 40. **П.А. Хмарский, В.А. Кондратёнок** (Учреждение образования "Военная академия Республики Беларусь", Минск, Беларусь). Имитационное моделирование прохождения сверхширокополосных сигналов через атмосферу и анализ возникающих искажений
- 17.20-17.40 41. **С.А. Семёнова** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Некоторые результаты испытаний блока системы ориентации гибкой протяжённой буксируемой антенны на Ладожском полигоне

11 МАРТА
Вторник
Зал Ученого совета
корп. А, IV этаж

**Секция. ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ
НА ПРЕДПРИЯТИЯХ НАВИГАЦИОННОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ**

Руководители: к.т.н. **А.Г. Баженов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
к.т.н. **Ю.В. Донецкая** – “ –

- 11.00-11.20 42. **Ю.Ю. Родионова, Н.М. Тихоненкова** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Современное состояние и перспективы развития интеграции информационных систем ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»
- 11.20-11.40 43. **С.А. Мухин, Г.В. Свечинская** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Использование единого интегрированного информационного ресурса организации в качестве системы информационного обеспечения процессов проектирования
- 11.40-12.00 44. **А.И. Баландин, Е.В. Шаховцев** ((Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. Акад. В.И. Кузнецова», Москва; МГТУ им. Н.Э. Баумана; Московская академия оценки и консалтинга). Перспективная автоматизированная система информационного обеспечения испытаний гироскопических приборов УМНИК
- 12.00-12.20 45. **А.И. Баландин, Е.В. Шаховцев** ((Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. Акад. В.И. Кузнецова», Москва; МГТУ им. Н.Э. Баумана; Московская академия оценки и консалтинга). Система информационной поддержки разработки и производства гироскопических приборов
- 12.20-12.40 46. **А.И. Баландин, Е.В. Шаховцев** ((Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. Акад. В.И. Кузнецова», Москва; МГТУ им. Н.Э. Баумана; Московская академия оценки и консалтинга). Анализ развития ERP, PLM и PDM-систем на предприятиях приборостроительной отрасли в России
- 12.40-13.00 47. **Д.Г. Борчанинов, Р.В. Ермаков** (Филиал ФГУП «НПЦ АП имени академика Н.А. Пилюгина» - «ПО «Корпус»). Комплексный подход к организации хранения данных в программном обеспечении контрольно-испытательной аппаратур

- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)
- 13.20-14.00 **О б е д**
- 14.00-14.45 **Лекция** Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж
- 14.45-15.00 **Перерыв**

Руководители: *к.т.н. Е.Н. Карташев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*
С.А. Мухин – " –

- 15.00-15.20 48. **Ю.В. Донецкая** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Автоматизация формирования структуры экземпляра изделия, как часть процесса управления конфигурациями
- 15.20-15.40 49. **Д.Ю. Поляков, А.П. Соколов, С.А. Мухин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Перспективы внедрения системы электронного документооборота в единое информационное пространство приборостроительного предприятия
- 15.40-16.00 50. **С.С. Виноградов, А.П. Соколов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Об усовершенствовании механизма заимствования модулей данных
- 16.00-16.20 51. **Г.Е. Гаренков** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Исследование особенностей форматов представления метрических данных при конструировании бортового приборного оборудования с использованием САПР

Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ
В НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ

