

ПРОГРАММНЫЙ КОМИТЕТ

- | | |
|-------------------------------------------------------------------|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| Член-корреспондент РАН,
д.т.н., проф. О.А. Степанов | – председатель
АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| к.т.н. Ю.А. Литвиненко | – заместитель председателя
АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| д.ф.-м.н. М.А. Барулина | – Институт проблем точной механики и
управления РАН, г. Саратов |
| д.т.н., проф. А.А. Бобцов | – Университет ИТМО, С.-Петербург |
| д.т.н., проф. А.М. Боронахин | – Санкт-Петербургский государственный
электротехнический университет «ЛЭТИ» |
| к.т.н. Е.А. Депутатова | – Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус»,
г. Саратов |
| к.т.н. Д.П. Елисеев | – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| к.т.н. А.С. Кремлев | – Университет ИТМО, С.-Петербург |
| член-корреспондент РАН,
д.ф.-м.н., проф. Н.В. Кузнецов | – Санкт-Петербургский государственный
университет |
| к.т.н. А.В. Лопарев | – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| к.т.н. А.В. Моторин | – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| д.т.н., проф. А.А. Пыркин | – Университет ИТМО, С.-Петербург |
| д.т.н., проф. В.Я. Распопов | – Тульский государственный университет |
| к.т.н. Д.О. Тарановский | – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург |
| д.т.н., проф. Ю.В. Филатов | – Санкт-Петербургский государственный
электротехнический университет «ЛЭТИ» |
| д.т.н., проф. И.Б. Фуртат | – Институт проблем машиноведения РАН,
Университет ИТМО, С.-Петербург |
| к.т.н. С.Ю. Шевченко | – Санкт-Петербургский государственный
электротехнический университет «ЛЭТИ» |
| к.т.н. Е.В. Шевцова | – Московский государственный технический
университет им. Н.Э.Баумана |

ОРГАНИЗАЦИОННЫЙ КОМИТЕТ

- О.М. Яшникова** – **председатель**
АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург
- Л.Г. Кутлугульдина** – **заместитель председателя**
АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- В.В. Богомолов** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- Н.Л. Гора** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- А.А. Зуева** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- Е.Н. Климова** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург
- Е.Г. Литуненко** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- Н.Ю. Скиданова** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- С.М. Тарасов** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург
- М.А. Тит** – АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург

НОМЕРА И НАЗВАНИЯ СЕКЦИЙ

Секция 1	БЕСПИЛОТНЫЙ ТРАНСПОРТ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ
Секция 2	ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ
Секция 3	НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ В ШКОЛЬНЫХ ПРОЕКТАХ
Секция 4	ПРИБОРЫ И СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ
Секция 5	ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ
Секция 6	ТЕХНОЛОГИИ ИЗГОТОВЛЕНИЯ ПРИБОРОВ НАВИГАЦИИ
Секция 7	ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫЕ КОМПЛЕКСЫ И СИСТЕМЫ
Секция 8	ОБРАБОТКА ИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИИ
Секция 9	ПРИКЛАДНЫЕ ЗАДАЧИ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ
Секция 10	ИНТЕГРИРОВАННЫЕ ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

ПЛАН РАБОТЫ КОНФЕРЕНЦИИ

	Комн. 214 (аудитория), корп. АДМ, II этаж	Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж	Зал Ученого совета, комн. 431, корп. А, IV этаж	Комн. 319 (демонстраци- онный зал), корп. АДМ, III этаж	
21.03.23, вторник		08.00-09.40 Регистрация			
		09.40-10.00 Открытие			
		10.00-10.45 Лекция			
		10.45-11.00 Перерыв			
	11.00-13.00 Секция 2	11.00-13.00 Секция 1	11.00-12.30 Секция 3	11.00-13.00 Секция 4	
	13.00-14.00 Обед				
	14.00-16.00 Секция 2	14.00-16.00 Секция 1	13.30-14.45 Секция 3	14.00-16.20 Секция 4	
	16.00-16.20 Перерыв				
	16.20-18.20 Секция 1	15.00-16.00 Подведение итогов секции 3			
22.03.23 среда	09.00-11.00 Секция 8	09.00-11.00 Секция 5	09.00-11.00 Секция 7	09.00-10.40 Секция 6	
	11.00-11.20 Перерыв				
	11.20-13.20 Секция 8	11.20-13.20 Секция 5	11.20-12.00 Секция 7	11.20-12.20 Секция 6	
	13.20-14.20 Обед				
		14.20-15.05 Лекция			
	15.05-15.20 Перерыв				
	15.20-17.20 Секция 5	15.20-17.20 Круглый стол при поддержке секции МОО «АНУД»			
23.03.23, четверг	09.00-11.00 Секция 8	09.00-11.00 Секция 9 (заседания будут проходить в музее предприятия, корп. А, IV этаж)	09.00-10.40 Секция 7	09.00-11.00 Секция 10	
	11.00-11.20 Перерыв				
	11.20-12.00 Секция 8	11.20-13.20 Секция 9 (заседания будут проходить в музее предприятия, корп. А, IV этаж)	11.20-12.20 Секция 7	11.20-12.20 Секция 10	
	13.20-14.20 Обед				
		14.20-15.05 Лекция			
	15.05-15.30 Перерыв				
	15.30-16.00 Концерт 16.00-17.00 Подведение итогов Заккрытие конференции 17.00 Фуршет				
24.03.23, пятница	09.00-14.00 Культурная программа				
			10.00-11.30 Семинар «Физиологические основы навигации птиц»		

ПРОГРАММА
ЮБИЛЕЙНОЙ
XXV КОНФЕРЕНЦИИ МОЛОДЫХ УЧЕНЫХ
«НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ»
с международным участием

21 марта, вторник
Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж

08.00-09.40 Регистрация участников конференции

09.40-10.00 **ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**



Председатель Программного комитета конференции, вице-президент международной общественной организации «Академия навигации и управления движением» д.т.н., проф., чл.-корр. РАН
О.А. Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург)



Приветственное слово
Научный руководитель АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», президент международной общественной организации «Академия навигации и управления движением» д.т.н., проф., академик РАН
В.Г. Пешехонов

10.00-10.45 **Лекция**



Алгоритмы переориентации тела при помощи внутренних подвижных масс

Д.ф.-м.н., проф., академик РАН
Ф.Л. Черноусько (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва).

