



**XIV Санкт-Петербургская международная конференция
по интегрированным навигационным системам
28 - 30 мая 2007 г.**

Россия, 197046, Санкт-Петербург, ул. Малая Посадская, 30. Тел.: (812) 499 82 10, 499 81 57 Факс (812) 232 33 76
E-mail: ICINS@eprib.ru <http://www.elektropribor.spb.ru/cnf/icins07/rufset.html>

ПРЕДВАРИТЕЛЬНАЯ ПРОГРАММА*

ПОНЕДЕЛЬНИК, 28 МАЯ

8.00 – 9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15 ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

10.15 – 10.55 **Б.Е. Черток (ОАО РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл.,
№ 0 Россия)**
100 лет главному конструктору космической техники С.П.Королеву и 50 лет со дня запуска искусственного спутника Земли

10.55 – 11.25 П Е Р Е Р Ы В

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.25 – 11.45 1. **А.П. Мезенцев, Е.Н. Фролов, М.Ю. Клишкин, О.А. Мезенцев (ООО «Айсенс», Москва, Россия)**
Средне-точная ИНС «АИСТ-320» с кориолисовым вибрационным гироскопом «АИСТ-100» – идеология и результаты разработки, производства и испытаний
- 11.45 – 12.05 2. **Жак Леклерк (THALES Avionics, Валанс, Франция)**
МЭМС для аэрокосмической навигации

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 12.05 – 13.00 3. **М.А. Лестев (ЗАО «ГИРООПТИКА», Санкт-Петербург, Россия)**
Влияние нелинейных факторов на динамику и точность микромеханических гироскопов
4. **Виктор Федосов, Милан Хвойка (Авиационный научно-исследовательский и испытательный институт, Прага, Чехия)**
Анализ характеристик САР положения пробной массы микроакселерометра МАС
5. **А.А. Тульчинский, В.Д. Егоров, В.П. Губко, А.А. Рязанов, И.Ю. Козлов (НПО электромеханики, Миасс Челябинской обл., Россия)**

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

*** Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.*

Чувствительные элементы системы управления новой российской ракеты-носителя «СОЮЗ-2»

6. **В.М. Слюсарь** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», Киев, Украина*)
Цифровой динамически настраиваемый гироскоп для БИНС
7. **Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин, Ю.В. Садомцев, Р.В. Ермаков, С.Ф. Нахов** (*ФГУП ПО «Корпус», Саратов, Россия*)
Возможность построения миниатюрных блоков измерителей угловых скоростей повышенной надежности для космических объектов на базе поплавоквых ДУС с использованием современной элементной базы
8. **Юй Хай-Чен, Ван Вэй** (*Пекинский институт авиакосмических приборов управления, Пекин, Китай*)
Повышение линейности масштабного коэффициента интерферометрического волоконно-оптического гироскопа, выполненного по замкнутой схеме
9. **А.В. Молчанов** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва, Россия*), **Д.А. Морозов, А.Ю. Степанов, М.В. Чиркин** (*Рязанский государственный университет, Рязань, Россия*)
Оценка случайной погрешности лазерного гироскопа с регулируемой траекторией луча в неидеальном кольцевом резонаторе
10. **Росен Милетиев, Румен Арнаудов** (*Софийский технический университет, София, Болгария*)
Трехмерный анализ вибраций при помощи инерциальных датчиков типа МЭМС
11. **С.А. Сарапулов, В.В. Рогов, Т.О. Бакалор** (*Предприятие СпецТехМаш (STM Co.), Академия технологических наук Украины (АНУ) и Национальная академия наук Украины (НАНУ), Киев, Украина*)
Особенности конструкций и технологии изготовления высокочастотных сапфировых резонаторов твердотельных гироскопов типа CRG-1
12. **П.К. Плотников, Б.К. Сивяков, Ю.П. Слаповская, И.Б. Яковлева** (*Саратовский государственный технический университет, Саратов, Россия*)
Математическое моделирование работы СВЧ резонансного гироскопа волноводного типа
13. **Т.Г. Нестеренко, И.А. Плотников, И.В. Плотникова** (*Томский политехнический университет, Томск, Россия*)
Конечно-элементный анализ динамических характеристик микромеханического гироскопа
14. **В.П. Подчезерцев, В.В. Барыкин, Р.Н. Быков, Фатеев В.В.** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия*)
Серия стержневых вибрационных гироскопов различного назначения
15. **С.В. Богословский** (*ЗАО «Авангард-Элионика», Санкт-Петербург, Россия*)
Прецизионный первичный чувствительный элемент на основе дисперсионного резонатора на ПАВ для акселерометров и измерения давления

