



**XII Санкт-Петербургская международная конференция
по интегрированным навигационным системам
23 - 25 мая 2005 г.**

Приложение №1

ПРОГРАММА*

ПОНЕДЕЛЬНИК, 23 МАЯ

8.00-9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00-10.15 ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

10.15-10.35 В.С. Лобанов, Э.В. Золотарев, В.Н. Зборошенко, Н.В. Тарасенко (ФГУП ЦНИИ машиностроения, Королев Московской обл., Россия)
Применение спутниковых навигационных технологий в системах управления перспективных многоцветных транспортных космических кораблей

10.35-10.55 Герд Бёдекер (Баварская академия наук, Мюнхен, Германия)
Ориентация чувствительных элементов по данным интегрированной системы на базе многоантенного GPS-приемника и гироскопов

10.55-11.15 Сэм Боуз, Гленн Тоуб (Техналитикс, Каноба Парк, шт. Калифорния, США)
Многоцелевой тренажер GPS/ИНС на основе гибкого мультидатчика

11.15-11.40 ПЕРЕРЫВ

11.40-12.00 С. де Ваггер, Й.А. Мюлдер (Дельфтский технический университет, Дельфт, Нидерланды)
Получение внешней информации и наведение автономных беспилотных летательных аппаратов с использованием средств видеонаблюдения

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ**

12.00-13.00 В.В. Аболь, А.А. Бермишев (Центр управления полетами, Королев, Россия), П.Г. Игин, В.Л. Лапшин (Научно-производственное предприятие «Термотех», Королев, Россия)
Передвижная испытательно-диагностическая лаборатория для проведения испытаний навигационной аппаратуры потребителя

Х.Ж. Ли, В.С. Ра, Т.С. Йюнь, Ж.Б. Парк (Йонсейский университет, Сеул, Корея)
Разработка робастного фильтра для стабилизации вертикального канала GPS-INS

Якуб Монтевка (Щецинский морской университет, Щецин, Польша)
Применения ИНС в морском судоходстве

* 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

А.Ф. Дюмин (Самарский государственный технический университет, Самара, Россия), **В.В. Корабельщиков** (ОАО «Корона ТЭК», Самара, Россия), **Д.М. Суринский** (ГРКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия)

Калибровка погрешностей астрогироскопической системы ориентации космического аппарата

Джамсаид Али, Фан Яньчен (Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, Китай)

Реализация комплексирования информации в системе БИНС/АНС/GPS для высоконадежной и точной навигации

Лю Байки, Фан Яньчен (Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, Китай)

Усовершенствование системы БИНС/АНС для навигации баллистических ракет с использованием нейронной сети с радиальными базисными функциями

А.В. Уланов (ЗАО «Аквamarin», Санкт-Петербург, Россия)

Навигация весоплана в стратифицированном течении

Раде Станчич, Штевица Граовац (Белградский университет, Белград, Сербия и Черногория)

Программная поддержка разработки интегрированной системы ИНС/GPS

Мацей Гуцма (Щецинский морской университет, Щецин, Польша)

Определение динамики судна с помощью микроэлектромеханической ИНС в целях обеспечения безопасности морских перевозок

А.Ф. Щекутьев (ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, Королев, Россия)

Методы модельного компьютерного исследования особенностей навигации наземных транспортных средств с применением спутниковой навигационной аппаратуры

13.00-14.00 О Б Е Д

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

14.00-14.20 **Б.Р. Андриевский, А.Л. Фрадков** (Институт проблем машиноведения РАН, Санкт-Петербург, Россия), **Д. Поссель** (Национальный научно - исследовательский центр, Тулуза, Франция)

Адаптивное управление по тангажу стендом «Геликоптер» лаборатории LAAS

14.20-14.40 **Матин-уд-Дин Кази, Хе Линшу** (Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, Китай), **Тарек Елхабиан** (R&D Centre EAF, Каир, Египет)

Мета модель концептуального выбора траектории и наведения объекта на основе искусственной нейронной сети