10.45-11.00 **П е р е р ы в (чай, кофе)**

21 марта, вторник
Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж

Секция 1. БЕСПИЛОТНЫЙ ТРАНСПОРТ И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Руководители:



к.т.н. С.В. Шаветов
(Университет ИТМО,
С.-Петербург)



В.В. Богомолов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»)

- 11.00-11.20 1. **М.Д. Кузнецов** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Управление квадрокоптером с гарантией нахождения выходного сигнала в заданных границах пространства состояний
- 11.20-11.40 2. **Г.Р. Сайпулаев** (НИУ «МЭИ», Москва). Влияние конструкции механум-колес и структуры контактных сил на точность управления мобильным роботом-манипулятором KUKA youBot
- 11.40-12.00 3. **М.Ж. Фернанду** (НИУ «МЭИ», Москва). Разработка мобильного механум-робота со встроенной системой цветового зрения для преследования объекта
- 12.00-12.20 4. **А.Н. Алексеев, Е.С. Земляной, К.А.Чеканов** (АО «РПКБ», г. Раменское). Посадка крылатого беспилотного летательного аппарата на взлетно-посадочную полосу по особым точкам
- 12.20-12.40 5. **М.С. Салимов, Г.Р. Сайпулаев** (НИУ «МЭИ», Москва). Программное управление движением двухколесного робота с использованием пропорционально-дифференциального регулятора при разных моделях трения

12.40-13.00 6. **А.С. Гиззатов, В.Ф. Иванов** (АО «НИИАС», С.-Петербург). Привязка координат подвижного состава к цифровой модели пути

13.00-14.00 **Обед**

14.00-14.40 **ПРИГЛАШЕННЫЙ ДОКЛАД**



7. Технологии для реализации беспилотного движения поездов

Заместитель генерального директора – директор Санкт-Петербургского филиала АО «НИИАС»
к.т.н. П.А. Попов.

14.40-15.00 8. **К.К. Козюра** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). Алгоритм одометрии мобильного робота с приводом Аккермана

15.00-15.20 9. **З.Х. Нгуен, В.В. Путов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург). Моделирование и исследование движения беспилотных летательных аппаратов типа трикоптера с поворотными винтами

15.20-15.40 10. **С.А. Сухоруков** (АО «НИИАС», С.-Петербург). Позиционирование электропоезда на платформах остановочных пунктов по данным лидара

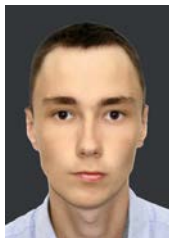
15.40-16.00 11. **М. Мохрат** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Алгоритм для 3D-реконструкции внутреннего пространства на основе глубокой нейронной сети, основанный на методе Multi-View Stereo

16.00-16.20 **Перерыв**

Руководители:



*Член секции молодых ученых МОО «АНУД» к.т.н. **А.В. Моторин** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург)*

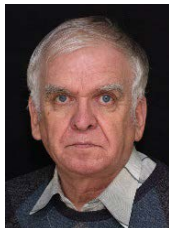


***М.С. Иванов** (Университет ИТМО, АО «Концерн «Океанприбор», С.-Петербург)*

- 16.20-16.40 **12. Ж. Махмуд, А.А. Пеньковский** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Система робастной визуально-инерциально-колесной одометрии для мобильных роботов внутри помещений
- 16.40-17.00 **13. А.А. Шабашов, А.А. Плотников** (АО АНПП «ТЕМП-АВИА», АПИ НГТУ им. Р.Е. Алексеева, г. Арзамас). Разработка методики синтеза контура стабилизации беспилотного летательного аппарата на основе квазилинейной модели с изменяющимися параметрами
- 17.00-17.20 **14. Д.П. Михайлов, А.А. Цуканов, А.И. Закиева, Е.В. Илатовская** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург). Система управления малым беспилотным летательным аппаратом с управляемым вектором тяги
- 17.20-17.40 **15. А.А. Пеньковский** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Алгоритм робастной нелинейной оптимизации для системы визуально-инерциальной одометрии в динамических средах
- 17.40-18.00 **16. Н.И. Кавонкин** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург). Стенд для отладки алгоритмов удаленного управления движением судов
- 18.00-18.20 **17. А.А. Черников** (МГТУ им. Н.Э.Баумана, Москва). Портативный программно-аппаратный комплекс контроля полетов беспилотных летательных аппаратов

Секция 2. ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ

Руководители:



*к.т.н. В.Г. Розенцевин
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*А.В. Стяжкина
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

- 11.00-11.20 18. **Е.Д. Иванова** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Влияние геометрии электродов подвеса на уходы электростатического гироскопа
- 11.20-11.40 19. **Е.А. Якушина, В.В. Святой** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Влияние изменения температуры на работу маятникового компенсационного акселерометра
- 11.40-12.00 20. **О.Г. Андреасян, С.О. Васецкий** (АО «ГосНИИП», Москва). Исследование прочностных характеристик чувствительного элемента микрооптоэлектромеханического акселерометра
- 12.00-12.20 21. **В.С. Игумнова, А.В. Лукин** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). Нелинейная динамика контура первичных колебаний МЭМС-гироскопа при действии систем фазовой автоподстройки частоты и автоматической регулировки усиления
- 12.20-12.40 22. **Н.В. Можгова, А.В. Лукин** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). О модальной локализации параметрических колебаний в системе слабосвязанных микробалочных резонаторов при электротепловом возбуждении

12.40-13.00 23. **П.П. Удалов, И.А. Попов** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). Модель микромасштабного индукционного левитирующего подвеса

13.00-14.00 **Обед**

Руководители:



*Действительный член
МОО «АНУД»
д.т.н., проф.
Ю.В. Филатов
(СПбГЭТУ «ЛЭТИ»,
С.-Петербург)*



В.В. Чалков
(АО «Концерн
«ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)

14.00-14.20 24. **Д.А. Гонтарь, Е.В. Драницына** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Метод снижения эластооптического смещения нуля волоконно-оптического гироскопа

14.20-14.40 25. **Д.С. Стрельцов** (ТулГУ, г. Тула). Способ возбуждения стоячей волны в волновом твердотельном гироскопе