- Руководители:** *к.т.н. Ю.А. Литвиненко (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*
Ю.В. Шаfranюк – " –
- 9.00-9.20 52. **А.В. Моторин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург), **В.А. Васильев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Сопоставление методов нелинейной фильтрации и вариации Аллана при оценке параметров случайных процессов
- 9.20-9.40 53. **А.С. Долнакова, А.Б. Торопов, В.А. Васильев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Зависимость предельно достижимой точности оценивания параметров узкополосного процесса от вида используемого формирующего фильтра
- 9.40-10.00 54. **Д.А. Куговой, С.Ю. Перепелкина, П.В. Ситников** (ФГУП "Научно-производственное объединение автотоники имени академика Н.А. Семихатова", Екатеринбург). Оценка параметров математической модели БИНС посредством многопараметрической оптимизации
- 10.00-10.20 55. **Д.С. Щербицкий** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. Акад. В.И. Кузнецова, МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва) **П.В. Дружинин** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. Акад. В.И. Кузнецова», "Московский Государственный Технологический Университет"Станкин", Москва) Определение коэффициентов модели погрешности волоконно-оптических гироскопов методами регрессионного анализа
- 10.20-10.40 56. **А.И. Соколов, В.В. Матвеев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Применение метода эмпирической модовой декомпозиции сигнала в зада-

чах обработки информации

- 10.40-11.00 57. **А.П. Козионов** (*ООО Сименс, СПбГУАП, С.-Петербург*) Исследование методов восстановления пропусков в измеряемых сигналах
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- 11.20-11.40 58. **А. Э. Медина Падрон** (*СПбГУАП*). Исследование адаптивного финитно-спектрального алгоритма обработки навигационной информации
- 11.40-12.00 59. **Е.С.Бекашева** (*СПбГУАП*). Метод адаптивной оптимальной спектрально-финитной фильтрации навигационных сигналов
- 12.00-12.20 60. **Л.И. Барбашова** (*СПбГУАП*). Исследование сингулярно-спектрального метода фильтрации сигналов
- 12.20-12.40 61. **В.Б. Успенский** (*ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный*), **А.А. Жихарева, Е.Н. Бочкова, М.С. Макаров** (*Московский физико-технический институт (ГУ), г. Долгопрудный*) Разработка методов обнаружения, локализации и компенсации отказов лазерных гироскопов в навигационных системах на основе использования дополнительных микрогироскопов
- 12.40-13.00 62. **С.Ю. Сакович** (*СПбГМТУ*). Определение параметров движения подводного робота по видеоданным
- 13.00-14.00 **Обед**
- Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж**
- 14.00-14.45 **Лекция.**
- 14.45-15.00 **Перерыв**

- Руководители:** *к.т.н. А.Б. Торопов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.В. Моторин (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург)*
- 15.00-15.20 63. **В.С. Юманов, А.В. Лопарев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Алгоритм комплексирования радиолокационных и инерциальных датчиков в задаче определения профиля морского волнения
- 15.20-15.40 64. **А.П. Григорьев** (СПбГУАП, ФГУП «КБ «Арсенал» имени М. В. Фрунзе, С.-Петербург). Построение системы наземной автоматизированной оценки телеметрической информации изделий ракетно-космической техники
- 15.40-16.00 65. **А.Ю. Княжский** (СПбГУАП). Исследование способов адаптивной фильтрации в условиях априорной неопределенности, при решении навигационных задач
- 16.00-16.20 **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40 66. **Д.Ю. Крысин, Е.О. Логинова** (СПбГУАП). Применение времяпролетных камер для определения пространственного положения объекта вблизи водной поверхности в широком диапазоне условий внешней среды
- 16.40-17.00 67. **А.А. Ищенко** (СПбГУАП). Комплексирование системы стереозрения и времяпролетной камеры при управлении мультикоптером

12 МАРТА
Среда
Малый конференц-зал
корп. АДМ, III этаж

Секция. НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ

- Руководители:** Член секции молодых ученых Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
к.т.н. А.И. Соколов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.С. Долнакова – " –
- 9.00-9.20 68. **О.О. Величко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Волномерные буи для измерения параметров морского волнения: современное состояние и особенности метрологического обеспечения
- 9.20-9.40 69. **И.С. Пыткина** (СПбГМТУ). Математическая модель резервной системы управления движением малогабаритного подводного аппарата
- 9.40-10.00 70. **А.М. Куликов** (ОАО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро»). Взаимодействие системы планирования полетных заданий с автоматизированной системой боевого управления
- 10.00-10.20 71. **П.В. Коновалов** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Особенности формата хранения метрических данных для использования в бортовых системах картографической информации
- 10.20-10.40 72. **В.В. Цодокова, С.В. Гайворонский, С.М. Тарасов, Е.В. Русин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Определение астрономических координат автоматизированным зенитным телескопом
- 10.40-11.00 73. **С.В. Гайворонский, С.М. Тарасов, В.В. Цодокова** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Фокусировка автоматизированного зенитного телескопа по изображениям звезд

- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 74. **Е.В. Русин, В.В. Цодокова** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург*). Идентификация звезд при определении астрономических координат автоматизированным зенитным телескопом
- 11.40-12.00 75. **А.Д. Степанов** (*ЗАО "Транзас", С.-Петербург*). Моделирование движения системы кабельное судно – кабельтрос – подводный кабелеукладчик
- 12.00-12.20 76. **Р.А. Севостьянов** (*СПбГУ*). Стабилизация движения робота при наличии транспортного запаздывания
- 12.20-12.40 77. **Е.В. Лавров** (*ГУМРФ имени адмирала С.О. Макарова, С.-Петербург*). Автоматизация процесса визуального наблюдения на судне
- 12.40-13.00 78. **К.Е. Яковлев** (*ВУНЦ ВМФ "Военно-морская академия имени Адмирала Флота Советского Союза Н.Г. Кузнецова", С.-Петербург*). Решение некоторых задач кораблевождения с использованием электронных картографических навигационных информационных систем
- 13.00-14.00 **О б е д**
- 14.00-14.45 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**
- 14.45-15.00 **П е р е р ы в**

Руководители: *к.т.н. А.Е. Елисеенков (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Д.П. Козлов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург)*

15.00-15.20 79. **Д.С. Чулюк** (ОАО "ЦНИИАГ", Москва). Особенности разработки программного комплекса моделирования движения аэробаллистических объектов

15.20-15.40 80. **О.Г. Лещук, Т.В. Сазонова, М.С. Шелагурова** (ОАО "РПКБ"). Геоинформационная система для пунктов управления беспилотными летательными аппаратами

15.40-16.00 81. **Р.С. Пальков, А.В. Пояркин** (Филиал ФГУП "НПЦАП" - "ПО "Корпус"). Метод позиционной инерциальной ориентации и навигации

16.00-16.20 **П е р е р ы в**

16.20-16.40 82. **Е.Ю. Большакова, О.В. Михайлова, П.С. Виноградов** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Принцип формирования потоков видеоизображения при построении интегрированного информационно-управляющего поля кабины пилота летательного аппарата

16.40-17.00 83. **М.О. Костишин** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Исследование влияния пиксельной структуры экрана на точность визуализации местоположения объекта в геоинформационных системах пилотируемых летательных аппаратов

17.00-17.20 84. **А.В. Богданов, О.В. Богданова, П.С. Виноградов** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Принципы организации внутренней структуры графического модуля для бортовых картографических систем с трехмерным режимом индикации геоинформационных данных

9.00-9.20 85. **М. В. Рябцев** (Тульский государственный университет). Разработка системы управления беспилотным летательным аппаратом самолетного типа

12 МАРТА

Среда

Комн. 214 (аудитория)
корп. АДМ, II этаж

**Секция. ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ
ИНЕРЦИАЛЬНЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ**

