

**Список принятых рефератов
на XXX Юбилейную Санкт-Петербургскую международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
29-31 мая 2023 г.**

с решением членов Программного комитета

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1.	А.В. Молоденков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), Я.Г. Сапунков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), Т.В. Молоденкова (<i>СГТУ им. Ю.А. Гагарина, Саратов, Россия</i>) Аналитический квазиоптимальный алгоритм программного управления угловым движением осесимметричного космического аппарата	СТЕНДОВЫЙ
2.	И.А. Панкратов (<i>Саратовский национальный исследовательский государственный университет, Россия</i>), Ю.Н. Челноков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>) Бикватернионное решение задачи оптимального по быстродействию управления пространственным движением космического аппарата	СТЕНДОВЫЙ
3.	А.Ю. Княжский, А.В. Небылов (<i>СПбГУАП, Санкт-Петербург, Россия</i>) Метод осуществления посадки орбитального самолета на низколетающий аппарат с динамическим принципом поддержания	СТЕНДОВЫЙ
4.	Б.Али, К.С.Бакулев (<i>НИТУ «МИСИС», Москва, Россия</i>); Н.С. Гужва, Р.Н.Садеков (<i>НИТУ "МИСИС", ООО «Когнитивные технологии», Москва, Россия</i>), А.В.Шолохов (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Оценка точности местоположения трамвая в условиях высотной застройки по данным визуально-геоинформационных систем	ПЛЕНАРНЫЙ?
5.	Ю.Н. Челноков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), А.В.Молоденков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), М.Ю. Логинов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>) Бикватернионное квазиоптимальное аналитическое решение задачи программного управления пространственным движением космического аппарата	СТЕНДОВЫЙ
6.	Е.И.Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Автономное наведение и управление мини-спутниками в низкоорбитальной группировке при площадной сканирующей съемке	СТЕНДОВЫЙ
7.	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Управление космическим роботом при сближении с мини-спутниками в низкоорбитальной группировке землеобзора	СТЕНДОВЫЙ

8.	Акимов П.А., Матасов А.И. (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Алгоритмы калибровки блока гироскопов как решения задач минимаксного оценивания	СТЕНДОВЫЙ
9.	Да Ли, Хай-На Вэн, Чэн-Со Ли, Чжун Ли, Цзы-Шань Чжан (Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай), Юань Юань (Научно-техническая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Тяньцзинь, Китай) Метод системной калибровки гравитационного градиентометра на базе ротационного акселерометра	ПЛЕНАРНЫЙ
10.	М.Ю. Беляев, П.А. Боровихин, А.М. Есаков, Д.Ю. Караваяев, И.В. Рассказов (ПАО «РКК «Энергия» им. С.П. Королева, г. Королев, Россия) Новые методы управления при наведении научной аппаратуры на наблюдаемые объекты в эксперименте «Ураган» на МКС	ПЛЕНАРНЫЙ?
11.	М.А. Белоусов, А.И. Кривошеев (ПАО «ПНППК», Пермь, Россия) Компенсация избыточного шума интенсивности источника излучения в показаниях волоконно-оптического гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
12.	Цзин Чжун Чжэн, М.С. Селезнева, К.А. Неусыпин, Жуй Ян Чжоу (МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва, Россия) Адаптивный супер-твист скользящий режим управления ориентацией для беспилотных летательных аппаратов с подвижными массами	СТЕНДОВЫЙ
13.	В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина (ФГАОУ ВО СПб ГУАП, Санкт-Петербург, Россия) Метод адаптивно-робастного всеракурсного наблюдения аэрообъекта при расширенном диапазоне скоростей сближения/удаления в радаре с квазинепрерывным ЛЧМ-излучением	СТЕНДОВЫЙ
14.	В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина (ФГАОУ ВО СПб ГУАП, Санкт-Петербург, Россия) Метод наблюдения зависшего объекта на фоне земли в радаре с квазинепрерывным ЛЧМ- излучением	СТЕНДОВЫЙ
15.	Ю.С. Зайцева, Б.Р. Андриевский (ИПМАШ РАН, СПбГУ, Санкт-Петербург, Россия) Использование нелинейной коррекции для предотвращения цепочной неустойчивости при управлении курсом беспилотных летательных аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
16.	В.И. Бабуров, Н.В. Васильева (АО «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия), Н.В. Иванцевич (АО «Навигатор», БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Россия, Санкт-Петербург, Россия) Анализ точности навигационных определений по двум спутниковым навигационным системам в условиях кренов потребителей	СТЕНДОВЫЙ

