**Список принятых рефератов**

**на XXVII Санкт-Петербургскую международную конференцию**

**по интегрированным навигационным системам**

**25– 27 мая 2020 г.**

**с решением членов Программного комитета**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Номер по системе** | **Название и авторы**(на русском языке) | **решение****Международного Программного комитета**  |
| **1** | **В.В. Матвеев** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула,* ***Россия***) Анализ динамики кориолисового вибрационного гироскопа с учетом перекрестной связи | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **2** | **Лисан Озан Яман** (*Roketsan Missile Industries Inc., Анкара,* ***Турция***)Оценка эффективности методов калибровки на основе измерений силы тяжести и нулевой скорости применительно к различным типам инерциальных датчиков | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **3** | **Жунгэ Чжан, Фэн Шэнь, Цинхуа Ли** (*Харбинский технологический институт, Харбин,* ***Китай***)Гибридная система определения местоположения и ориентации внутри и вне помещений на основе использования ИНС, сверхширокой полосы пропускания и кинематической ГНСС, работающей в режиме реального времени | **СТЕНДОВЫЙ****(резерв в пленарный)** |
| **4** | **Фам Суан Чыонг, М.С.Селезнева, К. А.Неусыпин** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***) Исследование системы маршрутной коррекции навигационной системы беспилотного летательного аппарата | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **5** | **П.П.Богданов, А.В.Дружин, Т.В.Примакина** (*АО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург,* ***Россия***) Об использовании поправок, передаваемых в навигационных сигналах КА, для согласования системных шкал времени ГНСС | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **6** | **Н.Н. Василюк, Д.К. Токарев** (*ООО «Топкон Позишионинг Системз», Москва,* ***Россия***)Идентификация геометрических смещений одометров в инерциально-спутниковой навигационной системе, установленной на наземном транспортном средстве | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **7** | **Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов, Т.Е. Сомова** (*Самарский государственный технический университет, Самара,* ***Россия***)Навигация, наведение и управление космическим роботом при сближении с геостационарным информационным спутником | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **8** | **Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова,** **С.Е. Сомов** (*Самарский государственный технический университет, Самара,* ***Россия***)Автономное угловое наведение и управление ориентацией информационного спутника в режиме слежения | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **9** | **Л.Н. Бельский, Л.В. Водичева, Е.А. Кокшаров, Ю.В. Парышева***(АО Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург,* ***Россия***)Повышение точности начальной азимутальной выставки бесплаформенного блока при комбинированной схеме построения инерциальной измерительной системы для космических средств выведения | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **10** | **О.Ю. Златкин, В.И. Чумаченко, В.Г. Игнатьев, А.Ф. Кириченко, Ю.А. Кузнецов** (*Научно-производственное предприятие Хартрон-Аркос Лтд, г. Харьков,* ***Украина****)*Технология автоматизированной итерационной калибровки БИНС на ВОГ на трехстепенном стенде | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **11** | **В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев, А.С. Ширяев** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», г. Москва,* ***Россия***)*,***Н.П. Стихарева** (*Финансовый Университет при Правительстве РФ,* ***Россия***)Метод последовательных приближений модели одноосного гиростабилизатора при решении нелинейной терминальной задачи | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **13** | **А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов,* ***Россия****),* **С.Е. Переляев** (*Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва,* ***Россия***), **Т.В. Молоденкова** (*Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, Саратов****, Россия***)Точное решение приближенного кинематического уравнения типа Риккати и построение на его основе кватернионного алгоритма определения ориентации БИНС | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **14** | **Е.А.Петрухин** (*АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов,* ***Россия****),* **А.С.Бессонов**(*МИРЭА – Российский технологический университет* (*МИРЭА*)*, Москва,* ***Россия***)Установка для измерений комплексных коэффициентов связи в кольцевом резонаторе лазерного гироскопа | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **15** | **В.Ф.Журавлев, С.Е. Переляев** (*Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва,* ***Россия***)*,* **Б.П.Бодунов, С.Б. Бодунов** (*АО «НПП «Медикон», Миасс, Челябинская обл.,* ***Россия***)Принципиальные вопросы теории новых гироскопических датчиков семейства «обобщенный маятник фуко» и прикладные аспектыее реализации в инженерной практике современной гироскопии | **СТЕНДОВЫЙ****(резерв в пленарный)** |