14.40-15.00 26. **Л.Е. Кочегизова** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, АО «ИТТ», г. Раменское), **С.В. Фетисов, А.С. Малюгин, Д.И. Мартыненко** (АО «ИТТ», г. Раменское), **Д.С. Вахлярский** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва). Модель твердотельного волнового гироскопа в среде Simulink

15.00-15.20 27. **Н.В. Тихменев, С.И. Назаров, А.А. Ушанов** (АО «ГосНИИП», Москва). Исследование виброустойчивости лазерного гироскопа с линейной поляризацией генерируемого излучения

15.20-15.40 28. **М.М. Дементьев, А.Н. Шевченко** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Обзор современного состояния разработки вертикально-излучающих лазеров для приборов квантовой электроники

15.40-16.00 29. **В.В. Чалков** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Способ минимизации взаимного влияния лазеров накачки и детектирования при настройке оптической схемы ядерного магнитного гироскопа

21 марта, вторник
зал Ученого совета, комн. 431
корп. А, IV этаж

Секция 3. НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ В ШКОЛЬНЫХ ПРОЕКТАХ

Руководители:



к.т.н. **В.П. Золотаревич**
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)



М.А. Власова
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)

- 11.00-11.15 30. **А.А. Голованова** (ГБОУ Гимназия № 406, 10 класс, С.-Петербург). Разработка методики измерений магнитного поля помещений с помощью встроенных датчиков мобильного телефона
- 11.15-11.30 31. **А.С. Герасимов** (ГБОУ Гимназия № 406, 10 класс, С.-Петербург). Алгоритм построения карты магнитного поля по измеренным величинам
- 11.30-11.45 32. **Ф.К. Дарманчев** (ГБОУ Гимназия № 406, 10 класс, С.-Петербург). Визуализация колебаний магнитных полей
- 11.45-12.00 33. **Е.Д. Котлярова** (ГБОУ Гимназия № 406, 10 класс, С.-Петербург). Корреляционно-экстремальный алгоритм навигации в помещении с помощью магнитного поля
- 12.00-12.15 34. **Д.Д. Синикова** (ГБОУ Гимназия № 406, 10 класс, С.-Петербург). Разработка веб-приложения для ориентации в пространстве по магнитным полям

12.15-12.30 **35. А.В. Балакирский** (ПФМЛ № 239, 10 класс, С.-Петербург). Реализация алгоритмов распознавания, навигации и управления с использованием библиотеки компьютерного зрения OpenCV на примере игры «Арканоид»

12.30-13.30 **Обед**

Руководители:



к.т.н. С.А. Чепинский
(Университет ИТМО,
С.-Петербург)



к.т.н. В.В. Цодокова
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)

13.30-13.45 **36. К.В. Гриценко, Д.В. Коробицына** (БПШ МФКТиУ Университета ИТМО, 7 класс, С.-Петербург). Сравнение релейного и пропорционального регулятора при управлении движением электроприводов

13.45-14.00 **37. К.В. Гриценко, В.И. Ведерников** (БПШ МФКТиУ Университета ИТМО, 8 класс, С.-Петербург). Исследование математических операций и алгоритмов для управления движением роботов

14.00-14.15 **38. И.В. Панарина, М.А. Маслов** (ГБОУ СОШ №291, 8 класс, С.-Петербург) Устройство экспериментального стенда для определения калибровочных характеристик навигационного прибора фотосекстан

14.15-14.30 **39. К.Д. Диновецкий** (МОУ Лицей № 2, 11 класс, г. Саратов). Анализ динамических характеристик прецизионного стенда с волоконно-оптическим гироскопом в качестве инерциального чувствительного элемента как системы автоматического управления

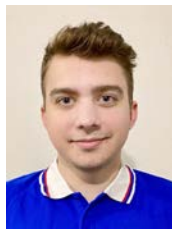
- 14.30-14.45 40. **Д.Д. Хохлова** (*МБОУ Гимназия № 2, 11 класс, г. Сургут*). Создание прототипа устройства со встроенной GPS-системой и портативным аккумулятором для туристических походов, способного получать электроэнергию из человеческого тела
- 14.45-15.00 **П е р е р ы в**
- 15.00-15.30 **Экскурсия в музей предприятия**
- 15.30-16.00 **Подведение итогов школьной секции
Награждение**

Секция 4. ПРИБОРЫ И СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ

Руководители:



*к.т.н. Е.В. Драницына
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*



*Д.А. Гонтарь
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*

- 11.00-11.20 41. **С.М. Тарасов** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Алгоритм определения погрешностей привязки данных автоматизированного астрономического универсала к шкале всемирного времени
- 11.20-11.40 42. **А.Н. Дзюба** (АО «Концерн «ЦНИИ Электроприбор», С.-Петербург). Алгоритм определения углов ориентации визирной оси астрокорректора на качке
- 11.40-12.00 43. **А.А. Муравицкий, С.А. Захаров** (ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова, С.-Петербург). Содержание понятия калибровочных характеристик навигационного прибора фотосекстана
- 12.00-12.20 44. **А.А. Муравицкий, С.А. Захаров** (ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова, С.-Петербург). Содержание эксперимента для расчета калибровочных характеристик навигационного прибора фотосекстана
- 12.20-12.40 45. **М.А. Самадов, П.Н. Николаев** (Самарский университет). Разработка алгоритма идентификации звездных образований для малогабаритного звездного датчика

12.40-13.00 46. **Г.В. Кондрашкин, А.С. Болотнов** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва). Исследование влияния погрешности определения углов крена и тангажа на погрешность определения курса астроинерциальной навигационной системы

13.00-14.00 **Обед**

Руководители:



к.т.н. Т.В. Падерина
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)



Д.А. Гонтарь
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)

14.00-14.20 47. **С.А. Тимочкин** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.В. Бездетко** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Анализ подходов к определению уклонения отвесной линии инерциально-геодезическим методом

14.20-14.40 48. **Р.И. Алтунин, А.И. Яковлев** (ВКА им. А.Ф. Можайского, С.-Петербург). Калибровка инерциальной системы навигации на основе применения высокоточных карт гравитационного поля Земли

14.40-15.00 49. **Р. И. Алтунин, А.И. Яковлев** (ВКА им. А.Ф. Можайского, С.-Петербург). Метод получения геодезических данных инерциальным способом