17.	Либинь Цзен, Яо Пань, Син-Юань Тан, Юньфэн Тао, Цзяньпин Лю, Хо Ло (<i>Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Исследование влияния геометрической погрешности и конструкции полусферического резонатора на его вибрационные свойства	СТЕНДОВЫЙ
18.	Д.М. Малютин (<i>Тульский государственный университет, Россия</i>), Ю.Н. Адякин, В.А. Орлов, А.П. Шведов (<i>ПАО «НПО «Стрела», Тула, Россия</i>) Динамика канала управляемого индикаторного гиросtabilизатора для измерения угловой скорости линии визирования объекта наблюдения	СТЕНДОВЫЙ
19	Д.М. Малютин (<i>Тульский государственный университет, Россия</i>), Ю.Н. Адякин, В.А. Орлов, А.П. Шведов, В.А. Борисов, А.В. Ладонкин (<i>ПАО «НПО «Стрела», Тула, Россия</i>) Система ориентации полезной нагрузки	СТЕНДОВЫЙ
20	Б.В. Климкович (<i>ОКБ ТСП, Минск, Беларусь</i>) Калибровка БИНС по разностям кажущегося ускорения	СТЕНДОВЫЙ
21	М.А. Басараб (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, НУК ИУ, Москва, Россия</i>), А. Жиани, Ф. Комбетт (<i>Университет Монпелье, Институт электронных систем (IES), Монпелье, Франция</i>), Б.С. Лунин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>) Аналитическое моделирование и проектирование теплового акселерометра на основе обобщенной сферической модели	СТЕНДОВЫЙ
22	Рулев М.Е., Ачильдиев В.М. (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», Москва; Мытищинский филиал МГТУ им. Н.Э. Баумана, Московская обл., Мытищи, Россия</i>), Грузевич Ю.К. (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), Бедро Н.А. (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», Москва, Россия</i>) Разработка модели погрешностей электросейсмокардиоблока	СТЕНДОВЫЙ
23	П.Н. Николаев, А.С. Эсиноза Валлес, М.С. Щербаков (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Россия</i>) Калибровка бортовых магнитометров наноспутника SamSat-ION	СТЕНДОВЫЙ
24	Н.Н. Василюк (<i>ООО «Электрооптика», Москва, Россия</i>) Накопление смазанных изображений звёзд, полученных бесплатформенной астроинерциальной навигационной системой в дневных условиях	СТЕНДОВЫЙ
25	Е.В. Баринава, Н.А. Елисов, А.В. Крамлих, И.А. Ломака (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Россия</i>) Подход к управлению угловым движением низкоорбитального наноспутника с использованием аэродинамических поверхностей	СТЕНДОВЫЙ
26	Е.В. Баринава, И.В. Белоконов, И.А. Тимбай (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Россия</i>) К вопросу прогнозирования падения высоты орбиты наноспутника формата CubeSat с учётом его движения относительно центра масс	СТЕНДОВЫЙ

27	И.А. Копылов, Е.Г. Харин, В.А. Копелович, А.Ф. Якушев, Л.Л. Ловицкий, Э.Р. Степанова (АО «Летно-исследовательский институт имени М.М. Громова», г.о. Жуковский, Россия) Оценивание системы раннего предупреждения близости земли в летных испытаниях	СТЕНДОВЫЙ
28	Ю. Бай, В. Хон, Ю.Ц. У, Б. Хуан, Ю.Л. Чжао (16-й институт 9-й Академии Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, Китай) Влияние цифровой схемы регулирования температуры на время запуска волоконно-оптического гироскопа	ПЛЕНАРНЫЙ?
29	А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев (ООО «НПО НаукаСофт», Москва, Россия), С.П. Старостин Раменское приборостроительное конструкторское бюро, Раменское, Московская область, Россия) Исследование аварийного режима бесплатформенной инерциально-спутниковой навигационной системы БИНС-500НС по полетным данным	СТЕНДОВЫЙ
30	А.В. Чернодаров (ООО «НПО НаукаСофт», Москва, Россия), В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия) Инерциально-спутниковая система микронавигации для радиолокатора с синтезированной апертурой и доплеровским каналом измерения траекторной скорости	СТЕНДОВЫЙ
31	В.Ф.Журавлев, С.Е. Переляев (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия) Пространственный осциллятор Ван-дер-Поля. Технические приложения в современной гироскопии	ПЛЕНАРНЫЙ
32	А.А. Маслов, Д.А. Маслов, И.В. Меркурьев (Национальный исследовательский университет «МЭИ», Россия) Влияние опорного напряжения на дрейф волнового твердотельного гироскопа с плоскими электродами	СТЕНДОВЫЙ
33	Довгоброд Г.М., Дворников К.А., Бахтин Д.С. (АО «ЦНИИ «Курс», Москва, Россия) Гибридный алгоритм управления движением судна, исключающий насыщение контура управления	СТЕНДОВЫЙ
34	С.Е. Переляев (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия), А.А. Скрипкин (СГТУ им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия) К вопросу оптимизации конструкции пространственного интегрирующего волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
35	Кузнецов А. Г., Молчанов А. В., Фомичев А. В. (ПАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва, Россия), Железнов В. М., Козлов А. В. (Московский государственный университет им. М. В. Ломоносова, Москва, Россия) О гарантирующих допусках на систематические инструментальные погрешности датчиков первичной информации БИНС	СТЕНДОВЫЙ