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

14.40-15.20 **С.А. Бродский, А.В. Небылов, А.И. Панферов** (Государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия)

Особенности систем управления для нежестких аппаратов и программный пакет для моделирования и синтеза таких систем

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

В.Н. Буков, Н.И. Сельвесюк (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, Россия*)

Ковариационное управление в линейной стохастической системе

В.А. Удалой, Н.Л. Соколов (*ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, Королев, Россия*)

Использование расчетно – логических систем для повышения эффективности управления автоматическими КА

Махди Джалили Харааджу (*Швейцарский федеральный технологический институт, Лозанна, Швейцария*)

Рулевое управление при автоматизированном вождении с использованием стратегии прогнозирующего управления

В.Г. Борисов, С.К. Данилова, В.О. Чинакал (*Институт проблем управления РАН, Москва, Россия*)

О построении интегрированных систем навигации, управления и обучения операторов на базе методов интеллектуального управления

В.М. Терентьев, Д.А. Юрина (*ОАО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов, Россия*)

Один из подходов к построению информационных и управляющих алгоритмов системы межсамолетной навигации ДПЛА для управления движением в групповых порядках строем

Г.М. Довгоброд, Л.М. Клячко (*ФГУП ЦНИИ "Курс", Москва, Россия*)

Малогабаритный цифровой авторулевой «проводник», использующий данные спутниковых навигационных систем

Г.В. Анцев, В.А. Сарычев, В.А. Тупиков, Л.С. Турнецкий (*ОАО «НПП «Радар ММС», Санкт-Петербург, Россия*)

Радиолокационные системы для беспилотных летательных аппаратов

15.20-15.45 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

15.45-16.05 **Ли Бойс, Дж. Давид Пауэлл** (*Стенфордский университет, Калифорния, США*)

Возможная роль приемника системы «Лоран» в воздушной навигации в будущем в эпоху GNSS

16.05-16.25 **Г.П. Аншаков, А.И. Мантуров, Ю.М. Усталов** (*Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*), **Ю.Н. Горелов, О.И. Горелова, С.Б. Данилов** (*Самарский государственный университет, Самара, Россия*)

Моделирование программ управления угловым движением космического аппарата дистанционного зондирования при сканировании набегающего потока районов наблюдения

16.25-16.45 **Хосе Лорга, К.П. Чу, Дж.А. Мюлдер** (*Дельфтский технический университет, Дельфт, Нидерланды*)

Гибкая сильносвязанная интегрированная навигационная система

- 16.45-17.05 **Б.В. Шебшаевич, А.Е. Тюляков, В.Е. Дружин, Д.Н. Федоров, А.В. Чухненко, В.В. Кузнецов, К.А. Бибарсова** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия), **Г.П. Аншаков, Ю.Г. Антонов, В.И. Огарков** (Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия)
Бортовое синхронизирующее координатно-временное устройство для космических аппаратов. Результаты испытаний и моделирования
- 17.30-21.00 Обзорная автобусная экскурсия по городу

ВТОРНИК, 24 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ
(Продолжение)

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00-9.20 **Уэнью Гуо, Ник П. Филер, Стивен К. Бартон** (Школа вычислительной техники, Манчестерский университет, Манчестер, Великобритания)
Системы с использованием импульсных радиосетей для двумерного определения места в закрытых помещениях
- 9.20-9.40 **А.В. Чернодаров, А.Ю. Платонов** (Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, Россия), **В.Л. Будкин, В.П. Голиков, С.В. Ларионов** (Раменское приборостроительное конструкторское бюро, Раменское, Россия), **С.Л. Булгаков, Ю.П. Михеенков, А.П. Патрикеев** («Лазер Сервис», Москва, Россия)
Параметрическая идентификация интегрированных навигационных систем в режиме реального времени и по полетным данным

