

**Юбилейная
XV Санкт-Петербургская международная конференция
по интегрированным навигационным системам
26 - 28 мая 2008 г.**

ПРОГРАММА

ПОНЕДЕЛЬНИК, 26 МАЯ

8.00 – 9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15 **ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

Председатели – **проф. Д.П. Лукьянов**, Россия
проф. Х. Зорг, Германия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

10.15 – 10.35 1. **В.Г. Пешехонов, Л.П. Несенюк, Д.Г. Грязин, Я.А. Некрасов, М.И. Евстифеев, Б.А. Блажнов, В.Д. Аксененко**
(ГНЦ РФ ЦНИИ «Электронприбор», Санкт-Петербург, *Россия*)
Инерциальные модули на микромеханических датчиках. Разработка и результаты испытаний

10.35 – 10.55 2. **В.Б. Никишин, А.И. Синев, А.В. Мельников, П.Г. Чигирев, А.В. Ульянов, В.Ю. Буров, А.А. Копичева**
(ЗАО «Газприборавтоматикасервис», г. Саратов, *Россия*)
Применение инерциального микромеханического модуля для измерения параметров магистральных трубопроводов

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

10.55 – 11.15 3. **О.М. Лысова, Т.Г. Нестеренко, И.В. Плотникова**
(Томский политехнический университет, Томск, *Россия*)
Анализ технологических погрешностей микромеханического гироскопа

4. **М.А. Варден, П. Хофстеттер, В. Риндлисбахер, А. Штомас, П. Велти**
(АКУТРОНИК Швайц АГ, Бубикон, *Швейцария*)
Широкополосный ротационный вибростенд с коротким ходом для испытаний датчиков MEMS

5. **А.С. Барабашов, И.С. Миколишин, Ю.А. Яценко, В.Н. Татурин**
(Инналабс Холдинг, Киев, *Украина*)
Оптимизация параметров чувствительного элемента для повышения точности кориолисовых вибрационных гироскопов

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

6. **В.В. Чиковани, Ю.А. Яценко, А.С. Барабашов, П.И. Марусик, Е.О. Умаханов, В.Н. Татурин** (*Инналабс Холдинг, Киев, Украина*)
Увеличение точности вибрационного гироскопа с металлическим резонатором
7. **Б.С. Луний** (*Московский государственный университет им. М.В.Ломоносова, Москва, Россия*), **М.Ю. Шаталов** (*Совет по научно-техническим исследованиям (CSIR), Претория, Южная Африка*)
Балансировка тонкостенных металлических резонаторов для недорогих волновых твердотельных гироскопов
8. **А.Б. Гавриленко, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков** (*Московский энергетический институт (технический университет), Москва, Россия*)
Алгоритмы управления колебаниями резонатора волнового твердотельного гироскопа

11.15 – 11.45 П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.45 – 12.05 9. **И.В. Попова, А.М. Лестев, А.А. Семенов, В.А. Иванов, О.И. Ракитянский, В.А. Бурцев** (*ЗАО «ГИРООПТИКА», Санкт-Петербург, Россия*)
Капсулированные микромеханические гироскопы и акселерометры для цифровых систем навигации и управления
- 12.05 – 12.25 10. **В.Я. Распопов, В.В. Матвеев, Р.В. Алалуев** (*Тульский государственный университет, Тула, Россия*)
Бортовые информационно-управляющие системы на микромеханических чувствительных элементах для беспилотных летательных аппаратов различного назначения

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.25 – 13.00 11. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров** (*ООО НПК «ОПТОЛИНК», Москва, Зеленоград, Россия*), **А.В. Черновдаров, А.П. Патрикеев** (*Военно-воздушная инженерная академия имени Н.Е.Жуковского, Москва, Россия*), **С.Е. Переляев** (*ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, Россия*)
Многоуровневая обработка сигналов волоконно-оптических гироскопов в бесплатформенных инерциальных навигационных системах
12. **Б.К. Сивяков, Ю.П. Слаповская** (*Саратовский государственный технический университет, Саратов, Россия*)
Математическое моделирование микроволнового резонансного гироскопа с активным кольцевым резонатором
13. **С.Н. Подкорытов, С.Ю. Коломийцев** (*СНС «НИИ РЭК», ХК «Ленинец», Санкт-Петербург, Россия*)
Алгоритмическая компенсация дрейфа лазерного гироскопа
14. **С.М. Якушин** (*Пермский государственный технический университет, Пермь, Россия*)
Многорежимный бесплатформенный автономный морской гироскоп на волоконно-оптических гироскопах

