

**ПРОГРАММА
VI КОНФЕРЕНЦИИ МОЛОДЫХ УЧЕНЫХ
«НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ»**

**16 МАРТА
Вторник
Конференц-зал
IV этаж**

9.00-9.50 Регистрация участников конференции

ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

9.50-10.10 **Открытие**

10.10-10.50 **Лекция.** Эволюция гироскопов: вчера, сегодня, завтра.
Академик РАН, Президент Международной общественной организации «Академия навигации и управления движением»
В.Г. Пешехонов (директор ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Секция 1. ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением*
д.т.н. Ю.А.Литманович (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
к.т.н. А.А.Столбов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

10.50-11.10 **Ю.А.Долгушева, А.П.Колеватов, Н.В.Мальгин** (Пермский государственный технический университет). Двухрежимный гироскопический курсоуказатель на базе волоконно-оптических гироскопов

11.10-11.30 **В.В.Пчелин, С.Л.Францев, А.Ю.Ермолов, А.Н.Маринченко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Бесплатформенная система гиросtabilизации, учитывающая деформации корпуса корабля

11.30-11.50 **С.В.Игнатъев, А.И.Чиликин, О.М.Евстифеева** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Ускоренная выставка на неподвижном основании гироскопического курсоуказателя для наземных транспортных средств

11.50-12.10 **Перерыв**

12.10-12.30 **С.В.Игнатъев, А.И.Чиликин, О.М.Евстифеева** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Использование моделирующей программы для отработки алгоритмов бесплатформенных гироскопов.

12.30-12.50 **Т.А.Ульяновская** (Пермский государственный технический университет). Определение составляющей дрейфа гироскопов, пропорциональной g^2 и вызванной неравномерностью подвеса ротора

12.50-13.10 **М.А.Шевяков, И.А.Шевяков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Калибровка чувствительных элементов бескарданной инерциального измерительного модуля интегрированной системы ориентации и навигации «Мининавигация-1»

13.10-14.00 **Обед**

14.00-14.40 **Лекция.** Как опубликовать хорошую статью и отклонить плохую.
д.т.н., проф. **А.Л.Фрадков** (Институт проблем машиноведения РАН, С.-Петербург).

Руководители: Действительный член Академии навигации и управления движением
д.т.н. **Б.Е.Ландау** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.С.Ковалев (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

14.50-15.10 **А.А.Власенко** (Представительство Analog Devices в СНГ и Балтии). Особенности применения инерциальных датчиков (гироскопов и акселерометров) фирмы Analog Devices

15.10-15.30 **М.Б.Богданов, А.В.Прохорцов, В.В.Савельев** (Тульский государственный университет). Способ повышения точности бесплатформенной системы ориентации

15.30-15.50 **Ю.В.Поводырев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методы и средства контроля точности калибровки электростатического гироскопа

15.50-16.10 **А.А.Белаш** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Пути сокращения времени готовности бескарданного электростатического гироскопа

16.10-16.30 **П е р е р ы в**

16.30-16.50 **И.А.Терентьев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Постановка задачи диагностики инерциальной навигационной системы на электростатических гироскопах

16.50-17.10 **В.С.Иванова, В.И.Копытов** (Томский политехнический университет). Проявление вибрационных сил в гироскопе со смещенным центром масс при вибрации основания

16 МАРТА
Вторник
Аудитория в офисе
II этаж

Секция 2. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ В НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ

Руководители: Действительный член Академии навигации и управления движением,
Заслуженный деятель науки РФ д.т.н. проф. **Г.Н.Лебедев** (МАИ, Москва),
Ю.А.Литвиненко (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

10.50-11.10 **К.Ю.Поляков, В.О.Рыбинский** (Санкт-Петербургский морской технический университет). Оптимальная цифровая фильтрация непрерывных сигналов по критерию минимума средней дисперсии

11.10-11.30 **В.И.Кулакова** (Государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург). Решение задачи авиационной гравиметрии при неполной априорной информации о модели аномалий

11.30-11.50 **В.И.Ситников** (Государственный университет, Санкт-Петербург). Расчет линейно-квадратичных фильтров высоких порядков