16. **В.М. Никифоров, Ю.В. Трунов, В.А. Немкевич, А.И. Сапожников, А.В. Науменко, А.А. Лисицын** (*ФГУП «НПП автоматики и приборостроения имени академика Н.А.Пилюгина», Москва, Россия*)
Терминальное управление движением гиросtabilизированной платформы для устранения динамического «отскока» в режиме силовой стабилизации
17. **Ю.В. Чеботаревский, П.К. Плотников, Ю.А. Захаров** (*Саратовский государственный технический университет, Саратов, Россия*),
С.Ф. Нахов, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин (*ФГУП ПО «Корпус», Саратов, Россия*)
Анализ путей снижения влияния трения на точность калибровочного одноосного гироскопического стенда
18. **Ю.Г. Егоров, С.В. Смирнов** (*МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва, Россия*)
Наблюдаемость ошибки азимутального ориентирования и инструментальных погрешностей трехосного гиросtabilизатора по измерениям токов в каналах горизонтального приведения с вращением гиropлатформы в азимуте
19. **А.В. Дмитриев, С.А. Погорельский, В.Я. Филимонов** (*ГУП Конструкторское бюро приборостроения, Тула, Россия*),
В.В. Матвеев, Д.М. Малютин, В.Я. Распопов (*Тульский государственный университет, Тула, Россия*)
Опыт разработки оптико-электронных однороторных гиpокоординаторов цели
20. **А.А. Довбешко, А.В. Збруцкий, И.В. Максимов, И.В. Рассоха** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», Киев, Украина*)
Микропроцессорные электронные блоки управления и обработки информации для квантово-оптических гироскопов нового поколения

13.00 – 14.00 О Б Е Д

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 21. **Михаил Шаталов** (*Отделение технологии датчиков НИИ материаловедения и методов производства и Тиванейский технологический университет, Претория, ЮАР*), **Б.С. Лушин** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия*)
Идентификация параметров математической модели вибрационных гироскопов по экспериментальным данным
- 14.20 – 14.40 22. **В.В. Чиковани, Ю.А. Яценко, А.С. Барабашов, В.А. Коваленко, В.И. Щербань, П.И. Марусик** (*INNALABS Holding Inc, Киев, Украина*)
Оптимизации теплофизических параметров КВГ с металлическим резонатором и результаты температурных испытаний

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 14.40 – 15.35 23. **А.Ю. Мишин, Е.А. Чуманкин, О.А. Фролова** (*ОАО АНПП «ТЕМП-АВИА», Арзамас, Россия*)

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

Исследование лазерного гироскопа

24. **С.М. Якушин** (*Пермский государственный технический университет, Пермь, Россия*)
Повышение точности инерциальных навигационных систем с использованием метода эквивалентного дрейфа в режиме предстартовой подготовки
25. **Н.Н. Кокоскин, Е.И. Верзунов, Д.А. Буров** (*ФГУП ВНИИ «Сигнал», г. Ковров Владимирской обл., Россия*)
Применение алгоритмов и алгоритмической компенсации для повышения эффективности системы гиросурсокреноруказания, эксплуатируемой на наземном подвижном объекте
26. **В.Э. Джашитов, В.М. Панкратов** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия*)
Управление взаимосвязанными механическими и тепловыми процессами нелинейных динамических систем с обратной связью по тепловому возмущению
27. **Е.И. Сомов** (*Самарский научный центр РАН, Самара, Россия*)
Аналитический синтез законов гиросилового наведения космических аппаратов информационного назначения
28. **А.В. Черновдаров, А.П. Патрикеев** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, Россия*), **С.Е. Переляев** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва, Россия*)
Контроль и оценка состояния инерциальных чувствительных элементов при комплексной первичной обработке сигналов
29. **Н.И. Кробка, А.П. Мезенцев, О.А. Мезенцев** (*ООО «Айсенс», Москва, Россия*)
Методики калибровки микро-электромеханических инерциальных измерительных блоков в массовом производстве
30. **Ю.Ю. Брославец, М.А. Георгиева, А.А. Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Проблема двунаправленной генерации и синхронизации частот встречных волн в лазерном гироскопе
31. **Ю.Ю. Брославец, Т.Э. Зайцева, А.А. Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Модовая структура излучения в зеэмановском лазерном гироскопе с неплоским резонатором и негауссовой диафрагмой
32. **Л.Б. Рулева** (*Институт проблем механики РАН, Москва, Россия*)
Влияние качаний ротора синхронного гистерезисного двигателя на погрешности гироскопического измерителя вектора угловой скорости