15.00-15.20 50. **И.Ю. Волошин, П.А. Чесноков** (АО «Концерн «ЦНИИ Электроприбор», С.-Петербург). Приборы навигации и позиционирования на основе датчиков магнитного поля: патентный обзор

15.20-15.40 51. **Н.Д. Богданов, М.А. Белоусов** (ПАО «ЛНППК», г. Пермь). Малогабаритный блок чувствительных элементов с настраиваемой системой амортизации

- 15.40-16.00 52. **Е.Д. Усков** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург). Разработка
тепломеханической модели цифрового двойника
бесплатформенной инерциальной навигационной системы
на волоконно-оптических гироскопах
- 16.00-16.20 53. **Д.С. Малевич** (Университет ИТМО, С.-Петербург).
Анализ точности определения параметров ориентации в
зависимости от вида их представления

Секция 5. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Руководители:



*к.т.н. А.В. Лопарев
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*



*А.Н. Дзюба
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

- 09.00-09.20 54. **Я.В. Раудонис** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Двухосная система управления гиросtabilизатором гравиметра на волоконно-оптических гироскопах
- 09.20-09.40 55. **А.С. Сырчина** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва). Применение диаграммы Вышнеградского для синтеза регулятора индикаторного гиросtabilизатора
- 09.40-10.00 56. **М.Ю. Лобачев** (СПбГУ, С.-Петербург),
Н.В. Кузнецов (СПбГУ, ИПМаш РАН, С.-Петербург). Аналитическая оценка полосы захвата системы фазовой автоподстройки частоты
- 10.00-10.20 57. **Е.Д. Акимова** (СПбГУ, С.-Петербург),
Н.В. Кузнецов (СПбГУ, ИПМаш РАН, С.-Петербург). Развитие метода годографа Цыпкина для анализа колебаний и устойчивости в релейных системах
- 10.20-10.40 58. **С.А. Меркурьев** (РКК «Энергия», г. Королев, МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва). Исследование взаимовлияния упругих и гидродинамических колебаний на движение тяжелого космического аппарата

- 10.40-11.00 59. **Е.В. Саранченкова** (РКК «Энергия», г. Королев). Исследование влияния гидродинамических параметров бака горючего на колебания жидкого наполнения бака окислителя разгонного блока
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 60. **И.С. Тренёв** (ИПУ РАН, Москва). Линеаризация обратной связью для нелинейных систем с помощью нейросетей
- 11.40-12.00 61. **Е.А. Копысова** (ИПМаш РАН, С.-Петербург). Модификация линейных законов управления для повышения качества регулирования в установившемся режиме
- 12.00-12.20 62. **Б.Х. Нгуен** (ИПМаш РАН, Университет ИТМО, С.-Петербург). Управление линейными объектами на базе наблюдателя с гарантией нахождения регулируемой переменной в заданном множестве
- 12.20-12.40 63. **Б.Х. Нгуен** (ИПМаш РАН, Университет ИТМО, С.-Петербург). Управление объектами с секторной нелинейностью с гарантией нахождения регулируемой переменной в заданном множестве
- 12.40-13.00 64. **К.К. Нгуен** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Применение DREМBAO для наблюдателя магнитного потока и скорости вращения ротора асинхронного двигателя
- 13.00-13.20 65. **О.А. Козачёк, Н.А. Николаев** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Адаптивный наблюдатель состояния нелинейной системы с частично неизвестной матрицей состояния и запаздыванием выходного сигнала
- 13.20-14.20 **О б е д**
- 14.20-15.05 **Л е к ц и я** (см. стр. 26)
- 15.05-15.20 **П е р е р ы в**

Руководители:



*Действительный
член МОО «АНУД»
д.т.н. А.Е. Пелевин
(АО «Концерн
«ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*А.М. Столярова
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
СПбГЭТУ «ЛЭТИ»,
С.-Петербург)*

- 15.20-15.40 66. **Ю.А. Меркулова** (СПбГМТУ, С.-Петербург). Управление автоматическим средством движения на подводных месторождениях полезных ископаемых
- 15.40-16.00 67. **D.L. Hoang** (ITMO University, St. Petersburg). Synthesis and compare the control laws for two-wheeled self-balancing vehicle
- 16.00-16.20 68. **А.А. Кузнецов, В.Н. Шелудько, М.А. Чернышев** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург). Методы управления нелинейными объектами в условиях неопределенности
- 16.20-16.40 69. **Н.С. Колесник** (ИПМаш РАН, С.-Петербург). Адаптивное управление с гарантированным нахождением управляемого сигнала в заданном множестве
- 16.40-17.00 70. **М.М. Липкович** (ИПМаш РАН, С.-Петербург). Критерий Попова в задаче адаптивной абсолютной стабилизируемости
- 17.00-17.20 71. **П.П. Удалов, И.А. Попов** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). Методика синтеза алгоритмов управления тепловым состоянием приборов и устройств с помощью термоэлектрических преобразователей

22 марта, среда
Демонстрационный зал, комн. 319
корп. АДМ, III этаж

Секция 6. ТЕХНОЛОГИИ ИЗГОТОВЛЕНИЯ ПРИБОРОВ НАВИГАЦИИ

Руководители:



*к.т.н. Ю.С. Андреев
(Университет ИТМО,
С.-Петербург)*



*М.А. Тим
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

- 09.00-09.20 72. **Т.В. Басова** (Университет ИТМО, С.-Петербург).
Разработка и внедрение метода операционного контроля
заготовок и режущего инструмента на оборудовании с
числовым программным управлением для изготовления
корпусов гидрораспределителей
- 09.20-09.40 73. **М.А. Власова** (Университет ИТМО, АО «Концерн
«ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.Н. Шевченко**
(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).
Исследование зависимости коэффициента подавления
магнитного экрана от амплитуды переменного магнитного
поля субгерцовой частоты
- 09.40-10.00 74. **Д.В. Глита** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
С.-Петербург). Технология световодов с предельно
низкими оптическими потерями
- 10.00-10.20 75. **О.А. Евстафьев** (Университет ИТМО, С.-Петербург).
Применение нейросетевых технологий в задаче
обнаружения и классификации поверхностных дефектов
листового проката
- 10.20-10.40 76. **С.А. Юдин** (Университет ИТМО, С.-Петербург)
Определение рациональных режимов обработки
технологической операции доводки плоских поверхностей