- Руководители:** Действительный член Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
*д.т.н. проф. Ю.В. Филатов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург),
В.В. Цодоква (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург)*
- 9.00-9.20 86. **К.О. Барышников, М.И. Коптенков** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Современное состояние разработок волоконно-оптических гироскопов
- 9.20-9.40 87. **М.И. Коптенков** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Особенности волоконно-оптического гироскопа на деполяризованном излучении
- 9.40-10.00 88. **М.В. Антонова** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Нелинейные составляющие математической модели погрешностей волоконно-оптического гироскопа
- 10.00-10.20 89. **А.А. Павлов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург, **Л.Г. Лисин, Е.И. Кондратенко, Д.А. Егоров** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург). Испытания покупных волоконно-оптических гироскопов
- 10.20-10.40 90. **И.А. Галай** (Московский авиационный институт (НИИ), Москва). Алгоритм калибровки инерциального измерительного модуля на волоконно-оптических гироскопах
- 10.40-11.00 91. **Е.А. Попов** (ОАО "ЦНИИАГ", Москва). Программы

11.00-11.20

П е р е р ы в

- Руководители:** Действительный член Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
д.т.н. Б.Е. Ландау (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.Н. Шевченко – " –
- 11.20-11.40 92. **А.А. Николаенко** (ФГУП "НИИ командных приборов", С.-Петербург). Гироскопический измеритель с автономным газовым питанием
- 11.40-12.00 93. **А.В. Дубинин, К.В. Смолян, Ф.В. Татаринов** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Сравнительный анализ характеристик динамически настраиваемых гироскопов с двумя модификациями газодинамических опор ротора
- 12.00-12.20 94. **П.В. Рословец, Ф.В. Татаринов** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Построение и исследование модели динамически настраиваемого гироскопа с газодинамической опорой ротора с учётом упругой податливости скоростной опоры
- 12.20-12.40 95. **М.А. Туманова, С.А. Щербак, О.С. Юльметова** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», СПбГПУ, С.-Петербург). Технологические аспекты формирования функциональных элементов на поверхностях узлов гироскопов
- 12.40-13.00 96. **П.В. Дружинин, Д.С. Щербицкий** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Разработка оптических систем для автоматизации бесконтактных измерений параметров шероховатости поверхностей в точном приборостроении
- 13.00-14.00 **О б е д**
- 14.00-14.45 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

- 14.45-15.00 **П е р е р ы в**
- 15.00-15.20 97. **В.С. Черниченко, А.И. Биденко, Н.В. Трибулев, Н.И. Кробка** (*Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва*). Постановка задачи экспериментальной отработки гироскопов на сверхтекучем гелии
- 15.20-15.40 98. **А.И. Биденко, Н.И. Кробка, Н.В. Трибулев, В.С. Черниченко** (*Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва*). Разработка конструкции портативного гироскопа на Бозе-Эйнштейна конденсате
- 15.40-16.00 99. **Н.В. Трибулев, А.И. Биденко, Н.И. Кробка, В.С. Черниченко** (*Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва*). Элементная база гироскопов на волнах де Бройля: возможность создания в России

**Секция. СОВРЕМЕННЫЕ МЕТОДЫ И ТЕХНОЛОГИИ
ПРОЕКТИРОВАНИЯ В ПРИБОРОСТРОЕНИИ**

- Руководители:** Заместитель генерального директора по развитию информационных технологий
И.Е.Гутнер (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Д.С.Громов – " –
- 9.00-9.20 100. **Ю.А. Андряков, И.В. Лемко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Проектирование блоков аналоговой электроники интегральных микросхем в среде Cadence Virtuoso
- 9.20-9.40 101. **Д.В. Костыгов, А.А. Грошева** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Маршрут проектирования систем на кристалле средствами Cadence
- 9.40-10.00 102. **А.А. Аникина** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Верификация кода на раннем этапе проектирования интегральных схем в программной среде Incisive компании Cadence
- 10.00-10.20 103. **Д.В. Багаев** (ФГУП «Крыловский государственный научный центр», С.-Петербург). Прикладные задачи, решаемые с использованием ресурсов суперкомпьютера
- 10.20-10.40 104. **Ф.С. Рябов** (ЗАО "КАДФЕМ Си-Ай-Эс", С.-Петербург). Автоматизация проектирования при помощи программных продуктов ANSYS