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

15. **А.А. Фомичев, А.Б. Колчев, П.В. Ларионов, В.Б. Успенский** (ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., **Россия**)
Сплайновая модель температурной зависимости дрейфа лазерного гироскопа
16. **И.А. Васин** (Рязанский государственный университет, Рязань, **Россия**), **А.В. Молчанов** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, **Россия**), **Д.А. Морозов, М.В. Чиркин** (Рязанский государственный университет, Рязань, **Россия**)
Технические флуктуации в кольцевом резонаторе и оценка погрешности лазерного гироскопа
17. **А.В. Деревянкин, А.И. Матасов** (Московский государственный университет имени М. В. Ломоносова, Москва, **Россия**)
К теории калибровки блока акселерометров
18. **С.А. Васюков** (Московский государственный технический университет им. Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**)
О факторах, влияющих на стабильность центрирования ротора электростатического подвеса
19. **В.Э. Джашигов, В.М. Панкратов, А.В. Голиков** (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, **Россия**)
Компьютерный курс лекций по прикладной теории гироскопов на основе материалов I-XIV международных конференций по интегрированным навигационным системам

13.00 – 14.00

О Б Е Д

Председатели – **проф. В.З. Гусинский**, Россия
д-р **Д. Линч**, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 20. **А. Великосельцев, У. Шрайбер, Т. Клюгель** (Геодезическая обсерватория «Ветцель», Бад Кёцтинг, **Германия**), **С. Войт** (LITEF GmbH, Фрайбург, **Германия**), **Р. Грахам** (Университет Кентербери, Крайстчерч, **Новая Зеландия**)
Использование интерферометров Саньяка для измерения сверхмалых вращений в геодезии и сейсмологии
- 14.20 – 14.40 21. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, В.Е. Прилуцкий, В.Г. Пономарев** (ООО НПК «ОПТОЛИНК», Зеленоград, Москва, **Россия**), **П.К. Плотников, А.В. Михеев** (Саратовский государственный технический университет, Саратов, **Россия**)
Экспериментальные исследования ВОГ и акселерометров, анализ их параметров и прогнозирование на их основе погрешностей БИНС

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 14.40 – 15.20 22. **Н.И. Кробка** (Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры «НИИ прикладной механики имени акад. В.И.Кузнецова», Москва, **Россия**)
Особенности бесплатформенных инерциальных систем ориентации на основе трехосных волоконно-оптических гироскопов с одним общим источником излучения

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

23. **Ю.Г. Егоров, С.В. Смирнов** (*Московский государственный технический университет имени Н.Э.Баумана, Москва, Россия*)
Идентификация параметров инерциальной системы ориентации радиотелескопа
24. **Обейд Ур Рехман, Халид Ишак, Макбуль Ахмад** (*Институт космической технологии, Карачи, Пакистан*)
Использование навигационных датчиков для автономной выставки
25. **Саман Мухтар Сиддики, Халид Ишак, Макбуль Ахмад** (*Институт космической технологии, Карачи, Пакистан*)
Оригинальный метод комплексирования датчиков для инерциальной навигационной системы
26. **А.А. Гусев, Ф.И. Макаrenchенко**
(*ФГУП «НПЦ АП имени акад. Н.А.Пилюгина», Москва, Россия*)
Определение начальной выставки бесплатформенного инерциального блока
27. **Л.В. Водичева, О.И. Маслова** (*НПО автоматики, Екатеринбург, Россия*)
Оценка влияния частотных характеристик датчиков на точность определения ориентации в БИНС
28. **Мехди Заманиан, Джафар Гхайсари, Фарид Шейхолеслам** (*Технический университет, Исфахан, Иран*)
Разработка моделей погрешности ИНС с использованием «метода угла φ» для случая больших погрешностей определения параметров ориентации
29. **В.М. Никифоров, А.И. Сапожников, М.А. Шаврина**
(*ФГУП «НПЦ АП имени акад. Н.А.Пилюгина», Москва, Россия*)
Исследование влияния параметрической неустойчивости гиросtabilизированной платформы на ее движение, осуществляемое посредством терминального управления
30. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев, В.А. Смирнов, А.А. Чепурин** (*Тульский Государственный университет, г. Тула, Россия*)
Анализ совместного влияния условий эксплуатации и погрешностей измерительных каналов на точность бесплатформенной системы ориентации
31. **А.А. Довбешко, И.В. Максимов, В.В. Муравьев, И.В. Рассоха, П.М. Руденко** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», Киев, Украина*)
Четырехчастотный лазерный гироскоп с линейной поляризацией встречных волн в неплоском резонаторе