33. **Н.А. Атаманов, В.А. Троицкий, И.В. Гусев** (ООО «НАВТЕКО», Москва, **Россия**)
Способ оценки и компенсации погрешностей акселерометров в бесплатформенной инерциальной системе
34. **Цзюньсян Лянь, Вэньци У, Сяопин Ху** (Национальный университет военной техники, Чангша, Хунань, **Китай**)
Алгоритм выставки бесплатформенных ИНС в инерциальной системе координат
35. **Е.А. Чуманкин, А.Ю. Мишин** (ОАО АНПП «ТЕМП-АВИА», Арзамас, **Россия**)
Оценка нестационарного случайного дрейфа гироскопа в инерциальных системах
36. **Ян Гун-Лю, Чэн Чао-Ин, Вэн Хай-На, Чжэн Жун-Цай** (Тяньцзиньский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, **Китай**)
Исследование с целью оптимизации схемы компоновки корабельных инерциально-измерительных модулей на основе генетического алгоритма
37. **С.А. Бродский, А.В. Небылов, А.И. Панферов** (Международный институт передовых аэрокосмических технологий СПб ГУАП, Санкт-Петербург, **Россия**)
Оптимизация распределенной системы инерциальных датчиков для измерения параметров движения упругих конструкций
38. **Сянфэй Пан, Вэньци У, Минмин Цзян, Мэйпин У** (Национальный университет военной техники, Чангша, **Китай**)
Оптимизация алгоритма определения пространственного положения при использовании методов демодуляции виброподставки кольцевого лазерного гироскопа (КАГ)
39. **В.А. Беленький** (Москва, **Россия**)
Инерциальная система с линейной коррекцией

15.35 – 16.05 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 16.05 – 16.25 40. **Г.И. Джанджгава, А.В. Требухов, К.А. Бахонин, Г.М. Виноградов** (ОАО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро», г. Раменское Московской обл., **Россия**)
Бесплатформенная инерциальная навигационная система на базе твердотельного волнового гироскопа
- 16.25 – 16.45 41. **С.Ф. Коновалов, А.В. Польшков, А.А. Трунов** (МГТУ им. Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**), **Сео (Seo J. В.), Мун (Moon H. К.)** (**Республика Корея**)
Исследование работоспособности акселерометров при больших линейных, вибрационных и ударных воздействиях без применения центрифуг, вибрационных и ударных испытательных стендов
- 17.00 – 21.00 ОБЗОРНАЯ АВТОБУСНАЯ ЭКСКУРСИЯ ПО ГОРОДУ

ВТОРНИК, 29 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ
(Продолжение)

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 9.00 – 9.20 42. **В.С. Ермаков, О.Л. Кель, А.С. Парфенов** (ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания», Пермь, **Россия**),
А.Б. Колчев, П.В. Ларионов, А.А. Фомичев (ЗАО «Лазекс»,
г. Долгопрудный Московской обл., **Россия**)
Испытания блока волоконно-оптических гироскопов в составе интегрированной навигационной системы НСИ-2000МТВ
- 9.20 – 9.40 43. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, В.Е. Прилуцкий, В.Г. Пономарев, В.Г. Марчук, И.В. Морев, С.М. Кострицкий, Е.М. Падерин** (ООО НПК «ОПТОЛИНК», Москва, Зеленоград, **Россия**), **А.П. Несенюк, А.С. Буравлев, А.Г. Лисин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электронприбор», Санкт-Петербург, **Россия**)
Волоконно-оптический гироскоп навигационного класса точности
- 9.40 – 10.00 44. **Ван Цзюнь-Лун, Ван Вэй** (Пекинский институт авиакосмических приборов управления, Пекин, **Китай**)
Новый резонаторный интегрированный оптический гироскоп на основе кварцевой волноводной линии