38	Ц.Ж. Цзан, В. Хон, С.Д. Ху, Х.Ж. Ян, М.З. Чжан, С.Т. Цзи, З.Ц. Пань (16-й институт 9-й Академии Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, Китай) Устранение зоны нечувствительности волоконно-оптического гироскопа путем калибровки интенсивности перекрестных помех	СТЕНДОВЫЙ
39	К.В. Дунаевская, В.Б. Костоусов (Институт математики и механики им. Н.Н. Красовского Уральского отделения РАН, Екатеринбург, Россия) Исследование метода вычисления текущей характеристики точности поискового корреляционно-экстремального алгоритма	СТЕНДОВЫЙ
40	Белоконов И.В., Щербаков М.С. (Самарский университет, Россия) Выбор условий обеспечения продолжительной пассивной инспекции в близкой окрестности космического аппарата, движущегося по высокоэллиптической орбите	СТЕНДОВЫЙ
41	Акулин Д.В., Ментюков М.В., Ноздрин С.А. (ООО «Специальный технологический центр», Санкт-Петербург, Россия) Система определения местной вертикали на основе инфракрасных датчиков температуры для сверхмалых спутников формата CubeSat	ПЛЕНАРНЫЙ
42	Ц. И, М.С. Селезнева, К.А. Неусыпин, Ц. Чжэн (Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана, Москва, Россия) Применение алгоритма самоорганизации с резервированием трендов в навигации и картографировании автомобиля	СТЕНДОВЫЙ
43	В.М. Котлов (ФАУ Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем, Москва, Россия), С.Е. Переляев (ФАУ Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем, Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия) Вывод уравнений динамики движения кольцевого волнового твердотельного и маятникового гироскопов методом голономной механики	СТЕНДОВЫЙ
44	А.В. Фролов, П.А. Шаповалов, Ю.В. Михайлов (АО «ЦНИИАГ», Москва, Россия) Разработка методики проектирования и оптимизации жесткости несущей системы бесплатформенной инерциальной навигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
45	М.Ю. Тхоренко, Е.В. Каршаков, И.А. Папуша (ФГБУН «Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН», Москва, Россия) Коррекция грубых инерциальных навигационных систем при помощи магнитных измерений	СТЕНДОВЫЙ
46	В.И. Бабуров (АО «Навигатор», Россия), Н.В. Иванцевич (АО «Навигатор», БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Россия), В.В.Худошин (АО «Навигатор», Россия) Особенности работы системы предупреждения столкновений воздушных судов при относительной навигации	СТЕНДОВЫЙ резервный в пленарные доклады