| **16** | **А.А. Маслов, Д.А. Маслов, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков** (*Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт», Москва,* ***Россия***)Разработка методов идентификации параметров нелинейной математической модели волнового твердотельного гироскопа | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **17** | **Лянь Пу, Му Дун, Цин Цзэ** (*Институт электронной техники, Китайская академия прикладной физики,* *Мяньян Сычуань,* ***Китай***)Объединенная навигация множества беспилотников в пространстве заблокированном для GPS, основанная на относительной навигации | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **18** | **И.Ю. Быканов** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Математическая модель чувствительного элемента маятникового компенсационного акселерометра | **Объединить рефераты №18 и №19****Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ** |
| **19** | **И.Ю. Быканов, М.М. Чайковский** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Определение параметров математической модели маятниковогокомпенсационного акселерометра |
| **20** | **А.В. Прохорцов, А.Э. Соловьев, В.А. Смирнов** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула,* ***Россия***)Математическая модель полуаналитического гирокомпасирования | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **21** | **А.В.Крамлих, И.А.Ломака, С.В.Шафран** (*Самарский университет,* ***Россия***)Методика оценки элементов орбиты наноспутника в условиях нештатной работы навигационной аппаратуры | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **22** | **Ю.Ю.Брославец, П.В.Ларионов, Э.А.Миликов** (*МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», Москва,* ***Россия***), **В.Г.Семенов, А.Б. Тарасенко** (*МФТИ, Москва,* ***Россия***), **В.Б.Успенский** (*АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный,* ***Россия***), **А.А. Фомичев** (*МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», Москва,* ***Россия***) Оптимизация измерительной системы БИНС высокодинамичных объектов на базе четырехчастотных лазерных гироскопов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **23** | **Ю.Н. Челноков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов,* ***Россия***)*,* **С.Е. Переляев** (*Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва,* ***Россия***)Новые кватернионные и бикватернионные модели и алгоритмы инерциальной навигации | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **24** | **В.В. Любимов, П.В. Любимов** (*ФГАОУ ВО «Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева», Самара,* ***Россия****)*Применение микромеханического гироскопа для измерения кинетического момента при полунатурном моделировании возмущённого вращения зонда в атмосфере  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **25** | **Ю.А.Литвиненко, А.М.Исаев** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия***), **В.А.Тупысев** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», ГУАП, С.-Петербург,* ***Россия)***Применение фильтров Калмановского типа для обработки навигационной информации при нелинейностях в уравнениях динамики и измерений | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **26** | **Р.Р. Бикмаев, А.А. Полукаров** (*МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов,* ***Россия***)Определение местоположения наземного транспортного средства с использованием монокамеры и дорожных знаков с геодезической привязкой | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **27** | **Л. Ван, С. Хуан, П Сунь, С Тан, Ф. Ван** (*Колледж электронных наук и технологии, государстенный оборонный научно-технический университет, Чанша, провинция Хунань,* ***Китай****)* Перспективы применения сигналов с минимальной частотной модуляцией в навигационно-коммуникационной службе BeiDou для повышения ее пропускной способности  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **28** | **М.Ю. Беляев, О.Н. Волков** (*ПАО «РКК «Энергия» им. С.П.Королева»,* *г. Королев,* ***Россия***)*,* **Й. Вепплер** (*ДЛР, Бонн,* ***Германия***), **М.Викельски, У.Мюллер** (*Институт орнитологии Макса Планка, Радольфцелл,* ***Германия***)**, В.Питц** (*Спейстех, Имменштадт,* ***Германия*),** **О.Н. Соломина, Г.М. Тертицкий** (*Институт географии РАН, г. Москва,* ***Россия***)Отработка технологии контроля перемещения животных на земле с помощью научной аппаратуры, установленной на РС МКС | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **29** | **А.Б.Тарасенко, П.В.Ларионов, Э.А.Миликов, А.А.Фомичев** (*МФТИ, Москва,* ***Россия***)**, В.Б.