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 10.00 – 10.20 45. **Ральф Мёникес, Оливер Мейстер, Армин Тельщик, Ян Вендель, Герт Ф. Троммер** (ITE- Университет Карлсруэ, Карлсруэ, **Германия**)
Сравнение характеристик сглаживающего фильтра с фиксированным интервалом и фильтра Калмана при комплексировании систем GNSS/INS
- 10.20 – 10.40 46. **Д.А. Антонов, К.К. Веремеенко, М.В. Жарков, Р.Ю. Зимин** (Московский авиационный институт (государственный технический университет), Москва, **Россия**)
Малогабаритная комплексная система навигации и ориентации
- 10.40 – 11.00 47. **Рэндалл Джэфф, Хунхуэй Ци, Тони Риос** (Systron Donner Inertial, Уолнат Крик, шт. Калифорния, **США**)
Результаты испытаний и описание инерциальной навигационной системы с кварцевыми датчиками угловой скорости ММQ-G типа МЭМС, использующей данные GPS

11.00 – 11.30 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 11.30 – 11.50 48. **Г.П. Аншаков, В.П. Макаров, А.И. Мантуров, Я.А. Мостовой** (*ФГУ ГНПРКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*)
Методы и средства управления в высокоинформативном наблюдении Земли из космоса
- 11.50 – 12.10 49. **В.Никулин, Джозеф Софка, Виктор Скормин** (*Бингемптонский университет, Бингемптон, Нью-Йорк, США*), **Дэвид Хьюз, Дэвид Лизар** (*Air Force Research Laboratory, США*)
Демонстрация оптической связи между двумя подвижными платформами
- 12.10 – 12.30 50. **Н.Н. Севастьянов, В.Н. Бранец, М.Ю. Беляев, Д.А. Завалишин, В.Н. Платонов** (*ОАО РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*), **Ю.Р. Банит** (*ОАО «Газком», г. Королев Московской обл., Россия*), **В.В. Сазонов** (*Институт прикладной математики РАН, Москва, Россия*)
Исследование возможности управления КА «Ямал-200» с использованием математической модели движения

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.30 – 13.00 51. **В.А. Карелин, И.Г. Рубин** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия*)
Датчик угла на основе ферромагнитного резонанса (ФМР)
52. **Мухаммад Х. Афзал, Мухаммад Асиф, Навид Акрам, Мухаммад А. Кхан** (*Национальная научно-техническая комиссия, Исламабад, Пакистан*)
Интегральная микросхема для наведения летательных микроаппаратов
53. **Г.А. Аванесов, Т.Ю. Дроздова, М.И. Куделин, А.В. Никитин, А.А. Форш** (*Институт космических исследований РАН, Москва, Россия*)
Оптический солнечный датчик
54. **Буонь Сук-Сук** (*Корейский аэрокосмический научно-исследовательский институт, Дайджон, Корея*), **Мин-Сеок Сео** (*компания «Корейская аэрокосмическая промышленность», Сачеон, Корея*), **Джун Лю** (*Национальный университет Чунгнам, Дайджон, Корея*)
Анализ энергетического баланса низкоорбитальных спутников
55. **А.П. Мезенцев, В.М. Ачильдиев, О.А. Мезенцев** (*ООО «Айсенс», Москва, Россия*)
Результаты лабораторных испытаний летательного микроаппарата с интегрированной системой управления движением и навигации
56. **А.А. Туник, А.Н. Клипа** (*Национальный авиационный университет, Киев, Украина*)
Идентификация «жёстких» математических моделей летательных аппаратов при наличии шумов измерений и систематических ошибок