10.40-11.20 **П е р е р ы в**

Руководители:



*к.т.н. Ю.С. Андреев
(Университет ИТМО,
С.-Петербург)*



*Е.Н. Климова
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*

11.20-11.40 **77. М.А. Тит, С.Н. Беляев** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Моделирование процесса формообразования тонкопленочных функциональных структур на узлах гиросприборов

11.40-12.00 **78. А.С. Завитаев, М.И. Евстифеев** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Технологические особенности проектирования ядерного магнитного гироскопа

12.00-12.20 **79. Н.С. Каранин, О.С. Юльметова** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Моделирование тепловых процессов глубокого реактивно-ионного травления чувствительного элемента микромеханического акселерометра

13.20-14.20 **Об е д**

14.20-15.05 **Л е к ц и я** (см. стр. 26)

15.05-15.20 **П е р е р ы в**

15.20-17.20 **Круглый стол при поддержке секции молодых ученых МОО «АНУД» (см. стр.27)**

Секция 7. ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫЕ КОМПЛЕКСЫ И СИСТЕМЫ

Руководители:



*Действительный член
МОО «АНУД»
к.т.н. А.М. Грузликов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*к.т.н. Е.В. Лукоянов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»)*

- 09.00-09.20 80. **Е.Г. Литуненко, Ю.М. Скородумов, Е.В. Лукоянов, Д.Ю. Поляков** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Модель сети автономных необитаемых подводных аппаратов
- 09.20-09.40 81. **С.С. Варванин, Е.Г. Литуненко** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **Р.Л. Крючков, А.Е. Панарин** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Организация надежного информационного обмена в мультиагентной системе с использованием звукоподводного канала связи
- 09.40-10.00 82. **Р.Л. Крючков** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **Е.В. Лукоянов, Ю.М. Скородумов** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Подходы к диагностированию систем обработки информации и управления автономных необитаемых подводных аппаратов
- 10.00-10.20 83. **В.С. Тюльников** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.М. Грузликов** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Модели распределенных вычислений для описания бортовых систем реального времени

10.20-10.40 84. **В.С. Тюльников, А.П. Павлов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), Решение задачи назначения с использованием модели распределенных вычислений на основе временной сети Петри

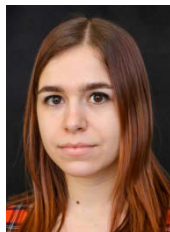
10.40-11.00 85. **Е.И. Мосейко, В.Е. Ершов** (СПбГУ, ООО «СКЗ», С.-Петербург). Использование мультиагентных технологий для повышения качества сервиса навигации в условиях неопределенности

11.00-11.20 **П е р е р ы в**

Руководители:



*Действительный член
МОО «АНУД»
к.т.н. А.М. Грузликов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*Е.Г. Литуненко
(АО «Концерн
«ЦНИИ
«Электроприбор»)*

11.20-11.40 86. **И.У. Зарипов, А.А. Ширяев, И.А. Копылов** (ЛИИ им. М.М. Громова, г. Жуковский). Разработка программного обеспечения контроля и оценивания бортовых навигационных систем в реальном времени в летных испытаниях

11.40-12.00 87. **А.Ю. Федоринов, М.А. Епринцев** (ГУАП, С.-Петербург). Опыт разработки виртуальной аэрометрической системы

13.20-14.20 **О б е д**

14.20-15.05 **Л е к ц и я** (см. стр. 26)

15.05-15.20 **П е р е р ы в**

15.20-17.20 **Круглый стол при поддержке секции молодых ученых МОО «АНУД»** (см. стр. 27)

Секция 8. ОБРАБОТКА ИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИИ

Руководители:



Действительный член
МОО «АНУД»
к.т.н. **Ю.А. Литвиненко**
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)



А.М. Исаев
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)

- 09.00-09.20 **88. В.В. Богомолов** (АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург). Позиционирование
подводного аппарата по дальностям до гидроакустических
маяков с уточнением результатов по данным,
предшествующим первому навигационному решению
- 09.20-09.40 **89. А.М. Исаев, В.В. Богомолов** (АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор», С.-Петербург). Рекуррентные
итерационные алгоритмы, использующие разложение
нелинейных функций в ряд Тейлора
- 09.40-10.00 **90. М.Н. Михайлов** (Университет ИТМО, С.-Петербург),
В.П. Золотаревич (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург). Разработка алгоритма
калмановского типа с применением рекуррентных
нейронных сетей для нелинейных задач фильтрации
- 10.00-10.20 **91. Ч.И. Нгуен, К.Х. Нгуен** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург).
Метод подавления случайных шумов инерциальных
датчиков на основе комплексирования AR модели и фильтра
Калмана типа SRUKF с использованием SAGE-окна для
сокращения времени начальной выставки БИНС в режиме
гироскомпасирования

- 10.20-10.40 **92. И.А. Лень** (*СПбГУ, С.-Петербург*).
Метод знако-возмущенных сумм, модифицированный для решения задачи фильтрации нерегулярных (почти произвольных) шумов
- 10.40-11.00 **93. Д.А. Гонтарь, Е.В. Драницына** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург*).
Сравнительный анализ методов идентификации параметров стохастических составляющих модели погрешностей инерциальных датчиков
- 11.00-11.20 **Перерыв**

Руководители:



*к.т.н. А.Б. Торопов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*В.В. Прокопович
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

- 11.20-11.40 **94. Р.У. Титов** (*Университет ИТМО, С.-Петербург*),
А.В. Моторин (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург*). Анализ точности навигации по карте при различном характере поля, погрешностей его измерителя и системы счисления
- 11.40-12.00 **95. А.В. Салтыков, В.А. Журов** (*ФВА РВСН им. Петра Великого, г. Серпухов*). Высокоточная навигация наземного подвижного объекта в условиях низкой информативности спутниковых радионавигационных сигналов
- 12.00-12.20 **96. А.В. Шолохов, М.А. Коршунов** (*ФВА РВСН им. Петра Великого, г. Серпухов*). Оценка потенциально достижимого эффекта при определении начальных параметров по цифровой карте дорог для автономного счисления координат наземного объекта