47	С.Д. Ху, В. Хон, Ц.Ж. Цзан, З.Ц. Пань, С. Ян, К.С. Лян, С.Л. Цзя, М.Ц. Чжан (16-й институт 9-й Академии Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, <i>Китай</i>) Теоретический анализ и новая оптическая схема исключения относительного шума интенсивности	ПЛЕНАРНЫЙ
48	Шурыгин А. В. (Институт автоматики и процессов управления ДВО РАН, г. Владивосток, <i>Россия</i>) Математические модели и алгоритмы бортовой многопозиционной интегрированной инерциально-спутниковой системы определения движения	СТЕНДОВЫЙ
49	Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев, В.Г. Семенов, Д.С. Редичкина, А.С. Назарова (Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), АО "Лазекс", г. Долгопрудный, <i>Россия</i>) Факторы, влияющие на точность твердотельного лазерного гироскопа в режиме синхронизации мод	СТЕНДОВЫЙ
50	Д.Б.Пазычев (ООО «Интеграл», Москва, <i>Россия</i>), Р.Н.Садеков (Cognitive Technologies, Москва, <i>Россия</i>), К.С.Бакулев (НИТУ «МИСИС», Москва, <i>Россия</i>) Малогабаритная навигационная система для беспилотного летательного аппарата	Объединить рефераты №50 и №51 Объединенный доклад принять как
51	Д.Б.Пазычев (ООО «Интеграл», Москва, <i>Россия</i>), Р.Н.Садеков (Cognitive Technologies, Москва, <i>Россия</i>), К.С.Бакулев (НИТУ «МИСИС», Москва, <i>Россия</i>) Алгоритм коррекции малогабаритной навигационной системы на борту беспилотного летательного аппарата	ПЛЕНАРНЫЙ
52	В. Смирнов, А. Прохорцов, Н.Бабухин (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», <i>Россия</i>) Алгоритм ориентации и навигации подвижного объекта на основе обработки изображений с нескольких оптических сенсоров	СТЕНДОВЫЙ
53	Л.В. Водичева, Ю.В. Парышева, Я.С. Савельева (АО Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург, <i>Россия</i>) Сравнительный анализ алгоритмов начальной выставки БИНС с помощью платформенной ИНС	СТЕНДОВЫЙ
54	О. С. Балабаев, А. В. Прохорцов (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», <i>Россия</i>) Способ определения навигационных параметров автоматического горного комбайна	СТЕНДОВЫЙ

55	<p>Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев, В.Г. Семенов, Д.С. Редичкина, А.С. Назарова (<i>Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), АО “Лазекс”, г. Долгопрудный, Россия</i>)</p> <p>Связь встречных волн через рассеяние на элементах непланарного симметричного резонатора в четырехчастотном зеемановском лазерном гироскопе</p>	СТЕНДОВЫЙ
56	<p>Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев, В.Г. Семенов, Д.С. Редичкина, А.С. Назарова (<i>Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), АО “Лазекс”, г. Долгопрудный, Россия</i>)</p> <p>Подавление шумов при синхронизации мод в лазерном гироскопе на полупроводниковом оптическом усилителе и волоконном резонаторе с большой длиной</p>	СТЕНДОВЫЙ
57	<p>С.Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлунского РАН, Москва, Россия</i>), А. В. Алехин (<i>АО «Инерциальные технологии технокомплекса», г. Раменское, Россия</i>)</p> <p>Влияние неидентичности информационных каналов ВТГ в режиме свободной волны на расчет рабочей амплитуды колебаний</p>	СТЕНДОВЫЙ
58	<p>С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов, Р.Р. Бикмаев (<i>АНО «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>)</p> <p>Распознавание места с использованием сиамской нейронной сети в задаче одновременной локализации и картографирования при разреженном зондировании</p>	ПЛЕНАРНЫЙ?
59	<p>Гуан И Ши (<i>Пекинский университет, Китайский университет Гонконга, Гонконг</i>)</p> <p>Разработка и применение инерциальных датчиков</p>	СТЕНДОВЫЙ
60	<p>В.Б. Пудловский (<i>ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», р.п. Менделеево, Солнечногорский район, Московская область, ФГБОУ ВО «Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия</i>), А.П. Малышев, С.А. Серов, С.В. Черных (<i>ФГБОУ ВО «Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия</i>), А.А. Фролов (<i>ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», р.п. Менделеево, Солнечногорский район, Московская область, Россия</i>)</p> <p>Синхронизация шкал времени локальных и глобальных навигационных спутниковых систем для “бесшовной” навигации в городе</p>	СТЕНДОВЫЙ
61	<p>В.В. Любимов, И. Бакри (<i>ФГАОУ ВО «Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева», Самара, Россия</i>)</p> <p>Синтез двухканального управления для стабилизации вращения малого асимметричного космического аппарата в атмосфере Марса</p>	СТЕНДОВЫЙ
62	<p>Ю.В. Болотин, А.В.Брагин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>)</p> <p>Новый алгоритм коррекции в автономной навигации пешехода.</p>	ПЛЕНАРНЫЙ