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

57. **Э.И. Дружинин, В.А. Воронов** (*Институт динамики систем и теории управления СО РАН, Иркутск, Россия*)
построение грубого программного управления рабочими процессами орбитального телескопа
58. **Хуа Му, Мэйпин У, Сяопин Ху, Хунсюй Ма** (*Национальный университет военной техники, Чангша, Хунань, Китай*)
Геоманнитная воздушная навигация с использованием адаптивного обобщенного фильтра Калмана
59. **М.М. Бусько** (*Иркутский государственный лингвистический университет, Иркутск, Россия*)
Интегрирование GPS/ГЛОНАСС с альтиметром и компасом в навигационных системах наземных подвижных объектов
60. **Г.В. Анцев, В.А. Сарычев, В.А. Тупиков, Л.С. Турнецкий** (*ОАО «Научно-производственное предприятие «Радар - ММС»», Санкт-Петербург, Россия*)
Радиоэлектронные системы автоматического наведения летательных аппаратов

13.00 – 14.00 О Б Е Д

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 61. **Г.А. Аванесов, А.А. Форш, Р.В. Бессонов, Я.Л. Зиман, М.И. Куделин** (*Институт космических исследований РАН, Москва, Россия*), **Р.Г. Залялова** (*ФГУ ГНПРКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*)
Звездный координатор БОКЗ-М
- 14.20 – 14.40 62. **Абилю Азенья, Андриано Карвалью** (*Институт систем и робототехники, университет г. Порту, Порту, Португалия*)
Управление автоматизированными подвижными объектами при наличии систематических ошибок определения места
- 14.40 – 15.00 63. **В.С. Лобанов, Н.В. Тарасенко, Д.Н. Шульга, В.Н. Зборошенко** (*ФГУП ЦНИИ машиностроения (ЦНИИмаш), Королев Московской обл., Россия*), **С.В. Федосеев, Ю.А. Хаханов** (*Всероссийский научно-исследовательский институт транспортного машиностроения ОАО «ВНИИтрансмаш», Санкт-Петербург, Россия*)
Системы наведения целевой аппаратуры на основе автоматических поворотных платформ для РС МКС

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 15.00 – 15.30 64. **Петр Бойда** (*Военный университет, Брно, Чехия*)
Алгоритм прогнозирования траектории и его применение в блоке, содержащем логическую микросхему FPGA

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

65. **Д.Г. Арсеньев, В.П. Шкодырев** (*Санкт-Петербургский государственный политехнический университет, Санкт-Петербург, **Россия***)
Агентные технологии навигации и управления оптимальным командным поведением автономных мобильных систем
66. **Айбинь Чэнь** (*Колледж информатики и машиностроения, Центральный Южный университет; колледж компьютерных наук, Центральный Южный университет лесного хозяйства, Чангша, **Китай***), **Цзисин Цай** (*Колледж информатики и машиностроения, Центральный Южный университет, Чангша, **Китай***)
Обзор научных результатов по разработке мобильных многороботовых систем
67. **А.В. Шолохов** (*Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов Московской обл., **Россия***)
Идентификация информационных нарушений в наземной навигационной системе, интегрированной с цифровой картой дороги
68. **Вэнь Хайна, Хуан Фэнжун** (*Тяньцзиньский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, **Китай***)
Исследование и визуальное моделирование работы интегрированной навигационной системы с навигационной системой, в которой предусмотрено согласование с данными карты гравитационного поля
69. **Б.В. Костоусов, А.Е. Тарханов** (*Институт математики и механики Уральского отделения РАН, Екатеринбург, **Россия***)
Оценка информативности бинарных изображений
70. **В.И. Кортунов, Г.А. Проскура** (*Национальный аэрокосмический университет имени Н.Е.Жуковского (Харьковский авиационный институт «ХАИ»), Харьков, **Украина***)
Анализ процессов коррекции БИНС
71. **Г.Б. Волобуев, В.И. Сучилин** (*ОАО «Концерн «Созвездие», Воронеж, **Россия***), **В.И. Парфенов** (*Воронежский государственный университет, Воронеж, **Россия***)
Выбор алгоритмов фильтрации координат наземного подвижного объекта для реализации в комплексной навигационной системе нового поколения со спутниковым и автономным сегментами по результатам компьютерного моделирования
72. **Л.Н. Блохин, Н.В. Билак, И.Ю. Прокофьева** (*Национальный авиационный университет, Киев, **Украина***)
Проблематика и задача оптимального оценивания стохастического состояния стабилизируемого объекта по данным натурных или полунатурных испытаний