- 10.40-11.00 105. **И.В. Ткаченко, А.О. Дукарский, Н.В. Тряскин, С.И. Чепурко (СПбГМТУ)**. Использование высокопроизводительных вычислений в задачах гидродинамики корабля
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 106. **Ю.В. Новожилов (ЗАО "КАДФЕМ Си-Ай-Эс", С.-Петербург)**. Построение эффективной IT инфраструктуры для выполнения расчетов средствами ANSYS
- 11.40-12.00 107. **А.Н. Бочаров, Я.В.Беляев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург)**. Использование аддитивных технологий в приборостроении
- 12.00-12.20 108. **Д.С. Громов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)**. Тепловая модель интерферометра волоконно-оптического гироскопа
- 12.20-12.40 109. **А.А. Белогуров (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)**. Использование зондовой станции для исследования кристаллов на пластине
- 12.40-13.00 110. **Р.С. Пальков, А.В. Пояркин (Филиал ФГУП «НППЦ АП» - «ПО «КОРПУС», Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, г. Саратов)**. Подтверждение возможности использования упрощенных формул (2D) для прогнозирования эффективных механических характеристик полимерных композиционных материалов
- 13.00 -14.00 **Обед**
- 14.00-14.45 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**
- 14.45-15.00 **П е р е р ы в**

Руководители:

к.т.н. Я.В. Беляев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),

А.А. Аникина – " –

- 15.00-15.20 111. **И.Е. Асонов** (СПбГПУ). Проведение образовательных школ в открытых мастерских цифрового производства Fab Lab
- 15.20-15.40 112. **Р.Н. Махутов, А.П. Попов** (ООО «ТВН», С.-Петербург), **Р.А. Севостьянов** (СПбГУ). Освоение технологии FabLab в процессе создания учебных стендов
- 15.40-16.00 113. **С.Э. Гашков, А.А. Орлов** (СПбГУАП), **А.П. Григорьев** (СПбГУАП, ФГУП «КБ «Арсенал» имени М. В. Фрунзе», С.-Петербург). Задачный подход в обучении авиационных специалистов на базе технологий NI LabView
- 16.00-16.20 **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40 114. **А.П. Григорьев** (СПбГУАП, ФГУП «КБ «Арсенал» имени М. В. Фрунзе», С.-Петербург). Искусственные нейронные сети в контроле знаний авиационных специалистов
- 16.40-17.00 115. **Е.С. Писаренко** (СПбГУАП), **А.П. Григорьев** (СПбГУАП, ФГУП «КБ «Арсенал» имени М. В. Фрунзе», С.-Петербург). Адаптивный тестовый контроль при организации теоретической подготовки авиационных специалистов
- 17.00-17.20 116. **Д.П. Иванов, А.П. Соколов, О.С. Юльметова** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Индекс цитирования в WEB-ресурсах и его роль в повышении качества образовательного процесса

**Секция. ИНТЕГРИРОВАННЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ
НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ**

- Руководители:** Действительный член Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
д.т.н. Д.А. Кошаев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.А. Медведков – " –
- 9.00-9.20 117. **И.В. Онищенко, Д.С. Бенда** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург) Разработка мониторингового контроллера на базе перспективного приемовычислительного модуля ГЛОНАСС/GPS
- 9.20-9.40 118. **Д.Ю. Ларионов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Методы и средства диагностики рельсового пути на основе инерциальных и геоинформационных технологий
- 9.40-10.00 119. **А.В. Сумароков** (РКК «Энергия» им. С.П. Королева, г. Королев). Об усреднении параметров орбитального движения МКС в космическом эксперименте GTS2
- 10.00-10.20 120. **М.О. Костишин, И.О. Жаринов,** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Принципы построения навигационных комплексов пилотируемых летательных аппаратов с использованием режима трехмерной индикации геоинформационных данных
- 10.20-10.40 121. **А.Н. Алексеев** (ОАО "РПКБ", г. Раменское). Система посадки на основе комплексной обработки информации с реконфигурируемой архитектурой