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 9.40-10.15 **С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов** (Серпуховский военный институт, Серпухов, Россия), **Л.П. Каменский, В.М. Рудаков** (ФГУП «Московский институт теплотехники», Москва, Россия)
Физико-теоретическое обоснование возможности повышения информационной производительности интегрированных геоинформационных систем наземной навигации на основе решения задач оптимального сглаживания в условиях низкой информативности геофизических и антропогенных полей
- Ю.Л. Фатеев, С.Ю. Фатеев** (Красноярский государственный технический университет, Красноярск, Россия)
Измерение пространственной ориентации в наземных радионавигационных системах
- Квань Вей, Фан Яньчен** (Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, Китай)
Аппаратное обеспечение контурного моделирования астронавигационной системы

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

Н.В. Жидкова, В.Л. Волков (*Нижегородский государственный технический университет, Арзамас, Россия*)

Алгоритм самоорганизующегося процесса идентификации и компенсации отказов измерительной системы

М.М. Кофман, П.П. Парамонов, Ю.И. Сабо, Ю.Ф. Есин (*СПб ОКБ «Электроавтоматика», Санкт-Петербург, Россия*)

Отказоустойчивость как основа интеграции бортового оборудования. Принципы, системные решения, технология

И.В. Попова, А.А. Шабров, С.С. Смоленцев, А.А. Семенов, В.Ю. Бурханов, Ю.С. Луковатый, А.П. Карелин, Д.П. Лукьянов (*ЗАО «ГИРООПТИКА», Санкт-Петербург, Россия*)

Новая генерация оптических дефлекторов. Области применения, классификация, тенденции развития

10.15-10.40 П Е Р Е Р Ы В

ЗАСЕДАНИЕ II – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

10.40-11.00 **Хеннинг Эм, Роберт Вайгель** (*Фридрих-Александр университет, Эрланген-Нюремберг, Германия*), **Андреас Шмид, Андре Нойбауер** (*АО «Infenion Technologies»*), **Норберт Лемке, Гюнтер Хайнрихс, Йон Винкель** (*IfEN ГмбХ*), **Гюнтер Ромер, Франк Фёстер** (*Фраунхоферский институт интегральных схем*), **Роланд Каниут, Хосе Родригес, Томас Пани, Бернд Айссфеллер** (*Университет FAF, Нойбиберг, Германия*)
НIGAPS – высокоинтегрированная архитектура приемника с улучшенной чувствительностью комбинированного приема сигналов GPS/Galileo

11.00-11.20 **А.Б. Басевич, П.П. Богданов, В.Е. Дружин, А.Е. Тюляков, А.Ю. Феоктистов** (*Российский институт радионавигации и времени, Санкт-Петербург, Россия*)
Система синхронизации ГНСС ГЛОНАСС

11.20-11.40 **Павел Коварж, Франтишек Вейражка, Либор Сейдл, Павел Пурицьер** (*Чешский технический университет, Прага, Чехия*)
Оценка доступности сигнала EGNOS для наземных подвижных пользователей

11.40-12.00 **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, Н.В. Васильева, Э.А. Панов** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Локальное информационно-навигационное дополнение СРНС ГЛОНАСС, функционирующей в нештатном режиме

12.00-12.20 **Хосе-Анхель Авила-Родригес, Бернд Айссфеллер, Томас Пани** (*Университет FAF, Нойбиберг, Германия*)
Теория алгоритмов обнаружения в задачах позиционирования в помещении

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

12.20-13.00 **В.Е. Герцман, А.В. Экало** (НИЦ Санкт-Петербургского государственного электротехнического университета, Санкт-Петербург, Россия), **В.М. Зайцев, С.Л. Шпекторов** (Московское конструкторское бюро «Компас», Москва, Россия), **В.Ф. Герастовский, Ю.Ю. Махненко, В.И. Прут** (ГКНПЦ им. Хруничева. Научно-исследовательский институт космических систем, Москва, Россия)
Анализ погрешностей навигационной аппаратуры потребителя ГЛОНАСС/GPS при проведении траекторных измерений

Александр Б.В. Оливейра, Тьяго Нунес де Мораис, Ф. Вальтер (Технологический институт авиации, Сан-Хосе дос Кампос, Бразилия)
Анализ поведения ионосферы на основе GPS измерений