15.20 – 15.50

П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 15.50 – 16.10 32. **Ю.Ю. Брославец, М.А. Георгиева, А.А. Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Возможность создания твердотельного лазерного гироскопа на основе кольцевого перестраиваемого по длине волны лазера на YAG:Cr⁴⁺
- 16.10 – 16.30 33. **Ю.А. Винокуров, Ю.Д. Голяев, В.Г. Дмитриев, Ю.Ю. Колбас, М.М. Назаренко, Н.В. Тихменев** (*ФГУП НИИ «Полюс» имени М.Ф.Стельмаха, Москва, Россия*)
Трехосный зеэмановский лазерный гироскоп повышенной точности

ВТОРНИК, 27 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ
(Продолжение)

Председатели – **проф. А.В. Небылов**, Россия
проф. И.М. Окон, Россия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00 – 9.20 34. **Б.Е. Ландау, С.С. Гуревич, Г.И. Емельянцеv, С.Л. Левин, Б.В. Одинцов, С.Г. Романенко**
(ГНЦ РФ ЦНИИ «Электронприбор», Санкт-Петербург, **Россия**)
Результаты калибровки электростатических гироскопов в бескарданной инерциальной системе ориентации
- 9.20 – 9.40 35. **Е.И. Сомов, С.А. Бутырин** (Самарский научный центр РАН, ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, **Россия**), **В.К. Скимунт** (ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, **Россия**)
Полетная геометрическая калибровка космического телескопа и системы звездных датчиков
- 9.40 – 10.00 36. **Я.И. Биндер, Т.В. Падерина, В.Г. Розенцвейн**
(ГНЦ РФ ЦНИИ «Электронприбор», Санкт-Петербург, **Россия**)
Высокопроизводительная прецизионная инклинометрическая съемка скважин малого диаметра. Результаты практического внедрения
- 10.00 – 10.20 37. **Е.А. Измайлов, С.Н. Лепе, А.В. Молчанов, Е.Ф. Поликовский**
(ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, **Россия**)
Скалярный способ калибровки и балансировки бесплатформенных инерциальных навигационных систем

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 10.20 – 10.50 38. **Педро Рокет, Ренато Дурьян** (Научно-исследовательский институт ВМС, Рио-де-Жанейро, **Бразилия**), **Жонас Пинто** (Университет армии, Рио-де-Жанейро, **Бразилия**)
Разработка программного обеспечения для оценки требований к инерциальным датчикам
39. **Ю.В. Чеботаревский, П.К. Плотников, Ю.А. Захаров** (Саратовский государственный технический университет, Саратов, **Россия**)
Идентификация и компенсация в сигналах гироскопических приборов влияния моментов сил трения, представляемых моделями предварительного смещения
40. **М.А. Шаврина, С.А. Зайцев, В.М. Никифоров, Г.Н. Румянцев**
(ФГУП «НПЦ АП имени акад. Н.А.Пилюгина», Москва, **Россия**)
Построение математической модели трехосной гиросtabilизированной платформы