- 10.40-11.00 122. **А.С. Смирнов** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва*)
А.А. Панёв (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Лаборатория
управления и навигации, Москва*) Использование
фильтра частиц для решения задачи навигации внутри
помещений
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- 11.20-11.40 123. **Д.И. Ванюкова, С.С. Попов, П.А. Соколов** (*ЗАО НПО
«Мобильные Информационные Системы», Москва*).
Совмещение цифрового картографического изображе-
ния местности с радиолокационным изображением
- 11.40-12.00 124. **Т.В. Сазонова, С. В.Курдин** (*ОАО «РПКБ», г. Рамен-
ское*). Исследование методов комплексирования дан-
ных радиолокационной системы и цифровой картогра-
фической информации в режиме маловысотного полета
- 12.00-12.20 125. **Н.И. Куличков, А.Т. Шпоквявичюс** (*ОАО «ЦНИИАГ»,
Москва*). Интегрированная навигационная система ав-
томатизированной системы посадки ДППА
- 14.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

13 МАРТА

Четверг

**Малый конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж**

**Секция. ЭЛЕКТРОННЫЕ И ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ
УСТРОЙСТВА СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**

Руководители: *к.т.н. В.Д. Аксененко (ОАО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург),
Ю.М. Скородумов – " –*

- 9.00-9.20 126. **И.В. Ершов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Контроль преобразователей угла код в динамическом режиме
- 9.20-9.40 127. **И.В. Слистин, Н.А. Калдымов** (ФГУП «ПО «Корпус», г. Саратов). Аспекты конструирования универсального углозадающего поворотного стола для целей приборостроения
- 9.40-10.00 128. **К.О. Барышников, А.Е. Захаров** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Система обработки сигналов инклинометра
- 10.00-10.20 129. **А.Н. Зайченко, З.О. Леонидовна, К.Ю. Александровна** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Особенности организации автоматизированного рабочего места для контроля и диагностики бортовой цифровой вычислительной системы класса интегрированной модульной авионики.
- 10.20-10.40 130. **Е.В. Книга** (ФГУП «СПБОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Особенности построения внутренней структуры модулей вычислительных систем класса интегрированной модульной авионики
- 10.40-11.00 131. **А.С. Бурлаков** (ИДСТУ СО РАН, г. Иркутск). Описание архитектуры ЭВМ на примере ARM
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- Руководители:** к.т.н. **И.В. Семенов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Р.Г. Люкшинов – " –
- 11.20-11.40 132. **Ю.М. Скородумов, А.М. Грузликов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Планирование распределенных вычислений с минимизацией общего времени выполнения

- 11.40-12.00 133. **А.М. Грузликов, Ю.М. Скородумов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Использование динамических моделей при мониторинге распределений вычислений
- 12.00-12.20 134. **Д.А. Ивченков, П.Е. Данилин, Н.А. Зайцева** (ОАО «МИЭА», Москва). Построение систем контроля программного обеспечения для повышения надежности самолетных систем
- 12.20-12.40 135. **П.В. Коновалов, С.В. Батова, С.Б. Уткин, Ю.А. Кирсанова** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Автоматизация процесса создания таблиц конфигурации для операционных систем реального времени
- 12.40-13.00 136. **Н.Ф. Гарайшин, И.О. Жаринов** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» имени П.А. Ефимова», С.-Петербург). Методика анализа корректности поведения системы параллельных взаимодействующих компонентов в многозадачных вычислительных системах
- 13.00 -14.00 **Обед**
- 14.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