15.30 – 16.00

П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

16.00 – 16.20

73. **Байфан Чен, Цзисин Цай** (*Университет информатики и машиностроения, Центральный Южный университет, **Китай***)
Одновременное определение местоположения и построение карты в динамических условиях при помощи гидроакустического датчика и датчика изображения

- 16.20 – 16.40 74. **С.П. Дмитриев, Д.А. Кошаев, А.В. Осипов, О.А. Степанов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, **Россия**),
О.С. Амосов (Государственный технический университет, Комсомольск-на-Амуре, **Россия**)
Применение нечеткой логики для решения задач обработки навигационной информации
- 16.40 – 17.00 75. **А. Банахович** (Гдыньская морская академия, Гдыня, **Польша**), **А. Вольски, Г. Банахович** (Морской университет Щецина, Щецин, **Польша**)
Комплексирование гиперболической системы ближнего действия "Емелюшка" и DGPS
- 17.00 – 17.20 76. **А.А. Туник, М.А. Туат** (Национальный авиационный университет, Киев, **Украина**)
Комбинирование нечёткого и традиционного управления в робастных системах стабилизации полёта
- 17.20 – 17.40 77. **Янь Пин** («Unit of PLA China», Синчен, Ляонин, **Китай**)
Взвешивание информации от датчиков в интегрированных системах навигации с использованием адаптивного федеративного фильтра Калмана
- 17.40 – 18.00 78. **Ю.В. Ваулин, Ю.В. Матвиенко, А.Ф. Щербатюк** (Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, **Россия**)
Навигационное обеспечение автономного необитаемого подводного аппарата ММТ-3000
- 18.30 – 22.00 Б А Н К Е Т

СРЕДА, 30 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ
(Продолжение)

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00 – 9.20 79. **А.А. Бермишев, И.В. Вороновский, Л.А. Кривоспицкий, А.В. Конечных** (Центр управления полетами, Королев Московской обл., **Россия**),
П.П. Арешев и др. (ООО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, **Россия**), **А.А. Лазарев, С.С. Гусаров** (Российский научно-исследовательский институт космического приборостроения, Управление береговой охраны пограничной службы ФСБ, **Россия**)
Результаты эксперимента по исследованию навигационной обстановки при переходе по Северному морскому пути

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 9.20 – 9.35 80. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев, В.А. Смирнов** (Тульский государственный университет, Тула, **Россия**)
Способ оценки погрешностей бесплатформенной инерциальной навигационной системы в определении координат и скоростей по информации от двух навигационных спутников
81. **Инанк Моран** (Турецкие военно-морские силы, Стамбул, **Турция**)
Пространственный подход к трехмерной истинной пропорциональной навигации

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

82. **П.П. Парамонов, Ю.И. Сабо** (ГУП СПб ОКБ «Электроавтоматика», Санкт-Петербург, **Россия**), **В.Я. Распопов С.Е. Товкач, Р.В. Алалуев В.В. Матвеев Ю.В. Иванов** (Тулский государственный университет, **Россия**)
Микросистемная авионика малогабаритного беспилотного летательного аппарата
83. **Абилю Азенья, Андриано Карвалью** (Институт систем и робототехники, университет г. Порту, Порту, **Португалия**)
Использование радиочастотного метода для определения местоположения автоматизированных управляемых объектов

ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.35 – 9.55 84. **Кристоф Узо** (ENAC/TéSA/DTI, **Франция**), **Кристоф Макабье, Анн-Кристин Эшер** (ENAC, Тулуза, **Франция**), **Бенуа Ротюрье** (DSNA-DTI, **Франция**)
Методы обнаружения и оценки ухудшения качества сигналов с использованием алгоритма автономного контроля целостности спутникового приемника, позволяющие идентифицировать ухудшение его характеристик
- 9.55 – 10.15 85. **Н. Михайлов** (Представительство Корпорации «Mstar Semiconductor», Санкт-Петербург, **Россия**)
Автономная навигация космических кораблей с использованием GPS
- 10.15 – 10.35 86. **А.А. Жалило** (Главная астрономическая обсерватория НАН Украины, Киев, **Украина**)
Обнаружение и устранение фазовых циклических скачков одночастотных и двухчастотных GPS/GNSS наблюдений - новые универсальный метод и алгоритмы