И.Н. Сушкин (Красноярский государственный технический университет, Красноярск, Россия)
Метод уменьшения погрешности частотно-временной синхронизации

Ч. Гаджиев (Стамбульский технический университет, Стамбул, Турция), **М.И. Бербероглу** (Стамбульский технический университет, Стамбул, Турция)
Двухэтапное оценивание летных параметров с использованием GNSS измерений

О.И. Федоскин (Военно-воздушная инженерная академия, Москва, Россия)
Сравнение нелинейных методов оптимизации, применяемых для обработки измерений GPSS с целью навигации объектов на высоких околоземных орбитах

Рышард Бобер, Петр Гродзицки, Зенон Козловский, Адам Вольский (Морской университет Щецина, Щецин, Польша)
Качество сигналов, корректирующих DGPS в порту г. Щецина

И.А. Копылов, Е.Г. Харин, В.Г. Поликарпов, В.А. Копелович (ФГУП «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова, Москва, Жуковский, Россия)
Оценка точностных характеристик дифференциального режима СНС, используемого для получения траекторных параметров самолета при проведении летных испытаний

13.00-14.00 О Б Е Д

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

14.00-14.20 **Томас Пани, Бернд Айсфеллер** (Университет FAF, Нойбиберг, Германия)
Обработка в реальном масштабе времени L1/L2 C/A кода в построенном на базе ПК приемнике для высокоточных применений

14.20-14.40 **М.Ю. Беляев, Е.С. Медведев, Д.Н. Рулев** (РКК «Энергия», Королев, Россия), **В.В. Сазонов** (Институт прикладной математики им. Келдыша, РАН, Москва, Россия), **В. Пеффген** (DLR/GSOC, Германия)
Определение параметров движения орбитальной станции с использованием GPS-измерений

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

ЗАСЕДАНИЕ III – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.40-15.00 **В.А. Андреев** (МКК «Космотрас», Москва, Россия), **Л.З. Новиков** (НТЦ «БИС», Москва, Россия), **А.Н. Столяров**, **С.А. Белоусов**, **К.В. Дюжев** (НТЦ «Катис», Москва, Россия), **В.Л. Петелин**, **А.А. Игнатъев**, **Г.М. Шумова** (НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова, Москва, Россия)
Бесплатформенный инерциальный блок системы управления автономного космического буксира ракеты-носителя «Днепр»
- 15.00-15.20 **Ж. Оливейра**, **К.П. Чу** (Делфтский технический университет, Делфт, Нидерланды)
Оценка пространственного положения на основе реальных данных полетных испытаний

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 15.20-16.00 **В.М. Слюсарь** (Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический университет», Киев, Украина)
О повышении точности алгоритмов ориентации БИНС
- С.М. Якушин** (Пермский государственный технический университет, Пермь, Россия)
Интегрально-матричный метод построения алгоритмов бесплатформенных систем
- А.А. Коновченко**, **А.А. Волынцев**, **Л.А. Дудко**, **А.А. Игнатъев**, **Б.А. Казаков**, **В.В. Козлов**, **А.И. Терешкин**, **А.В. Шишлов** (ФГУП «НИИ прикладной механики им. акад. В.И. Кузнецова», Москва, Россия)
Сравнительный анализ конструкций бескарданных инерциальных навигационных систем
- Н.А. Атаманов** (ООО «НАВТЕКО», Москва, Россия), **И.В. Гусев** (ЗАО «Промышленно-Инновационная Компания ПРОГРЕСС», Москва, Россия)
Калибровка блока чувствительных элементов БИНС
- Л.В. Водичева**, **Н.А. Лукин** (НПО автоматики, Екатеринбург, Россия), **И.Г. Пономарев** (Институт машиноведения УрО РАН, Екатеринбург, Россия)
Миниатюрная прецизионная БИНС для высокоманевренных подвижных объектов: функционально-стоимостной анализ реализации алгоритмов
- Л.Н. Бельский**, **В.П. Очеретько**, **Н.И. Буйначева**, **Е.А. Быкова** (НПО автоматики, Екатеринбург, Россия)
Вопросы практической реализации двухпозиционного гироскомпасирования гиростабилизатора на вибрационных гироскопах в условиях неподвижного основания
- В.В. Шекшня**, **Р.А. Белов**, **И.В. Боровик**, **О.А. Дроздов**, **Л.А. Дудко**, **Е.Н. Пашенко** (ФГУП «НИИ прикладной механики им. акад. В.И. Кузнецова», Москва, Россия)
Инклинометры и скважинные приборы. Опыт создания и эксплуатации
- В.Б. Никишин**, **А.В. Мельников**, **П.К. Плотников**, **Ю.В. Чеботаревский**, **А.А. Большаков** (Саратовский государственный технический университет, Саратов, Россия)
Вопросы разработки широкодиапазонного интегрированного бесплатформенного гириноинклинометра