**Секция. МИКРОМЕХАНИЧЕСКИЕ ДАТЧИКИ,
СИСТЕМЫ И ТЕХНОЛОГИИ**

- Руководители:** Действительный член Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
д.т.н. М.И.Евстифеев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Д.П.Елисеев – " –
- 9.00-9.20 137. **Р.С. Ефремов, А.С. Ковалев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Обзор существующих и перспективных методов сборки и корпусирования МЭМС устройств
- 9.20-9.40 138. **А.С. Кукаев, Д.В. Сафронов, С.Ю. Шевченко, Е.П. Филиппова, А.В. Иванов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Исследование концепции кварцевого корпусирования инерциальных датчиков на поверхностных акустических волнах.
- 9.40-10.00 139. **А.В.Старцева, А.С.Ковалев, Д.Р.Гаглюев, В.Ю.Бобов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование прочности проволочных микросварных соединений алюминий-золото при изготовлении микромеханических датчиков
- 10.00-10.20 140. **О.Н. Куликова, А.С.Ковалев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Разработка методики термотренировки для микромеханических датчиков

- 10.20-10.40 141. **А.С. Ковалев, Д.П. Елисеев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование влияния линейных вибраций на ММГ RR-типа с учетом нелинейности емкостных датчиков
- 10.40-11.00 142. **К.А. Строганов** (ОАО «Авангард», С.-Петербург). Чувствительный элемент на основе МЭМС-ПАВ технологии как элемент систем навигации и управления

11.00-11.20 **Перерыв**

Руководители: Член секции молодых ученых Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
к.т.н. А.С. Ковалев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Д.Р. Гаглоев – " –

- 11.20-11.40 143. **Я.В. Беляев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Анализ результатов вибрационных испытаний линейки микромеханических компенсационных гироскопов RR типа.
- 11.40-12.00 144. **М.С. Андреева, В.И. Брюханова** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова», Москва). Предварительные результаты экспериментального исследования переходных процессов в микромеханическом вибрационном гироскопе резонансного типа.
- 12.00-12.20 145. **А.О. Казак, Д.В. Мухин** (СФТИ НИЯУ «МИФИ», г. Снежинск). Разработка микромеханического акселерометра
- 12.20-12.40 146. **Д.П. Козлов, Н.В. Моисеев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование характеристик микромеханического акселерометра ММА-ЭП1
- 12.40-13.00 147. **Е.В. Шалымов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Микрооптический гироскоп. УМНИК

13.00 -14.00

Обед

14.00

Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж

13 МАРТА

Четверг

Комн. 434

корп. А, IV этаж

**Секция. ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ
НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**

Руководители: Действительный член Академии навигации и управления движением
*д.т.н. проф. Н.В. Колесов (ОАО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург),
О.О. Величко – " –*

9.00-9.20 148. **Д.К. Казанин, Р.В. Белов, К.О. Огородников (ОАО АНПП Темп-Авиа).** Алгоритмы управления строем группы подвижных объектов

9.20-9.40 149. **А.С. Боргуль (Университет ИТМО).** Мультиагентная система воздушных аппаратов для экологического мониторинга с двумя способами управления: автономным и с помощью сигналов электроэнцефалограммы

9.40-10.00 150. **С.С. Ткаченко (ГБОУ Лицей №95, ГБОУ Гимназия №406).** Реализация системы управления роевыми роботами

10.00-10.20 151. **Д.Н. Базылев, А.А. Пыркин, Д.Д. Ибраев, А.А. Маргун, К.А. Зименко, А.С. Кремлев (Университет ИТМО).** Система управления двуногим роботом