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

41. **Н.Н. Кокошкин, Е.И. Верзунов, Д.А. Буров, В.Н. Феофанов** (ФГУП ВНИИ «Сигнал», Ковров Владимирской обл., *Россия*)
Применение базовых гироскопических структурных элементов при создании гаммы гироскопических приборов для наземных подвижных объектов
42. **Е.И. Сомов** (Самарский научный центр РАН, Самара, *Россия*)
Оптимизация законов гиросилового наведения и управления ориентацией космических аппаратов землеобзора
43. **В.А. Смирнов** (Тульский государственный университет, Тула, *Россия*)
Система стабилизации и наведения линии визирования с уменьшенными габаритами и особенности ее динамики
44. **Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, Ю.В. Садомцев, А.В. Полушкин, Е.А. Депутатова, Р.В. Ермаков, С.Ф. Нахов** (ФГУП ПО «Корпус», Саратов, *Россия*)
Прецизионный стенд с гироскопическим датчиком угловой скорости в качестве инерциального чувствительного элемента с цифровой системой управления
45. **Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, Ю.В. Садомцев, А.В. Полушкин, Р.В. Ермаков, С.Ф. Нахов, В.Ю. Чеботаревский** (ФГУП ПО «Корпус», Саратов, *Россия*)
Применение микропроцессоров в схемотехнических решениях прецизионных кварцевых маятниковых акселерометров
46. **Е.А. Микрин, М.В. Михайлов, В.Н. Платонов, А.С. Семенов** (РКК «Энергия», Королев Московской обл., *Россия*)
Ориентация перспективных кораблей "Союз" и "Прогресс" по измерениям асинхронных приемников GPS

10.50 – 11.20

П Е Р Е Р Ы В

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – проф. Л.П. Несенюк, Россия
г-н Л. Камберлен, Франция

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.20 – 11.40 47. **Оливер Майстер, Натали Фритч, Кристиан Ашер, Герт Ф. Троммер** (Институт оптимизации систем, университет Карлсруэ, Карлсруэ, *Германия*)
Адаптивное планирование траектории для беспилотных ЛА с вертикальными взлетом и посадкой
- 11.40 – 12.00 48. **Л.Н. Блохин, А.П. Кривоносенко, В.Г. Вовк, Ю.Н. Безкорвайный** (Национальный авиационный университет, Институт электроники и систем управления, Киев, *Украина*)
Задача и алгоритмы структурной идентификации многомерного объекта стабилизации с произволом в динамике (на примере вертолета с грузовым подвесом)
- 12.00 – 12.20 49. **В.С. Лобанов, Н.В. Тарасенко, Д.Н. Шульга, В.Н. Зборошенко** (ФГУП Центральный научно-исследовательский институт машиностроения (ЦНИИмаши), г. Королев Московской обл., *Россия*), **В.П. Федотов** (ФГУП Научно-производственное объединение им. С.А.Лавочкина, г. Химки Московской обл., *Россия*)