11.50-12.10 **П е р е р ы в**

12.10-12.30 **В.В.Ефимов, В.В.Пасталака** (Военно-космическая академия им. А.Ф.Можайского, С.-Петербург). Метод коррекции ошибок бесплатформенной инерциальной навигационной системы космического аппарата наблюдения на основе нейросети

12.30-12.50 **А.В.Немиров** (Военно-космическая академия им. А.Ф.Можайского, С.-Петербург). Повышение точности магнитометрической системы определения ориентации малого космического аппарата

12.50-13.10 **С.И.Салищев** (*Государственный университет, Санкт-Петербург*). Вычислительные аспекты компенсации акустического эха

13.10-14.00 **О б е д**

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением*
д.т.н. проф. Н.В. Колесов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
В.И.Кулакова (Государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург)

14.50-15.10 **А.М.Боронахин, В.И.Гупалов, А.В.Казанцев, Е.А.Шалагина** (*Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Результаты анализа испытаний бесхордового инерциального метода измерения просадки рельсовых нитей

15.10-15.30 **Ю.А.Литвиненко** (*ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*). Диагностика информационных нарушений в ИНС полуаналитического типа

15.30-15.50 **К.К.Веремеенко, Д.М.Дрягин** (*МАИ, Москва*). Особенности определения ортометрической высоты в системе раннего предупреждения столкновения с землей

15.50-16.30 **П е р е р ы в**

16.30-16.50 **В.А.Якушев, А.В.Ясенок** (*ФГУП «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова, Жуковский*). Технология оценки характеристик радиолокатора самолета с применением метода относительных измерений спутниковых навигационных систем

9.00-9.40 **Лекция.** Синергетические основы системного синтеза: методы и приложения
Заслуженный деятель науки и техники РФ д.т.н. проф. А.А.Колесников
(Таганрогский государственный радиотехнический университет)

Аудитория в офисе
II этаж

Секция 3. ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением*
к.т.н. С.Г.Кучерков (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Ю.В.Шадрин (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 9.50-10.10 **М.И.Евстифеев, А.А.Унтилов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Конструкции подвесов микромеханических гироскопов
- 10.10-10.30 **А.П.Карелин, М.А.Лестев** (ЗАО «Гирооптика», Санкт-Петербург). Влияние электростатических сил на динамику и погрешность LL-микромеханических гироскопов
- 10.30-10.50 **А.А.Унтилов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Влияние анизотропии монокристаллического кремния на характеристики микромеханического гироскопа
- 10.50-11.10 **М.А.Барулина, В.Э.Джашитов** (Саратовский государственный технический университет). Исследование температурного и технологического дрейфа микромеханического гироскопа камертонного типа на вибрирующем основании
- 11.10-11.30 **А.С.Ковалев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование возможности применения пакета программ CoventorWare в задаче проектирования микромеханического гироскопа
- 11.30-11.50 **П е р е р ы в**
- 11.50-12.10 **Н.В.Моисеев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Метод контроля качества изготовления микромеханических устройств с подвижным элементом и электростатическими датчиками силы и положения
- 12.10-12.30 **Ю.В.Шадрин, А.С.Ковалев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценка резонансных частот упругого подвеса микромеханического гироскопа в условиях наличия дополнительных электрических связей
- 12.30-12.50 **С.М.Алимов, В.В.Сумароков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Устройство обратной связи гироскопа ДНГ
- 13.10-14.00 **О б е д**