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

16.00-16.20 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

16.20-16.40 **Я.И. Биндер, О.Л. Мумин** (ГНЦ РФ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия)
Малогабаритная гироскопическая геонавигационная система

16.40-17.00 **В.Н. Белобрагин** (ФГУП ГНПП «Сплав», Тула, Россия), **А.А. Горин, В.И. Горин, В.Я. Распопов** (Тульский Государственный Университет, Тула, Россия), **В.А. Дмитриев** (ОАО «Мичуринский завод «Прогресс»», Мичуринск, Россия)
Опыт разработки гироскопов для вращающихся по крену изделий

17.00-17.20 **Е.Д. Бохман, М.Н. Бурнашев, Ю.В. Филатов, Д.П. Лукьянов, А.В. Миронов, П.А. Павлов** (Санкт-Петербургский электротехнический университет, Санкт-Петербург, Россия), **В.Д. Аксененко, И.Е. Гутнер, О.К. Епифанов, С.И. Матвеев** (ГНЦ РФ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия)
Разработка и калибровка преобразователей угла с микропроцессорной автокоррекцией

17.20-17.40 **С.Ф. Коновалов** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия), **А.А. Коновченко** (НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова, Москва, Россия), **Е.Л. Межирицкий** (НИЦ АП им. академика Н.А. Пилюгина, Москва, Россия)
Компенсационный «Si-flex» акселерометр для измерения больших ускорений

18.30-22.00 Б А Н К Е Т

СРЕДА, 25 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ III – 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 **Ренато Т. Альмейда, Жеральдо Г. Филью, Жуан Эрнесто С. Феррейра** (Технический исследовательский центр, Рио-де-Жанейро, Бразилия)
Обработка сигналов методом цифровой спектрометрии применительно к волоконно-оптическим резонансным гироскопам для измерения угловой скорости

9.20-9.40 **В.Э. Джашигов, В.М. Панкратов** (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия)
Анализ зависимости собственных частот полусферического резонатора волнового твердотельного гироскопа от допусков на его параметры

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

9.40-10.45 **Н.В. Царев, В.А. Бортовик, В.В. Шило** (ОАО «Измеритель», Смоленск, Россия), **В.А. Дмитриев, С.П. Ермилов** (ОАО «Мичуринский завод «Прогресс»», Мичуринск, Россия), **В.Я. Распопов, Д.М. Малютин, Ю.В. Иванов, Р.В. Алалуев** (Тульский государственный университет, Тула, Россия)
Разработка магнитометрического измерителя текущего положения

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

Р.В. Азбель, Ю.В. Воронин, Л.А. Дудко, В.Г. Ковалевский, В.Ю. Успенский (ФГУП «НИИ прикладной механики им. акад. В.И. Кузнецова», Москва, Россия)
Система измерения приращения скорости

Н.Н. Кокошкин, Е.И. Верзунов, Д.А. Буров (ФГУП «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия)
Самоориентирующиеся системы курсокреноуказания для наземных систем управления и навигации