63	Ю.В. Ясюкевич (<i>Институт солнечно-земной физики СО РАН, Иркутск, Россия</i>), В.В. Демьянов (<i>Институт солнечно-земной физики СО РАН, Иркутский государственный университет путей сообщения, Иркутск, Россия</i>) Воздействие космической погоды на функционирование глобальных навигационных спутниковых систем: текущее состояние	СТЕНДОВЫЙ резервный в пленарные доклады
64	В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев, Е.С. Сумнительный (<i>АО «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия</i>) Приближенные решения задач динамики для приборов систем автоматического управления с применением матричного описания и матричных операторов	СТЕНДОВЫЙ
66	М. О. Усс (<i>Общество с ограниченной ответственностью Центр Инженерных Технологий и Моделирования «Экспонента» (ООО ЦИТМ «Экспонента»), Москва, Россия</i>) Принципы построения цифрового двойника системы наземной навигации	СТЕНДОВЫЙ
67	А.Е. Морозов, М.А. Белоусов, Д.Ю. Зобачев (<i>ПАО «ПНППК», г. Пермь, Россия</i>) Исследование временных задержек между инерциальными датчиками навигационной системы высокой точности	СТЕНДОВЫЙ
68	С. Г. Штек, М. А. Жеглов, В. В. Беляков, О. Г. Андреасян, С. О. Васецкий, П. С. Кузнецов (<i>АО «Государственный научно-исследовательский институт приборостроения», Москва, Россия</i>) Разработка чувствительного элемента микро-опто-электромеханического акселерометра	СТЕНДОВЫЙ
69	В.Ф. Иванов (<i>Санкт-Петербургский филиал АО «НИИАС», С.-Петербург, Россия</i>) Высокоточная система позиционирования электропоезда четвертого уровня автоматизации	ПЛЕНАРНЫЙ
70	О.С. Амосов, С.Г. Амосова (<i>ФГБУН Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, г. Москва, Россия</i>) Дробные фильтры калмановского типа для оценивания состояния, параметров и порядка дробной динамической системы в задачах обработки навигационной информации	СТЕНДОВЫЙ
71	А.С. Лысенко, В.И. Кулакова, Д.В. Першин (<i>ООО «Специальный технологический центр», Санкт-Петербург, Россия</i>) Алгоритмы ориентации и стабилизации съемочной аппаратуры наноспутника дистанционного зондирования Земли	СТЕНДОВЫЙ
72	Распопов В.Я., Егоров С.В. (<i>Тульский государственный университет, Россия</i>) Теория и практика разработки волнового твердотельного гироскопа с металлическим резонатором	СТЕНДОВЫЙ

73	М.В. Чиркин, А.Е. Серебряков, Г.В. Давыдов, Ю.Р. Иваненко (ФГБОУ ВО "Рязанский государственный радиотехнический университет имени В.Ф. Уткина", Рязань, Россия), А.В. Молчанов (ПАО "Московский институт электромеханики и автоматики", Москва, Россия), В.Ю. Мишин (ФГБОУ ВО "Рязанский государственный радиотехнический университет имени В.Ф. Уткина", Рязань, Россия) Подавление случайной погрешности лазерного гироскопа без ошумления частотной подставки	СТЕНДОВЫЙ
74	С.В. Смирнов, А.И. Карачков, Ю.Г. Егоров, М.Н. Сильчук, Г.Ю. Киряченко, Г.С. Тараненко (АО «ЦНИИАГ», Москва, Россия) Обзор и сравнительный анализ алгоритмов компенсации методических погрешностей от некоммутативных явлений	СТЕНДОВЫЙ
75	В.В. Матвеев, А.В. Каликанов, М.Г. Погорелов, В.В. Лихошерст, М.Н. Кирсанов, Д.С. Стрельцов (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия) Реализация режима свободной волны в кориолисовых вибрационных гироскопах с низкодобротными объемными резонаторами	Объединить рефераты №75 и №76 Объединенный доклад принять как
76	В.В. Матвеев, А.В. Каликанов, М.Г. Погорелов, В.В. Лихошерст, М.Н. Кирсанов, Д.С. Стрельцов (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия) Возбуждение стоячей волны объемных резонаторов	
77	Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова (Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия), С.В. Пчелинцева, В.О. Горбачев (Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Россия) Универсальный прецизионный стенд с инерциальными чувствительными элементами и аэростатическим подвесом для контроля измерителей угловой скорости	СТЕНДОВЫЙ
78	Л.А. Мартынова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия), К.В. Ланцов, В.В. Ланцов, А.В. Корякин (ФГУП «Государственный научно-исследовательский институт прикладных проблем» ГосНИИ ПП, Санкт-Петербург, Россия) Метод пеленгации малоразмерного робототехнического комплекса подвижным наблюдателем в условиях сложного рельефа	СТЕНДОВЫЙ
79	Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, В.А. Туркин (Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия) Универсальная методика контроля параметров блоков чувствительных элементов БИНС с неортогональной ориентацией измерительных осей	СТЕНДОВЫЙ
80	Крысько А.В., Папкина И.В., Ярошенко Т.Ю., Крысько В.А. (Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт гидродинамики им. М.А. Лаврентьева Сибирского отделения Российской академии наук, Новосибирск, Россия, СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия) Новая математическая модель хаотических колебаний МЭМС/НЭМС, состоящих из пористых функционально градиентных структур, с учетом сильной нелинейности под действием механической, гигротермической нагрузки и коррозионного износа наиболее полно отражающая реальную работу	СТЕНДОВЫЙ