- 12.20-12.40 97. **К.А. Безрукова** (АО «ЦНИИАГ», Москва). Алгоритмы кластеризации изображений цветных оптических корреляционно-экстремальных систем навигации летательных аппаратов
- 12.40-13.00 98. **В.Б. Костоусов** (ИММ УрО РАН, г. Екатеринбург), **К.В. Дунаевская** (ИММ УрО РАН, УрФУ, г. Екатеринбург). Новый метод вычисления оценки положения и ее текущей характеристики точности в задаче навигации по полю высот рельефа местности
- 13.00-13.20 99. **Э.Д. Чуряев, А.В. Большакова** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург). Исследование влияния перекрестных связей в колебательной системе «вагон-рельсовый путь» на инерциальный метод диагностики рельсовых дефектов
- 13.20-14.20 **Обед**
- 14.20-15.05 **Лекция**
- 15.05-15.20 **Перерыв**
- 15.20-17.20 **Круглый стол при поддержке секции молодых ученых МОО «АНУД» (см. стр. 27)**

22 марта, среда
Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж

14.20-15.05 **Лекция**



Методы повышения точности волнового твердотельного гироскопа

Заведующий кафедрой робототехники, мехатроники, динамики и прочности машин НИУ «МЭИ»
д.т.н., проф. И.В. Меркурьев

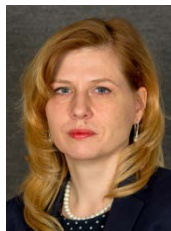
15.05-15.20 **Перерыв (чай, кофе)**

15.20-17.20 **Круглый стол при поддержке секции молодых ученых МОО «АНУД»**

22 марта, среда
зал Ученого совета, комн. 431
корп. А, IV этаж

**КРУГЛЫЙ СТОЛ ПРИ ПОДДЕРЖКЕ
СЕКЦИИ МОЛОДЫХ УЧЕНЫХ
МЕЖДУНАРОДНОЙ ОБЩЕСТВЕННОЙ ОРГАНИЗАЦИИ
«АКАДЕМИЯ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ»**

Руководители:



*Действительный член
МОО «АНУД»
к.т.н. Ю.А Литвиненко
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*



*Член секции молодых
ученых МОО «АНУД»
к.т.н. Д.П. Елисеев
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*

**Рецензирование научных трудов как составляющая развития
молодого ученого**

15.20-17.20 *Вице-президент МОО «АНУД» чл.-корр. РАН, д.т.н., проф.
О.А. Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,
Университет ИТМО, С.-Петербург)*

*Действительный член МОО «АНУД» к.т.н. Б.С. Ривкин
(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

*Действительный член МОО «АНУД» чл.-корр. РАН,
д.ф.-м.н., проф. Н.В. Кузнецов (СПбГУ, ИПМаш РАН,
С.-Петербург)*

*Действительный член МОО «АНУД» д.т.н., проф.
И.Б. Фуртат (ИПМаш РАН, С.-Петербург)*

Дискуссия

Секция 7. ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫЕ КОМПЛЕКСЫ И СИСТЕМЫ

(Продолжение)

Руководители:



Действительный член
МОО «АНУД»
д.ф.-м.н. **М.А. Барулина**
(Институт проблем
точной механики и
управления РАН,
г. Саратов)

Член секции молодых
ученых МОО «АНУД»
к.т.н. **О.В. Зайцев**
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)

- 09.00-09.20 100. **С.В. Окуньков, И.В. Улитин, М.А. Барулина** (ИПТМУ РАН, СГУ им. Н.Г. Чернышевского, г. Саратов). Влияние размера набора данных и его несбалансированности на результат решения задач мультиклассовой классификации
- 09.20-09.40 101. **Е.В. Внуков, М. А. Барулина** (ИПТМУ РАН, СГТУ им. Гагарина Ю.А., г. Саратов). Проблема фильтрации сигналов с устройства для постоянного мониторинга
- 09.40-10.00 102. **И.В. Улитин, С.В. Окуньков** (ИПТМУ РАН, СГУ им. Н.Г. Чернышевского, г. Саратов), **Е.В. Внуков** (ИПТМУ РАН, СГТУ им. Гагарина Ю.А., г. Саратов). Методы решения задач классификации изображений в грациях серого
- 10.00-10.20 103. **А.В. Астафьев, А.С. Астафьев, О.С. Астафьева** (МИВлГУ, г. Муром). Разработка алгоритма позиционирования радиоустройства на основе информации о состоянии канала связи, трилатерации и искусственных нейронных сетей
- 10.20-11.20 **Перерыв**

Руководители:



Действительный член
МОО «АНУД»
д.ф.-м.н. **М.А. Барулина**
(Институт проблем
точной механики и
управления РАН,
г. Саратов)



Е.Д. Усков
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)

- 11.20-11.40 104. **И.Н. Коц, А.С. Исаева, М.А. Денисенко** (ЮФУ, г. Таганрог). Использование сверточной нейронной сети для определения типа дорожного полотна с помощью микрофона
- 11.40-12.00 105. **А.А. Кильдибекова** (СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург). Метод составления обучающей выборки для решения задачи классификации изображений
- 12.00-12.20 106. **Д.Д. Девяткин** (ИПУ РАН, Москва). Сравнение методов классического и глубокого обучения при решении задачи классификации
- 13.20-14.20 **Обед**
- 14.20-15.05 **Лекция (см. стр. 36)**

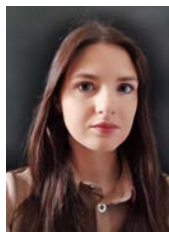
Секция 8. ОБРАБОТКА ИЗМЕРИТЕЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИИ

(Продолжение)

Руководители:



Член секции молодых ученых МОО «АНУД»
к.т.н. **А.В. Шафранюк**
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)



В.С. Быкова
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)

- 09.00-09.20 107. **В.Г. Караулов, А.М. Грузликов** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Результаты апробации алгоритма позиционирования и определения ориентации подводного аппарата по данным от гидроакустических маяков
- 09.20-09.40 108. **М.С. Иванов** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Оптимальное сочетание порогов в двухселекторном обнаружителе
- 09.40-10.00 109. **Е.А. Борисоглебская** (СПбГУ, С.-Петербург). Ускоренный алгоритм отслеживания движущихся целей
- 10.00-10.20 110. **Д.А. Севастюк** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург). Задача траекторного сопровождения движущихся объектов
- 10.20-10.40 111. **Е.А. Келлер, К.А. Шабанов** (АО НПП «АМЭ», С.-Петербург). Кинематическая модель подвижного автономного робота
- 10.40-11.00 112. **О.В. Оськина, Н.А. Николаев** (Университет ИТМО, С.-Петербург). Адаптивный наблюдатель вектора состояния генератора мультигармонического сигнала

- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 113. **В.С. Быкова** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Распознавание объектов на гидроакустических снимках
- 11.40-12.00 114. **В.В. Прокопович** (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Использование нейронных сетей для построения характеристики направленности линейной антенной решетки
- 13.20-14.20 **О б е д**
- 14.20-15.05 **Л е к ц и я** (см. стр. 36)

23 марта, четверг
Музей предприятия
Корп. А, IV этаж

Секция 9. ПРИКЛАДНЫЕ ЗАДАЧИ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ

Руководители:



к.т.н. С.Ю. Шевченко
*(СПбГЭТУ «ЛЭТИ»,
С.-Петербург)*



С.М. Тарасов
*(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

- 09.00-09.20 115. **Е.М. Хацанова, П.П. Ткаченко** (Университет «Сириус», пгт. Сириус). Экспериментальное определение сил сопротивления в жидкости при линейном и угловом движении образца корпуса подводного дрона
- 09.20-09.40 116. **М.Д. Тумаев, Е.А. Добрянин** (МИЭА, Москва). Влияние параметров ветра на выдерживание режима 4D-навигации

- 09.40-10.00 117. **А.Г. Колесникова, Д.С. Стрельцов** (*ТулГУ, г. Тула*). Учебно-лабораторный комплекс «Бесплатформенная система ориентации на микромеханических датчиках первичной информации»
- 10.00-10.20 118. **А.Н. Хомячкова** (*ТулГУ, г. Тула*). Лабораторный комплекс для испытания систем малого космического аппарата
- 10.20-10.40 119. **В.В. Майоров** (*Самарский университет*). Стенд для калибровки датчиков потребительского класса на базе микроэлектромеханических систем для наноспутников формата CubeSat
- 10.40-11.00 120. **И.М. Белан** (*АО «Корпорация «Комета», СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Стенд измерения остаточного реактивного момента
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**

Руководители:



*к.т.н. И.В. Семенов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*Д.В. Антонов
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*

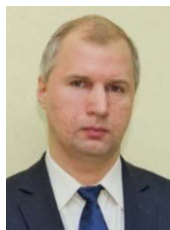
- 11.20-11.40 121. **А.М. Столярова** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*). Построение модели движения железнодорожного парова с проверкой маневренных характеристик
- 11.40-12.00 122. **В.Д. Соломенцев** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва*). Система управления макетом одноосного гиросtabilизатора на датчике угловой скорости в среде LabView

- 12.00-12.20 123. **Е.Б. Амбросовская, В.А. Селезнев** (*СПбГЭТУ «ЛЭТИ», АО «НАВИС», С.-Петербург*). Система управления динамическим позиционированием для судна с папильонажными лебедками. Задача диагностики подрыва якоря
- 12.20-12.40 124. **А.Л. Толстой** (*СПбГУ, С.-Петербург*). Определение всемирного времени на модернизированном пассажном инструменте
- 12.40-13.00 125. **А.Д. Клиновицкий** (*СПбПУ Петра Великого, С.-Петербург*). Трехосевой манипулятор портального типа для ухода за культурными растениями
- 13.00-13.20 126. **М.И. Климов, Н.Ю. Кивва** (*МБУ ДО «ДДТ», г. Реутов*). Разработка инновационного бироторного двигателя
- 13.20-14.20 **Обед**
- 14.20-15.05 **Лекция (см. стр. 36)**

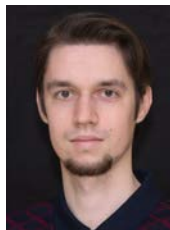
23 марта, четверг
Демонстрационный зал, комн. 319
корп. АДМ, III этаж

Секция 10. ИНТЕГРИРОВАННЫЕ ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Руководители:



*Действующий член
МОО «АНУД»
д.т.н. Д.А. Кошаев
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
С.-Петербург)*



*А.С. Завитаев
(АО «Концерн «ЦНИИ
«Электроприбор»,
Университет ИТМО,
С.-Петербург)*

- 09.00-09.20 127. **Д.В. Ромаев** (АО «НАВИС», С.-Петербург),
М.Р. Хидоятов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург).
Измерения вертикальной координаты при высокоточных работах в режимах динамического позиционирования. Анализ показаний датчиков, основанных на различных физических принципах
- 09.20-09.40 128. **Д.С. Панин** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург).
Оценка применимости геодезического приемника спутниковых навигационных систем в задаче навигации подвижного объекта
- 09.40-10.00 129. **А.А. Полякова** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва).
Разработка алгоритма отказоустойчивого измерительного комплекса для беспилотного летательного аппарата
- 10.00-10.20 130. **А.В. Шурыгин** (ИАПУ ДВО РАН, г. Владивосток).
Модели и алгоритмы оценивания кинематических параметров движения объекта по данным ГЛОНАСС
- 10.20-10.40 131. **П.В. Васин** (Самарский университет). Оценка погрешностей экспериментального определения масс-центровочных и инерционных характеристик наноспутника методом статистических испытаний

- 10.40-11.00 132. **М.С. Щербаков, С.А. Медведев** (*Самарский университет*). Анализ применения одноимпульсного маневрирования для поддержания инспекционного движения космического аппарата на высокоэллиптических орбитах
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 133. **Р.Б. Гончаров** (*СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Автоматизация проведения эксперимента по отладке системы ориентации сверхмалого космического аппарата типа CubeSat, основанной на инфракрасных датчиках
- 11.40-12.00 134. **А.А. Прутько** (*ПАО «РКК «Энергия», г. Королёв*). Алгоритм определения ориентации космического аппарата относительно орбитальной системы координат на участке выведения на орбиту
- 12.00-12.20 135. **Н.П. Старостин** (*АО «РПКБ», г. Раменское*). Оптико-инерциальное позиционирование беспилотных летательных аппаратов
- 13.20-14.20 **О б е д**
- 14.20-15.05 **Л е к ц и я (см. стр. 36)**