Педро Рокет, Ренато Дурьян (Научно-исследовательский институт флота, Рио-де-Жанейро, Бразилия), **Алсир де Фаро Орландо** (Католический университет Рио-де-Жанейро, Рио-де-Жанейро, Бразилия)
Методика вычисления стандартных погрешностей выработки инерциальных навигационных параметров и параметров акселерометров и гироскопов

Ю.К. Жбанов (Институт проблем механики РАН, Москва, Россия)
Определение качества резонатора волнового твердотельного гироскопа по эволюции его свободных колебаний

А.С. Донник, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков (Московский энергетический институт (технический университет), Москва, Россия)
Влияние анизотропии полусферического резонатора на динамику и точность волнового твердотельного гироскопа

Б.С. Лунин (Московский Государственный Университет, Москва, Россия)
Проблемы и пути развития конструкции волновых твердотельных гироскопов

С.Б. Бодунов, В.А. Владимиров (ЗАО «НПП МЕДИКОН», Миасс, Россия)
Некоторые решения для создания электронных систем недорогого малогабаритного ВТГ

Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин, Р.В. Ермаков, А.А. Акмаев, С.Ф. Нахов (ФГУП ПО «Корпус», Саратов, Россия)
Кварцевый маятниковый акселерометр линейных ускорений с модулем алгоритмической компенсации температурной зависимости его параметров

Н.А. Калдымов, Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин, С.Ф. Нахов (ФГУП ПО «Корпус», Саратов, Россия)
Методика и устройства для экспериментального определения динамических характеристик акселерометров линейных ускорений

Теодор Люциан Григорие (Университет Крайова, Крайова, Румыния)
Математическое и численное моделирование аналогового емкостного микроакселерометра без обратной связи

Т.Г. Нестеренко, И.В. Плотникова (Томский политехнический университет, Томск, Россия)
Динамические характеристики двухкомпонентного микромеханического гироскопа LL-типа

С.А. Сарапулов (SpeyTechMash (STM Co.), Киев, Украина), **Л.А. Литвинов** (Национальная академия наук Украины (НАНУ), Украина)
Прототип монокристаллического твердотельного резонаторного гироскопа CRG-1

А.В. Молчанов (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва, Россия*), **Д.А. Морозов, Д.С. Филатов, М.В. Чиркин** (*Рязанский государственный педагогический университет, Рязань, Россия*)

Критерии эксплуатационной надежности при испытаниях кольцевых лазеров, используемых в навигационных системах

10.45-11.10 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

11.10-11.30 **В.Ф. Журавлев, Д.М. Климов** (*Институт проблем механики РАН, Москва, Россия*)
Глобальное движение симметричного тела с сухим трением

11.30-11.50 **А.М. Лестев, А.А. Семенов, В.А. Иванов, Е.Н. Пятышев, И.В. Попова, А.А. Шабров** (*ЗАО «ГИРООПТИКА», Санкт-Петербург, Россия*)
Микромеханические датчики и системы, практические результаты и перспективы развития

11.50-12.10 **В.Г. Пешехонов, Л.П. Несенюк, С.Г. Кучерков, М.И. Евстифеев, Я.А. Некрасов** (*ГНЦ РФ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия*), **С. Ренар, П. Пфлюгер, К. Пизелла, Ж. Колле** (*АО «Микросистемы “TRONIC’S”», Кроль, Франция*)
Результаты разработки микромеханического гироскопа

12.10-12.30 **Жозе Бетия, Ален Гросс, Жиль Гроссе** (*SAGEM SA, Аржантой, Франция*)
Новое поколение инерциальных блоков на основе вибрационных датчиков, используемых в качестве резервных измерителей

12.30-12.50 **С.А. Сарапулов, Г.А. Скрипковский** (*СпецТехМаши (STM Co.), Киев, Украина*), **Д.В. Рим** (*KIST, Таэджон, Корея*)
Инерциальные эффекты в поверхностных и объемных упругих волнах и возможности их использования в твердотельных микрогироскопах

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»**