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.20 – 13.00 50. **А.В. Збруцкий, А.А. Прач** (*Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт», Киев, Украина*)
Компенсация внешних возмущений в системе управления с динамической обратной связью
51. **А.В. Небылов, В.А. Небылов, А.П. Шепета** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия*)
Управление посадкой гидросамолета с использованием текущей информации о волновых возмущениях
52. **М.Н. Красильщиков, Д.А. Козорез, К.И. Сыпало** (*Московский авиационный институт (ГТУ), Москва, Россия*)
Функционально-программный прототип интегрированной бортовой системы перспективного беспилотного вертолета в режиме маловысотного полета
- 1531 53. **Д.А. Антонов, К.К. Веремеенко, М.В. Жарков, Р.Ю. Зимин** (*Московский авиационный институт (ГТУ), Москва, Россия*)
Экспериментальный образец автомобильного интегрированного навигационного модуля
54. **Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.Г. Поликарпов, В.А. Копелович** (*ФГУП «ЛИИ имени М.М.Громова», г. Жуковский Московской обл., Россия*)
Методы и средства оценивания пилотажно-навигационного оборудования самолетов в летных испытаниях
55. **Э.И. Дружинин** (*Институт динамики систем и теории управления, Иркутск, Россия*)
Корректировка аналитических моделей космических конструкций по данным состояния в условиях реальной эксплуатации
56. **Ю.В. Болотин, М.Ю. Попеленский** (*МГУ имени М.В.Ломоносова, Москва, Россия*)
Трансформации данных аэрогравиметрических съемок
57. **О.А. Степанов, А.Б. Торопов** (*ГНЦ РФ ЦНИИ «Электронприбор», Санкт-Петербург, Россия*)
Сравнение линейных и нелинейных оптимальных алгоритмов при решении задач обработки навигационной информации
58. **Е.В. Плешакова** (*Институт горного дела СО РАН, Новосибирск, Россия*)
О методах навигации бурового рабочего органа под слоем грунта
59. **Е.Г. Жанжеров, И.А. Кашина, А.В. Куликов** (*Пермский государственный технический университет, Пермь, Россия*)
Исследование комплексной системы управления сверхзвукового беспилотного летательного аппарата

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

60. **С.С. Мазеин, Б.А. Мошкин, М.Б. Трапезников, Е.И. Тыцкий** (ФГУП «НПО автоматики», Екатеринбург, **Россия**)
Распределенная система управления дискретными исполнительными элементами
61. **Н.Л. Соколов** (Центр управления полетами ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., **Россия**)
Статистический метод исследования возмущенных траекторий движения космических аппаратов в атмосфере
62. **Дениз Кавак, Хакан Темелташ** (Технический университет, Стамбул, **Турция**)
Сравнение алгоритмов одновременной локализации и картографирования (SLAM), основанных на расширенном фильтре Калмана и сжатом фильтре Калмана, с алгоритмами типа ICNN и JCBB в задачах навигации подвижных роботов

13.00 – 14.00

О Б Е Д

Председатели – к.т.н. **Б.С. Ривкин**, Россия
проф. **Дж. Синкевич**, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 63. **Б.Г. Гурский, А.И. Новиков, В.Л. Солунин** (ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва, **Россия**)
Навигационный комплекс БЛА наземного базирования
- 14.20 – 14.40 64. **В.Д. Дишель, Е.Л. Межирицкий, В.А. Немкевич** (ФГУП «НПЦ АП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, **Россия**)
Методология формирования объединенного контура терминального наведения и инерциально-спутниковой корректируемой навигации в системах управления космических средств выведения. Анализ натурных испытаний
- 14.40 – 15.00 65. **А.А. Фомичев, В.Б. Успенский, К.Ю. Счастливец, Р.В. Пугачев, П.В. Ларионов** (ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., **Россия**)
Результаты испытаний интегрированной навигационной системы при неполном рабочем созвездии спутников

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 15.00 – 15.20 66. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев, В.А. Смирнов, А.А. Чепурин** (Тульский Государственный университет, Тула, **Россия**)
Об определении условий целесообразности коррекции бесплатформенной инерциальной навигационной системы по информации от двух навигационных спутников
67. **С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов** (Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов, **Россия**), **С.А. Болотнов, В.К. Ильин, В.И. Лобанов** (ЗАО «НПК «Электрооптика», Москва, **Россия**), **В.А. Ливенцев** (ФГУП «Сосенский приборостроительный завод», **Россия**)
Наземная бесплатформенная инерциальная навигационная система, корректируемая в движении по информации контрольных точек дорожной сети