23 марта, четверг
Конференц-зал
корп. АДМ, IV этаж

14.20-15.05

Лекция

Оптико-электронные приборы ориентации и навигации



*Заведующий отделом оптико-физических исследований
Института космических исследований
к.т.н. Р.В. Бессонов (ИКИ РАН, Москва)*

15.05-15.30

Перерыв (чай, кофе)

15.30-16.00

Концерт

16.00-17.00

Подведение итогов

ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

17.00

Фуршет

24 марта, пятница

09.00-14.00

КУЛЬТУРНАЯ ПРОГРАММА

24 марта, пятница
зал Ученого совета, комн. 431
корп. А, IV этаж

10.00-11.30

СЕМИНАР



Физиологические основы навигации птиц

*под руководством члена-корреспондента РАН,
д.б.н., проф. Н.С. Черенцова (Зоологический институт
РАН, ИЭФБ РАН, СПбГУ, С.-Петербург)*

(программа семинара в приложении)

Список организаций и их сокращений

Организатор:	
АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», <i>С.-Петербург</i>	–
При поддержке:	
Международная общественная организация «Академия навигации и управления движением», <i>С.-Петербург</i>	МОО «АНУД»
Национальный исследовательский университет ИТМО, <i>С.-Петербург</i>	Университет ИТМО
Санкт-Петербургский государственный электротехнический институт «ЛЭТИ» имени В.И. Ульянова	СПбГЭТУ «ЛЭТИ»
Санкт-Петербургская группа Российского Национального комитета по автоматическому управлению	–
А	
АНО ВО «Университет «Сириус», <i>пгт. Сириус</i>	Университет «Сириус»
АО «Арзамасское научно-производственное предприятие «ТЕМП-АВИА»	АО «АНПП «ТЕМП- АВИА»
АО «Государственный научно- исследовательский институт приборостроения», <i>Москва</i>	АО «ГосНИИП»
АО «Инерциальные технологии «Технокомплекс», <i>г. Раменское</i>	АО «ИТТ»
АО «Летно-исследовательский институт имени М.М. Громова», <i>С.-Петербург</i>	ЛИИ им. М.М. Громова
АО «Концерн «Океанприбор», <i>С.-Петербург</i>	–
АО «Корпорация «Комета», <i>Москва</i>	АО «Корпорация «Комета»
АО «Навис», <i>С.-Петербург</i>	–
АО «Научно-исследовательский институт автоматизации, информатизации и связи на железнодорожном транспорте», <i>С.-Петербург</i>	АО «НИИАС»
АО «Научно-производственное предприятие «Авиационная и Морская Электроника», <i>С.-Петербург</i>	АО НПП «АМЭ»

АО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро»	АО «РПКБ»
АО «Центральный научно-исследовательский институт автоматики и гидравлики», <i>Москва</i>	АО «ЦНИИАГ»
Арзамасский политехнический институт имени Р.Е. Алексеева	АПИ НГТУ им. Р.Е. Алексеева
Б	
Базовая профориентационная школа Мегафакультета компьютерных технологий и управления Университета ИТМО, <i>С.-Петербург</i>	<i>БПШ МФКТuУ Университета ИТМО</i>
В	
Военно-космическая академия имени А.Ф. Можайского, <i>С.-Петербург</i>	ВКА им. А.Ф. Можайского
Г	
ГБОУ «Президентский физико-математический лицей № 239», <i>С.-Петербург</i>	ПФМЛ № 239
ГБОУ Средняя общеобразовательная школа №291, <i>С.-Петербург</i>	ГБОУ СОШ № 291
<i>ГБОУ Гимназия № 406, С.-Петербург</i>	–
Государственный университет морского и речного флота имени адмирала С.О. Макарова, <i>С.-Петербург</i>	ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова
З	
Зоологический институт РАН, <i>С.-Петербург</i>	–
И	
Институт автоматики и процессов управления ДВО РАН, <i>г. Владивосток</i>	ИАПУ ДВО РАН
Институт космических исследований РАН, <i>Москва</i>	ИКИ РАН
Институт математики и механики имени Н.Н. Красовского Уральского отделения РАН, <i>г. Екатеринбург</i>	ИММ УрО РАН
Институт проблем машиноведения Российской академии наук, <i>С.-Петербург</i>	ИПМаш РАН
Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, <i>Москва</i>	–
Институт проблем точной механики и управления РАН, <i>г. Саратов</i>	ИПТМУ РАН
Институт проблем управления РАН, <i>Москва</i>	ИПУ РАН

Институт эволюционной физиологии и биохимии имени И.М. Сеченова РАН, <i>С.-Петербург</i>	ИЭФБ РАН
М	
МБОУ Гимназия № 2, <i>г. Сургут</i>	–
Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана	МГТУ им. Н.Э. Баумана
Московский институт электромеханики и автоматики	МИЭА
МОУ Лицей № 2, <i>Саратов</i>	–
Муниципальное бюджетное учреждение дополнительного образования «Дом детского творчества», <i>г. Реутов</i>	МБУ ДО «ДДТ»
Муромский институт (филиал) федерального государственного бюджетного образовательного учреждения высшего образования «Владимирский государственный университет имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых»	МИВЛГУ
Н	
Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт»	НИУ «МЭИ»
О	
ООО «Системы компьютерного зрения», <i>С.-Петербург</i>	ООО «СКЗ»
П	
ПАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания»	ПАО «ПНППК»
ПАО «Ракетно-космическая корпорация «Энергия» имени С.П. Королёва», <i>Москва</i>	ПАО «РКК «Энергия»
С	
Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, <i>г. Самара</i>	Самарский университет
Санкт-Петербургский государственный морской технический университет	СПбГМТУ
Санкт-Петербургский государственный университет	СПбГУ
Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения	ГУАП

Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого	СПбПУ Петра Великого
Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А	СГТУ им. Гагарина Ю.А.
Саратовский национальный исследовательский государственный университет имени Н.Г. Чернышевского	СГУ им. Н.Г. Чернышевского
Т	
Тульский государственный университет	ТулГУ
У	
Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина, <i>г. Екатеринбург</i>	УрФУ
Ф	
Филиал Военной академии ракетных войск стратегического назначения имени Петра Великого, <i>г. Серпухов, МО</i>	ФВА РВСН им. Петра Великого
Ю	
Южный федеральный университет, <i>г. Ростов-на-Дону</i>	ЮФУ