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 10.35 – 11.00 87. **Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.Г. Поликарпов, В.А. Копелович, В.М. Паденко** (ФГУП «Летно-исследовательский институт им. М.М.Громова», Жуковский Московской обл., **Россия**), **А.Ю. Янкуш** (НПК «GPS СОМ», Москва, **Россия**)
Оценивание точности координат дифференциального режима по фазовым измерениям СНС при летных испытаниях
88. **О.О. Барабанов, А.П. Барабанова** (Ковровская государственная технологическая академия им. В.А. Дегтярёва, Ковров, **Россия**)
Метод спутникового позиционирования с измерением эффективной скорости света
89. **Д.А. Шелковенков** (Харьковский национальный университет радиозлектроники (ХНУРЭ), Харьков, **Украина**)
Контроль качества кодовых и фазовых GPS-наблюдений на этапе предварительной обработки

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

90. **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, Н.В. Васильева, Э.А. Панов** (Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, **Россия**)
Анализ эффективности методов введения ионосферных поправок в НАП СРНС при высокой солнечной активности
91. **С.С. Суворов, Ю.В. Кулешов, А.М. Девяткин, М.О. Иванец** (Военно-космическая академия им. А.Ф.Можайского, Санкт-Петербург, **Россия**)
Способы учёта геофизического фактора в задачах повышения качества координатно-временного обеспечения потребителей ГЛОНАСС
92. **А.А. Жалило** (Главная астрономическая обсерватория НАН Украины (ГАО НАНУ), Киев, **Украина**), **Д.А. Шелковенков** (Харьковский национальный университет радиозлектроники (ХНУРЭ), Харьков, **Украина**)
“ОСТАВА”: многофункциональный программный инструментарий обработки и анализа GPS/GNSS наблюдений
93. **Е.И. Игнатович, А.Ф. Щекутьев** (ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., **Россия**)
Методы и алгоритмы уточнения частотно-временных параметров и синхронизации бортовых шкал навигационных КА перспективной ГЛОНАСС с использованием межспутниковых измерений

11.00 – 11.30 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 11.30 – 11.50 94. **Али Телли, Эдиц Сетин, Иззет Кале** (Вестминстерский университет, Лондон, Исследовательская группа DSP и VLSI, Кавендишская школа компьютерных наук, **Великобритания**)
GaliSys: интегральная(ые) схема(ы) полностью интегрированного, аппаратно конфигурируемого приемника для спутниковых радионавигационных систем GALILEO
- 11.50 – 12.10 95. **И.В. Белоконов, А.В. Крамлих, С.А. Собода** (Самарский государственный аэрокосмический университет, Самара, **Россия**)
Проблемы навигационной поддержки научных экспериментов в космосе на примере миссии КА «Фотон-М2»
- 12.10 – 12.30 96. **Павел Коварж, Франтишек Вейражка, Либор Сейдл, Павел Пуричер, Йосеф Шпачек** (Чешский технический университет в Праге, Прага, **Чехия**)
Спутниковый приемник для железнодорожного транспорта, в котором предусмотрена возможность работы от GPS/EGNOS/Galileo
- 12.30 – 12.50 97. **Г.А. Аванесов, Я.Л. Зиман, М.И. Куделин, А.А. Форш** (Институт космических исследований РАН, Москва, **Россия**), **В.Е. Дружин, А.Е. Тюляков, Д.Н. Федоров, Б.В. Шебшаевич** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, **Россия**)
Координатно-временное обеспечение управления полетом ИСЗ

12.50 – 13.00 **З А К Р Ы Т И Е К О Н Ф Е Р Е Н Ц И И**

13.00 – 14.00 **О Б Е Д**

14.00 – 15.00 **ПОСЕЩЕНИЕ ВЫСТАВКИ ОБРАЗЦОВ НОВОЙ ТЕХНИКИ**

ЦНИИ «ЭЛЕКТРОПРИБОР» ИЛИ МУЗЕЯ ПРЕДПРИЯТИЯ
(на выбор участников конференции)