Руководители: *к.т.н. М.И.Евстифеев* (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
А.А.Унтилов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 14.00-14.20 **С.А.Зотов** (МГИЭТ (ТУ), Зеленоград). Научные основы проектирования широкополосных микромеханических акселерометров
- 14.20-14.40 **Е.В.Шевцова** (Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана). Влияние сжимаемого газа на вибрационные погрешности акселерометров с плоским газовым демпфером
- 14.40-15.00 **А.Н.Федорович, О.Л.Мумин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Трёхкомпонентный измеритель ускорений на базе микромеханического акселерометра
- 15.00-15.20 **А.А.Алексеев, Д.П.Лукьянов, А.Г.Поваляев, А.А.Стуров, С.Ю.Шевченко** (Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург), **М.А.Лестев** (ЗАО «Гирооптика», С.Петербург). Результаты разработки и исследований микроакселерометра на поверхностных акустических волнах
- 15.20-15.40 **А.А.Афонин** (МАИ, Москва). Трёхкомпонентный информационно-избыточный модуляционный гравиметр
- 15.40-16.00 **С.Н.Беляев, Д.Г.Резинкин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Разработка средств технологического обеспечения процесса вакуумирования и обезгаживания приборов типа ЧЭГВ и ММГ
- 16.00-16.20 **Перерыв**
- 16.20-16.40 **Д.Г.Резинкин, А.С.Удовиков, С.Н.Беляев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Математическое моделирование процесса прецизионной диффузионной сварки бериллиевых роторов электростатического гироскопа

17 МАРТА
Среда
Конференц-зал
VI этаж

Секция 4. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Руководители: *Заслуженный деятель науки и техники РФ д.т.н. проф.*

А.А.Колесников (Таганрогский государственный радиотехнический университет),
к.т.н. А.Е.Елисеенков (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 9.50-10.10 **Б.В.Топчиев** (Таганрогский государственный радиотехнический университет). Синергетический синтез системы управления движением многоколесного мобильного робота
- 10.10-10.30 **А.С.Мушенко** (Таганрогский государственный радиотехнический университет). Синергетический синтез законов управления пространственным движением летательного аппарата
- 10.30-10.50 **И.Ф.Месягутов, С.Г.Гончарова** (Уфимский государственный авиационный технический университет). Адаптивная система управления процессом механообработки на основе нечеткой динамической модели

- 10.50-11.10 **Д.А.Смирнов** (*Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Синтез нейросетевых регуляторов нелинейных динамических объектов с использованием систем MATLAB и Simulink
- 11.10-11.30 **А.В.Кудрявцева, И.С.Моторина** (*Академия Спецсвязи России, Орел*). О применении нейронных сетей в качестве модели объекта управления
- 11.30-11.50 **П е р е р ы в**
- 11.50-12.10 **Е.Н.Грязина** (*Институт проблем Управления РАН, Москва*). О структуре области устойчивости линейных систем
- 12.10-12.30 **В.А.Воронов, Э.И.Дружинин** (*Институт динамики систем и теории управления СО РАН, Иркутск*). Алгоритмическое и программное обеспечение нового метода формирования программного управления рабочими режимами космических аппаратов
- 12.30-12.50 **В.А.Белозеров, А.Г.Тарасов** (*Военно-космическая академия им. А.Ф.Можайского, С.-Петербург*). Оценка показателей качества вычислительной сети распределенной системы управления
- 12.50-13.10 **А.Б.Гавриленко, И.В.Меркурьев** (*Московский энергетический институт*). Методика калибровки инструментальных погрешностей астродатчика
- 13.10-14.00 **О б е д**

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением д.т.н. проф. В.О.Никифоров (Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики, Д.О.Тарановский (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 14.00-14.20 **В.В.Косьянчук** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е.Жуковского, Москва*). Синтез интегрированных систем наблюдения и управления с заданными динамическими характеристиками
- 14.20-14.40 **Н.И.Сельвесюк** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е.Жуковского, Москва*). Вложение оптимальных систем. Параметризация уравнения Лурье
- 14.40-15.00 **А.М.Бронников, А.Ю.Чекин** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е.Жуковского, Москва*). Условия инвариантности линейных систем к возмущениям
- 15.00-15.20 **А.Д.Джаббаров** (*Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Использование компьютерной технологии конструирования высокоадекватных моделей движения для построения управления вибромашинами
- 15.20-15.40 **М.В. Дроздов** (*ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*). Разработка программы управления группой однородных объектов на примере виртуального футбола
- 16.00-16.20 **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40 **В.В.Забелин** (*Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург*). Синтез функциональной структуры системы автоматического управления газотурбинной установкой
- 16.40-17.00 **А.И.Гасников** (*ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*). Синтез управлений нелинейным нестационарным объектом по пропорционально-интегрально-дифференциальному закону
- 17.00-17.20 **П.Н.Живов, И.В.Меркурьев** (*Московский энергетический институт*). Планирование эталонных траекторий движения мобильного робота для оптимальной идентификации параметров двигателей его приводных колес

Секция 5.