81	В.С.Вязьмин, А.А.Голован (<i>МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>) Скалярная и векторная бескарданная аэрогравиметрия на самолетах и БПЛА: методика проведения съемок и обработки данных	ПЛЕНАРНЫЙ
82	С.С. Смирнов, С.Д. Петров (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, Санкт-Петербург, Россия</i>), И.В. Чекунов (<i>Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), Д.А. Трофимов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, Санкт-Петербург, Россия</i>) Локальная радионавигационная система дальномерного типа	СТЕНДОВЫЙ
83	С.И. Назаров, А.О. Синельников, Н.В. Тихменев, А.А. Ушанов (<i>АО «ГосНИИП», г. Москва, Россия</i>) Взаимодействие виброподвеса лазерного гироскопа с внешним механическим возмущением	СТЕНДОВЫЙ
84	А.А.Галяев, А.С. Самохин, М. А.Самохина (<i>ИПУ РАН, Москва, Россия</i>) Исследование функционала уклоняющегося от обнаружения подвижного объекта в дискретной постановке	СТЕНДОВЫЙ
86	А. С. Самохин, М. А. Самохина (<i>ИПУ РАН, Москва, Россия</i>) О построении траектории перелёта космического аппарата к Фобосу с совершением пертурбационного манёвра у Луны на основе решения комбинации 4 задач Ламберта	СТЕНДОВЫЙ
87	Папкина И.В., Яковлева Т.В., Крысько А.В., Крысько В.А. (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Новая сдвиговая математическая модель колебаний пластинчатых пористых функционально градиентных акселерометров с присоединенной массой в температурном поле	СТЕНДОВЫЙ
88	А.Л. Толстой, С.Д. Петров, П.В. Мовсесян (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, Санкт-Петербург, Россия</i>), И.В. Чекунов (<i>Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), Д.А. Трофимов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, Санкт-Петербург, Россия</i>) Определение целочисленной фазовой неоднозначности при абсолютном определении координат по спутниковым радионавигационным измерениям	СТЕНДОВЫЙ
89	Большакова А.В., Боронахин А.М., Бохман Е.Д., Ларионов Д.Ю., Подгорная Л.Н, Ткаченко А.Н., Шалымов Р.В. (<i>Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет им. В.И. Ульянова (Ленина) СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Россия</i>) Применение вейвлет-преобразования при анализе показаний инерциальных датчиков, установленных на железнодорожном вагоне	СТЕНДОВЫЙ
90	И.Д. Костин, А.М. Попов, Ю.В. Фадеева (<i>БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург, Россия</i>) Алгоритм интегрального управления группировкой малых спутников	СТЕНДОВЫЙ
91	Д.Г. Кострыгин, А.М. Попов, А.А. Шевчик (<i>БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург, Россия</i>) Алгоритм адаптивного управления полетом БПЛА переменной массы	СТЕНДОВЫЙ