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

68. **Джамшед Али, Умар Икбал Бхатти, Мухаммад Нзар** (*Центр управления и измерительной аппаратуры, Национальная научно-техническая комиссия, Исламабад, Пакистан*)
Сравнение методов нелинейной фильтрации для задачи синтеза недорогой навигационной системы, содержащей инерциальные датчики и GPS
69. **В.М. Самойлов, Д.В. Свяжин** (*ОАО АНПП «ТЕМП-АВИА», Нижегородская область, Арзамас, Россия*)
Списание магнитной девиации курсового канала интегрированной системы резервных приборов (ИСРП)
70. **Е.А. Тимофеев, Г.С. Цеханович** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия*)
Имитатор ИНС для отработки алгоритмов комплексной обработки данных ИНС и СРНС
71. **В.И. Сырямкин** (*Томский государственный университет, Томск, Россия*), **Л.П. Каменский** (*Московский институт теплотехники, Москва, Россия*), **В.С. Шидловский** (*Томский университет систем управления и радиоэлектроники, Томск, Россия*), **И.Н. Рожнёв** (*Томский политехнический университет, Томск, Россия*)
Корреляционно-экстремальные структурно-перестраиваемые интегрированные системы навигации наземных транспортных средств

15.20 – 15.50 П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 15.50 – 16.10 72. **А.Н. Федорченко, С. С. Комаров** (*ОАО «Раменский приборостроительный завод», г. Раменское Московской обл., Россия*), **В.В. Тихомиров, С.А. Трубников** (*МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия*), **Н.А. Атаманов, В.А. Троицкий** (*ООО «НАВТЕКО», Москва, Россия*), **М.А. Глазков, И.В. Гусев** (*ЗАО «ПИК ПРОГРЕСС», Москва, Россия*), **В.Г. Назаров** (*29 НИИ МО РФ, Москва, Россия*)
Подвижный наземный геодезический комплекс на основе БИНС
- 16.10 – 16.30 73. **Филипп Лавойе, Рене Ландри - младший, Ди Ли** (*Факультет электротехники, Высшая технологическая школа, Монреаль, Канада*)
Разработка инерциальной навигационной системы, построенной на датчиках MEMS
- 16.30 – 16.50 74. **В.И. Кортунов, И.Ю. Дыбская, Г.А. Проскура, А. С. Кравчук** (*Национальный аэрокосмический университет имени Н.Е.Жуковского «ХАИ», Харьков, Украина*)
Использование интегрированной миниБИНС на основе МЭМС-датчиков для управления БЛА
- 16.50 – 17.10 75. **Павел Дэвидсон, Яни Хаутаяки, Юсси Колин** (*Технический университет Тампере, Тампере, Финляндия*)
Применение недорогих трехкомпонентных акселерометров и одного гироскопа на основе MEMS в навигационной системе автомобиля, использующей сигналы GPS
- 17.10 – 17.30 76. **В.Я. Распопов, С.Е. Товкач, Р.В. Алалуев, А.П. Шведов**, (*Тульский государственный университет, г. Тула, Россия*), **П.П. Парамонов, Ю.И. Сабо** (*ГУП ОКБ «Электроавтоматика» имени П.А.Ефимова, Санкт-Петербург, Россия*)
Микросистемная авионика малогабаритного беспилотного летательного аппарата

- 17.30 – 17.50 77. **Абилью Азенья, Адриано Карвалью** (*Институт систем и робототехники, университет г. Порту, Португалия*)
Комплексирование подсистемы связи с системой определения места и управления автоматизированными подвижными объектами

18.30 – 22.00 Б А Н К Е Т

СРЕДА, 28 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ
(Продолжение)

Председатели – д.т.н. **Ю.А. Литманович**, Россия
проф. А.В. Збруцкий, Украина

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00 – 9.20 78. **Н.В. Михайлов** (*Представительство компании «Мстар Семикондактор», Санкт-Петербург, Россия*), **В.Ф. Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия*)
Автономная относительная навигация космических кораблей с использованием GPS
- 9.20 – 9.40 79. **В.В. Никулин, Р.М. Хандекар, В.А. Скормин** (*Центр передовых информационных технологий, Бингемтонский университет, Бингемтон, США*)
Широкополосная упреждающая система слежения для лазерных систем связи в свободном пространстве
- 9.40 – 10.00 80. **Г.П. Аншаков, Р.Г. Залялова, Я.А. Мостовой, В.А. Типухов** (*ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*)
Квазинепрерывная астрокоррекция инерциальных датчиков памяти спутников дистанционного зондирования земли
- 10.00 – 10.20 81. **А.В. Инзарцев, А.В. Каморный, Л.В. Киселев, Ю.В. Матвиенко, А.М. Павин, Н.И. Рылов, Р.Н. Рылов, Ю.В. Ваулин** (*Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, Россия*)
Интегрированная навигационная система автономного подводного робота и опыт ее применения в высоких широтах Арктики

ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – д.т.н. **О.А. Степанов**, Россия
к.т.н. **Б.В. Шебшаевич**, Россия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 10.20 – 10.40 82. **Р.Н. Ахметов, А.И. Мантуров, Я.А. Мостовой, В.И. Рублев, Ю.М. Усталов** (*ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*), **Р.А. Дзесов** (*ФГУП ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., Россия*)
Некоторые результаты анализа эксплуатации системы спутниковой навигации на КА "РЕСУРС-ДК"

- 10.40 – 11.00 83. **Г. Бёдекер** (*Баварская Академия наук, Мюнхен, Германия*)
Высокоточное определение пространственного положения самолета при помощи мульти-антенных приемников GPS

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 11.00 – 11.25 84. **А.Н. Коротков, Р.И. Мустафаев, Г.С. Цеханович** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия*)
Определение параметров вращения антенны по сигналам СРНС GPS и ГЛОНАСС
85. **Никола Лофу, Джампьеро Монтанья** (*Accent, Италия*), **Марко Пини** (*ISMB, Италия*), **Андреа Пиццарулли, Сабино Салерно, Джанлука Сенсалари** (*Центр проектирования Torino Wireless, Италия*)
Перестраиваемый и синхронизированный двухполосный внешний приемник Galileo/GPS на основе технологии 0.13-um RFCMOS
86. **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, Н.В. Васильева, Э.А. Панов** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Исследование геометрических свойств навигационных созвездий СРНС ГЛОНАСС и GPS с учетом кренов потребителей
87. **А. Банахович** (*Морская академия, Гдыня, Польша*), **Г. Банахович, Р. Бобер, Т. Шевчук, А. Вольски** (*Морской университет Щецин, Щецин, Польша*)
Исследование корреляционных функций координат местоположения, измеряемых при помощи приемников GPS и DGPS
88. **О.О. Барабанов, Л.П. Барабанова** (*Ковровская государственная технологическая академия имени В.А. Дегтярёва, Ковров, Россия*)
Метод линейной экстраполяции для DGPS
89. **Е.И. Игнатович, А.Ф. Щекутьев** (*ИАЦ КВНО ЦНИИмаш, г. Королев Московской обл., Россия*)
Результаты имитационных испытаний некоторых вариантов бортовых алгоритмов обработки межспутниковых измерений КА ГЛОНАСС
90. **А.И. Белоус, В.С. Сякерский, В.И. Овчинников, Л.Д. Буйко, Т.В. Петлицкая** (*НТЦ «Белмикросистемы», Минск, Белоруссия*)
Моделирование процессов воздействия высокоскоростных частиц космической пыли на электронную аппаратуру интегрированных навигационных систем аэрокосмических объектов

11.25 – 11.55 П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.55 – 12.15 91. **А.А. Жалило** (*Главная астрономическая обсерватория НАН Украины (ГАО НАНУ), Киев, Украина*)
Альтернативная централизованная пост-обработка GPS/GNSS наблюдений с использованием сетевых технологий и мобильного Internet
- 12.15 – 12.35 92. **Павел Коварж, Франтишек Вейражка, Либор Сейдл, Йосеф Шпачек** (*Чешский технический университет, Прага, Чехия*)
Быстрый захват сигнала спутниковой системы ГЛОНАСС

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

12.35 – 13.00

ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

13.00 – 14.00

ОБЕД

14.00 – 15.00

**ПОСЕЩЕНИЕ ВЫСТАВКИ ОБРАЗЦОВ НОВОЙ ТЕХНИКИ
ЦНИИ «ЭЛЕКТРОПРИБОР» ИЛИ МУЗЕЯ ПРЕДПРИЯТИЯ
(на выбор участников конференции)**