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

Руководители: **И.Е.Гутнер** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Г.В.Свечинская (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

9.50-10.10 **В.Д.Аксененко, С.И.Матвеев, И.В.Семенов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Прецизионная система сбора и обработки информации на базе процессора TMS320F2810

10.10-10.30 **В.Д.Аксененко, С.И.Матвеев, И.В.Семенов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Анализ влияния систематической погрешности аналого-цифрового преобразователя угла на точность её самоаттестации

10.30-10.50 **А.В.Соколов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценивание координат оптического сигнала известной формы

10.50-11.10 **М.В.Дроздов, Л.П.Рябова** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Программно-алгоритмические средства обеспечения цифрового выхода магнитного сферического трехкомпонентного акселерометра

11.10-11.30 **М.Ю.Агапов, К.Д.Бохман, Д.С.Сушко, М.И.Бурнашев** (Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Динамический гониометр на основе оптического датчика угла

11.30-11.50 **Перерыв**

Руководители: *к.т.н., доцент* **Ю.А.Голландцев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
В.А.Афанасьев (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

11.50-12.10 **В.Ю.Сушко, А.Б.Оськин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Электромагнитная постоянная времени в бесконтактных моментных двигателях с возбуждением от постоянных магнитов

12.10-12.30 **В.Ю.Сушко, Е.Э.Епифанова** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Техно-экономический анализ проектно-технологических решений при разработке специальных электромашин

12.30-12.50 **В.А.Афанасьев, Ю.А.Голландцев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Компенсация пульсаций пускового момента в вентильных индукторно-реактивных двигателях

12.50-13.10 **В.Г.Каретин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Применение органосиликатных покрытий для высокотемпературной изоляции электродвигателей

13.10-14.00 **Обед**

Руководители: *к.т.н.* **В.Д.Аксененко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
Г.В.Свечинская (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

14.00-14.20 **Д.С.Косолапов** (Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Управление синхронизацией центробежных возбудителей колебаний

14.20-14.40 **Б.В.Бруслиновский, А.С.Слипченко, С.Н.Шубин** (Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Использование силовых электрических цепей автономных объектов в качестве каналов связи

- 14.40-15.00 **М.С.Никонов, А.М.Усачев** (Государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Применение программно-физического моделирования судовых электроэнергетических станций
- 15.00-15.20 **Н.В.Моисеев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Система автоматической проверки и регулировки блоков ССТ-2

18 МАРТА
Четверг
Конференц-зал
IV этаж

- 9.00-9.25 **Лекция.** Фильтр Калмана: предыстория и современность
Действительный член Академии навигации и управления движением, Заслуженный деятель науки РФ д.т.н. проф. Г.Н.Лебедев (МАИ, Москва)
Действительный член Академии навигации и управления движением к.т.н. К.К.Веремеенко (МАИ, Москва)

Секция 6 **НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ**

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением д.т.н. А.Е.Пелевин (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), к.т.н. А.Г.Шпекторов (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург)*

- 9.30- 9.50 **А.Г.Шпекторов, В.А.Зуев** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Идентификатор состояния цифровой системы управления движением скоростного судна на траектории
- 9.50-10.10 **Б.В.Бруслиновский, А.С.Слипченко, С.Н.Шубин** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Применение теории нечетких множеств для построения судовых систем автоматического управления
- 10.10-10.30 **А.Г.Клименков, С.Н.Турусов** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», С.-Петербург). Структура программно-алгоритмического комплекса по моделированию управляемого движения судов на подводных крыльях
- 10.30-10.50 **К.Ю.Паньков** (Военно-морской инженерный институт, С.-Петербург), **Д.А.Скороходов** (Институт проблем транспорта, С.-Петербург). Функциональная надежность систем управления движением подводных лодок
- 11.10-11.30 **Н.В.Кузьмина** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Визуализация изображения с экрана монитора, установленного в окулярной части перископа
- 12.30-13.00 **Экскурсия в выставочный зал ЦНИИ «Электроприбор»**
- 13.10-14.00 **Обед**