92	Л.Г. Ли, Ч.Ц. Пань, И.Х. Ван, Х.Г. Чэнь, П. Чжан, П. Ли, С.Т.Цзи, Б. Жэнь (<i>16-й институт 9-й Академии Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, Китай</i>) Влияние различных адгезивов в волоконной катушке с каркасом на температурную чувствительность масштабного коэффициента ВОГ	СТЕНДОВЫЙ
93	К.Б. Амелин, А.Р. Бестугин, И.А. Киришина, А.А. Рогова, О.И. Сауга, П.А. Семенов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения (ГУАП), Россия</i>) Характеристики спутниковой системы посадки летательного аппарата на подвижную платформу при стабилизации глиссады с использованием микроэлектромеханических датчиков	СТЕНДОВЫЙ
94	Ч. Сюй, Ч. Ц. Ху, Ц. Ч. Ли (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>) Анализ методов навигации и позиционирования для автономного возвращения беспилотных надводных аппаратов на базу	СТЕНДОВЫЙ
95	А.С.Гиззатов, В.Ф.Иванов (<i>АО «НИИАС», С.-Петербург, Россия</i>) Привязка координат подвижного состава к цифровой модели пути	СТЕНДОВЫЙ
96	Ю.В. Ившина, Д.Ю. Зобачев, Т.А. Ульяновская (<i>Пермский национальный исследовательский политехнический университет, Пермская научно-производственная приборостроительная компания, Россия</i>) Исследование влияния геометрических погрешностей имитаторов движения на калибровку навигационных систем	СТЕНДОВЫЙ
97	Петрухин В.А., Лельков К.С., Черноморский А.И. (<i>Московский авиационный институт, Россия</i>) Локальная навигация колесного мобильного робота как носителя аппаратуры мониторинга дефектов воздушного судна на его стоянке	СТЕНДОВЫЙ
98	А.А. Голован (<i>Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Россия</i>), Д.И. Смольянов (<i>Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, АО «Когнитив», Москва, Россия</i>) Задача навигации беспилотной колесной сельскохозяйственной техники с использованием БИНС, ГНСС и одометрии	СТЕНДОВЫЙ резервный в пленарные доклады
99	А.В. Астафьев, А.С. Астафьев, О.С. Астафьева (<i>Владимирский Государственный университет, Владимир, Россия</i>) Позиционирование человека внутри помещения без использования нательных датчиков на основе информации о состоянии канала связи WiFi	СТЕНДОВЫЙ
100	Н.Б. Вавилова, А.А. Голован, А.В. Козлов, И.А. Папуша (<i>Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>), В.А. Павлинов, А.Ю. Куликова, М.А. Шафеев, А.Ф. Ефимочкин, Т.В. Рашкина (<i>Ульяновское конструкторское бюро приборостроения г. Ульяновск, Россия</i>) Результаты разработки и тестирования алгоритма авиационной курсовертикали на базе микромеханических датчиков	СТЕНДОВЫЙ

101	П.А. Филатов, А.А. Фомичев, А.Б. Тарасенко, П.В. Ларионов, А.Б. Колчев (<i>Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), Акционерное общество «ЛАЗЕКС» г. Долгопрудный, Россия</i>) Метод коррекции ошибок акселерометра типа Q-flex на основе метода опорных векторов	СТЕНДОВЫЙ
102	А.В. Небылов, В.А. Небылов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия</i>) Разработка концепций строительства тяжелых экранопланов и низколетящих беспилотных летательных аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
103	О. В. Минина А. В. Прохорцов, В.А. Смирнов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия</i>) Методы комплексирования данных в интегрированных навигационных системах по сигналам от ограниченного количества навигационных спутников	СТЕНДОВЫЙ
106	С.Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия</i>), А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев (<i>ООО «НПО «НаукаСофт», Москва, Россия</i>) Корреляционная обработка сигналов и структурно-параметрическая идентификация динамической модели ошибок волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
107	М.А. Барулина, Д.В. Кондратов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов, Саратовский национальный исследовательский государственный университет имени Н.Г. Чернышевского, г. Саратов, Россия</i>), Е.В. Панкратова, С.А. Галкина (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов, Россия</i>) Условия возникновения хаотических колебаний размернозависимых планарных компонентов МЭМС/НЭМС датчиков	СТЕНДОВЫЙ
108	А. Н.Алексеев, Е. С. Земляной, К.А. Чеканов (<i>АО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро», Раменское, Россия</i>) Решение позиционной задачи для автоматической посадки беспилотного летательного аппарата на взлётно-посадочную полосу с помощью технического зрения	СТЕНДОВЫЙ
109	Гао Шисюань, Лю Фуминь, Сюй Цзе, Гао Найкунь, Жуй Сюэ (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>) Исследование помехозащищенной замкнутой системы управления кремниевого резонансного микроакселерометра	СТЕНДОВЫЙ
110	Цзя Ян Сунь, Хаоюй Гу, Бинь Чжоу, Ци Вэй (<i>Университет Циньхуа, Пекин, Китай</i>) Усовершенствованный демодулятор с минимальной среднеквадратичной ошибкой на основе адаптивного алгоритма оценивания момента для МЭМС гироскопа с частотной модуляцией методом фигур Лиссажу	СТЕНДОВЫЙ