- 10.20-10.40 152. **Д.Н. Базылев, А.А. Маргун, К.А. Зименко, А.С. Кремлев, Д.Д. Ибраев** (*Университет ИТМО*). Беспилотный летательный аппарат, оснащенный робототехническим манипулятором
- 10.40-11.00 153. **А.А. Маргун, Д.Н. Базылев, К.А. Зименко, А.А. Бобцов, С.А. Вражевский** (*Университет ИТМО*). Управление роботом манипулятором на основе метода последовательного компенса тора
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- 11.20-11.40 154. **Г.А. Подшивалов** (*СПбГУАП*). Моделирование термических восходящих потоков в задаче управления автономным летательным аппаратом
- 11.40-12.00 155. **Д.А. Никитин, Г.С. Бартош, Е.И. Лосицкий** (*СПбГУ, ФМЛ №239, ФМЛ №239*). Роботизированный комплекс для контроля состояния трёхмерных объектов
- 12.00-12.20 156. **Ю.А. Маслова** (*СПбГУ*). Анализ применимости метода главных компонент для обнаружения сбоев в системе управления автономного подводного аппарата
- 12.20-12.40 157. **Е.С. Земляной** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва*). Экспертные системы интеллектуальной поддержки экипажа
- 12.40-13.00 158. **И.О. Ковязин, Д.С. Капралов** (*ОАО «РПКБ», г. Раменское*). Интегрированная распределенная бортовая система интеллектуальной поддержки
- 13.00 -14.00 **Обед**
- Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж**
- 14.00-14.45 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

14.45-15.40 **П е р е р ы в (просмотр фильмов)**

15.40-16.00 **Концерт**

16.00-17.00 **П о д в е д е н и е и т о г о в**

17.00-17.10 **З А К Р Ы Т И Е К О Н Ф Е Р Е Н Ц И И**

17.15 **ФУРШЕТ**

14 МАРТА
Пятница

10.00 **Культурная программа**

ПАМЯТКА УЧАСТНИКУ КОНФЕРЕНЦИИ

Уважаемый коллега!

Обращаем Ваше внимание на то, что конференция будет проходить в четыре этапа:

первый этап (11-14 марта 2014 г.) – выступление с докладами в ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,

второй этап (июнь – сентябрь 2014 г.) – обсуждение докладов на форуме в Интернете,

третий этап (22-27 сентября 2014 г.) – выездной семинар на базе ЦНИИ «Электроприбор» (Ленинградская область, Приозерский район, берег Ладожского озера, мыс Черемухин),

четвертый этап (октябрь – ноябрь 2014 г.) – подведение итогов Интернет-форума и подготовка докладов для публикации в сборнике.

Информация для докладчиков:

1. В связи с тем что рефераты докладов будут опубликованы в журнале «Гироскопия и навигация», проведено их научное редактирование. В дни проведения конференции, 11-14 марта, необходимо **согласовать окончательный текст реферата с помощником руководителя секции.**

2. Полные тексты докладов, рекомендованных для размещения в Интернете, необходимо оформить в соответствии с установленными требованиями, которые будут размещены на сайте конференции, и представить в оргкомитет **не позднее 15 мая 2014 года.** Доклады, оформленные не по требованиям и поступившие позже срока, размещены на сайте не будут.

В конце текстов реферата и доклада обязательна фраза: **"Текст реферата/ доклада согласован с научным руководителем"**. Должны быть указаны ФИО, место работы, ученое звание научного руководителя **и его подпись.** Без визы научного руководителя тексты реферата и доклада публиковаться не будут.

3. Сборник материалов XVI конференции молодых ученых «Навигация и управление движением» будет формироваться с учетом результатов проведенной дискуссии только из тех докладов, которые будут размещены в Интернете. Доклады, авторы которых не ответили **на все вопросы, заданные в ходе Интернет-дискуссии**, или не учли замечания при научном редактировании текстов докладов, в сборник не включаются. Не забывайте регулярно проверять наличие поступающих вопросов.

4. Проверьте у помощника руководителя секции правильность Вашей контактной информации, включая **телефон и адрес электронной почты.**

5. Файлы презентаций доклада необходимо заранее передать помощнику руководителя секции.

Желаем успеха в работе на конференции!

Россия, 197046, С.-Петербург, ул. Малая Посадская, 30

Тел.: (812) 499 82 10. Факс: (812) 232 33 76

Е-mail: kmu@eprib.ru

<http://www.elektropribor.spb.ru/kmu2014>