18 МАРТА
Четверг
Аудитория в офисе
II этаж

Секция 7. **ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ** **НА ПРЕДПРИЯТИЯХ НАВИГАЦИОННОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ**

Руководители: *к.т.н. Е.Н.Карташев (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*
к.т.н. А.Г.Баженов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 9.30- 9.50 **А.Н.Блинов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **Ю.И.Жуков** (Санкт-Петербургский Государственный Морской Технический Университет). Международные стандарты функционального моделирования и их использование для описания жизненного цикла сложной технической системы
- 9.50-10.10 **Д.А.Способ, А.С.Шалумов** (Ковровская государственная технологическая академия). Комплексное математическое моделирование аппаратуры систем навигации и управления на протяжении жизненного цикла «проектирование – производство – эксплуатация» с применением новых информационных технологий
- 10.10-10.30 **М.Б.Чаниев** (Санкт-Петербургский морской технический университет). Функциональное моделирование процесса модернизации автоматического подводного аппарата
- 10.30-10.50 **А.И.Игонин, Е.Н.Карташев, В.В.Трошков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Концепция построения сетевой безопасности в корпоративной вычислительной сети
- 10.50-11.10 **А.Г.Баженов, Е.Н.Карташев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Построение системы сквозного проектирования электронных модулей в ФГУП ЦНИИ «Электроприбор»
- 11.10-11.30 **Перерыв**
- 11.30-11.50 **Е.В.Бутылина, А.Е.Елисеенков, Д.О.Тарановский** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Обзор сайтов зарубежных предприятий навигационного приборостроения
- 11.50-12.10 **К.В.Мечтаев, Н.А.Пакшина** (Нижегородский государственный технический университет (Арзамасский филиал)). Применение новых информационных технологий при изучении исторических аспектов теории оптимального управления
- 12.10-12.30 **А.В.Сахаров, Н.А.Пакшина, М.Ю.Фокин** (Нижегородский государственный технический университет (Арзамасский филиал)). Хроника конгрессов международной федерации по автоматическому управлению
- 12.30-13.00 **Экскурсия в выставочный зал ЦНИИ «Электроприбор»**
- 13.10-14.00 **Обед**

18 МАРТА
Четверг
Конференц-зал
IV этаж

Секция 8. ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ И ОРИЕНТАЦИИ

Руководители: *Действительный член Академии навигации и управления движением*
д.т.н. проф. Л.П.Несенюк (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),
к.т.н. Д.А.Кошаев (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 13.50-14.10 **Р.Ю.Зимин, К.К. Веремеенко** (МАИ, Москва). Исследование свойств бортовых алгоритмов контроля целостности и исключения отказов спутниковых навигационных систем
- 14.10-14.30 **А.Ю.Забран** (МАИ, Москва). Лабораторный стенд для исследования комплекса навигационных систем
- 14.30-14.50 **М.Б.Богданов, А.В.Прохорцов, В.В.Савельев** (Тульский государственный университет). Погрешности интегрированной инерциально-спутниковой системы ориентации и навига-

ции подвижного объекта

14.50-15.40 **Перерыв**

15.40-16.00 **Б.Р.Андреевский, А.Ф.Щиров** (*Балтийский государственный технический университет, С.-Петербург*). Алгоритм совместной обработки данных спутниковой навигации и бортовых датчиков для малого беспилотного летательного аппарата

16.00-16.20 **М.В.Жарков** (*МАИ, Москва*). Исследование алгоритмов ориентации, построенных на оптимальной обработке информации инерциально-спутниковых систем

16.20-16.40 **Д.А.Антонов, К.К.Веремеенко** (*МАИ, Москва*). Исследование характеристик комплексных навигационных систем при волновой структуре шумов корректора

16.40-17.00 **А.Ю.Ашихмин, И.И.Нестеров** (*Пермский государственный технический университет*). Применение инерциального модуля на микромеханических инерциальных датчиках в составе автомобильной спутнико-инерциальной навигационной системы

17.00-17.30 **Концерт в честь закрытия конференции.**

17.30-17.40 **ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