111	Инвэй Чжао, Цзясин Чжэн, Шицяо Цинь, Синшу Ван (<i>Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Коррекция интегрированной системы «лазерный доплеровский измеритель скорости-ИНС» методом сопоставления с картой	ПЛЕНАРНЫЙ?
112	Ли Сян Юань, Цинь Шицяо, Ван Синшу, Тань Вэньфэн, Чжэн Цзясин, Чжао Инвэй (<i>Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Метод объединения нескольких инерциальных навигационных систем с учетом деформации корабля	ПЛЕНАРНЫЙ
113	В.И. Ширяев, А.А. Брагина, В.П. Щербаков (<i>Южно-Уральский государственный университет (национальный исследовательский университет), г. Челябинск, Россия</i>) Управление динамической системой методом функций Ляпунова в условиях неопределенности	СТЕНДОВЫЙ
114	А.А. Федотов, С.Ю. Перепелкина (<i>АО «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова», г. Екатеринбург, Россия</i>) Повышение эффективности бесплатформенных инерциальных навигационных систем за счет использования типовых замкнутых угловых движений	СТЕНДОВЫЙ
115	Я.А. Зубарев (<i>АО «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха», Москва, Россия</i>), А.О. Синельников (<i>АО «ГосНИИП», РУДН, Москва, Россия</i>), Д.А. Терещенко (<i>АО «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха», МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Ускоренные испытания на сохраняемость кольцевых лазерных гироскопов	СТЕНДОВЫЙ
116	В.А. Погорелов, Е.Г. Чуб (<i>Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону, Россия</i>) Автономная оценка стохастического вектора состояния некорректируемой гиростабилизированной платформы	СТЕНДОВЫЙ
117	Ширяев В.И. (<i>Южно-Уральский государственный университет (Национальный исследовательский университет), Челябинск, Россия</i>) Прохорова Д.О. (<i>Южно-Уральский государственный университет (Национальный исследовательский университет), Челябинск, Россия</i>) Совместное использование фильтра Калмана и минимаксного фильтра	СТЕНДОВЫЙ
118	А.Н. Шевченко (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Исследование влияния неоднородности магнитного поля на режим генерации в ядерном магнитном гироскопе	СТЕНДОВЫЙ
119	Соколов А.В., Степанов О.А., Моторин А.В., Краснов А.А. (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>) Сопоставление фильтров Винера и Калмана при решении задачи обработки результатов морской гравиметрической съемки	ПЛЕНАРНЫЙ

120	С.В. Кравчук, А.Б. Петров, М.А. Шатский, И.В. Соловьев (МОКБ «Марс» – филиал ФГУП «ВНИИА», Москва, Россия) Автоматизация разработки функционального программного обеспечения интегрированных навигационных систем	СТЕНДОВЫЙ
121	О.А. Степанов В. А. Васильев, А.М. Исаев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург, Россия) Учет априорной информации о траектории движения объекта при коррекции показаний навигационной системы по данным о геофизических полях.	ПЛЕНАРНЫЙ
122	Дункай Дай, Цзясин Чжэн, Юаньмань Ни, Синшу Ван, Шицяо Цинь (Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай) Повышение точности измерения уклонения отвесной линии с помощью интегрированной системы «ИНС с вращающимся измерительным блоком/ГНСС»	ПЛЕНАРНЫЙ
123	Юаньмань Ни, Дункай Дай, Вэньфэн Тань, Синшу Ван, Шицяо Цинь (Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай) Метод измерения погрешности углов установки астроинерциальной интегрированной навигационной системы для астродатчика с узким полем зрения	СТЕНДОВЫЙ
124	Чжонхун Лян, Хунган Го, Чжикунь Ляо, Линь Ван (Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай) Новый метод взаимной калибровки двух морских ИНС с вращающимся измерительным блоком на основе расширенного фильтра Калмана	ПЛЕНАРНЫЙ
125	Ч. Н. Вэй, Ю.В. Сунь, Г.С. И, Б.Ц. Си, Ц.Х. Ван (Научно-исследовательский центр по космическому управлению и инерциальной технике, Харбинский политехнический институт, Харбин, Китай) Анализ погрешности управления вектором стоячей волны в волновом твердотельном гироскопе с полусферическим резонатором и метод ее подавление	СТЕНДОВЫЙ
126	Сяогэ Нин (Шанхайский университет транспорта, Шанхай; Пекинская компания современных оптико-электронных технологий, Пекин, Китай), Цзисюнь Хуан (Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай), Цзяньсюнь Ли (Шанхайский университет транспорта, Шанхай, Китай) Анализ влияния начальных условий фильтра Калмана на эффективность начальной выставки БИНС при большой начальной неопределенности в угловой ориентации	СТЕНДОВЫЙ
128	Грязин Д.Г, Падерина Т.В. (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия) Опыт разработки системы коррекции магнитного компаса	СТЕНДОВЫЙ