Успенский** (*АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный,* ***Россия***)Результаты модификации интегрированной инерциально-спутниковой навигационной системы НСИ -2000MTG | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **30** | **Лю Ин, Цай Ти-цзин** (*Факультет прикладной и фундаментального приборостроения,* *Юго-восточный университет, Нанкин,* ***Китай****)*Использование усовершенствованного кубатурного фильтра Калмана для начальной выставки БИНС с большими углами рассогласования  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **31** | **Линь синь, Ван Чжань-цин** (*Коледж автоматизации, Пекинский технологический институт, Пекин,* ***Китай****)* Метод расчета траектории искусственного метода потенциального поля на основании дерева решений  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **32** | **Жень Цзяньсинь, Цзы Цзюнлинь, Гуань Хонуан** (*Коледж автоматизации, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)* Разработка сверхтесно связанной интегрированной навигационной системы ИНС/ GPS с использованием ансцентного фильтра Калмана  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **33** | **А.В.Крысько, И.В.Папкова** (*Национальный исследовательский Томский политехнический университет, Саратовский государственный технический университет им. Ю.А.Гагарина, Саратов,* ***Россия***), **В.А.Крысько** (*Саратовский государственный технический университет им. Ю.А.Гагарина, Саратов,* ***Россия****)*Теория нелинейной динамики балочного нанорезонатора с учетом связанности полей температуры и деформации в аддитивном цветном шуме | **Объединить рефераты №33 с рефератом № 119****Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ** |
| **34** | **К. Лю, Я. Чжао, Ц.Г. Чжу** *(Пекинский институт аэрокосмических приборов управления,* ***Пекин****,* ***Китай****)* Адаптивный алгоритм кубатурного фильтра Калмана, основанный на кватернионной модели ошибок  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **35** | **Хоу Цзюань-жоу, Ван Чжань-цин** *(Колледж автоматики, Пекинский технологический институт, Пекин,* ***Китай****)* Реализация системы одновременной локализации и картографирования для мобильного робота на базе ИНС корректируемой по данным устройства стереоскопического зрения | **СТЕНДОВЫЙ****(резерв в пленарный)** |
| **37** | **А.В. Фролов, Е.А. Попов, С.В. Смирнов** (*АО «ЦНИИАГ», Москва,* ***Россия***)Исследование влияния теплоты на стабильность осей несущей системы блока акселерометров БИНС | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **38** | **Жэнь Цзяньсинь Се Бинь, Чжан Пэй** *(Колледж автоматики, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)* Использование интегрированной системы GPS/монокулярная камера для сценариев с ограничением GPS-сигналов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **39** | **А.А.Кумарин, И.А.Кудрявцев, С.В.Шафран** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара,* ***Россия***)Реализация модуля слежения за сигналом для навигационного приемника | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **40** | **В.М.** **Ачильдиев, Н.А.Бедро, М.Н. Комарова, Ю.Н.Евсеева** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва,* ***Россия***)*,* **Ю.К Грузевич** (*ОАО «НПО Геофизика-НВ», МГТУ им. Н.Э.Баумана, Москва,* ***Россия***)*,* **М.Е.Рулев**(*ОАО «НПО Геофизика-НВ», Мытищинский филиал МГТУ им.Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия****),* **В.М.Успенский**(*Центральный военный клинический госпиталь им. П.В.Мандрыка, Москва,* ***Россия***)Гирокардиоблок для неинвазивной диагностики заболеваний человека | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **41** | **Алтинез Багиз, Гюнхан Йешим** (*корпорация Рокестан, Анкара,* ***Турция***) Сравнение и оценка вибрационной погрешности для различных типов инерциальных датчиков | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **42** | **В.Я. Распопов, В.В. Лихошерст** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула,* ***Россия***)*,* **И.А. Волчихин, С.И. Шепилов** (*АО «Мичуринский завод «Прогресс», Мичуринск,* ***Россия***)Проектирование волнового твердотельного гироскопа и системы ориентации и стабилизации на его основе | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **43** | **Е.В. Баринова, И.А. Тимбай** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П.Королёва, Самара,* ***Россия***)Определение положений равновесия наноспутника формата CubeSat под действием гравитационного и аэродинамического моментов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **44** | **А.В.Тельный** (*Владимирский государственный университет имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых (ВлГУ)**Владимир,* ***Россия***)О возможности выявления неисправностей и отказов спутниковых навигационных систем и бортовых измерителей параметров движения  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **45** | **А.С.Казаков, М.М.Чайковский, А.С. Капустин** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Результаты разработки и наземных испытаний нового высокоточного инерциального измерительного блока системы управления движением космического аппарата | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **46** | **М.М. Чайковский, И.С. Хохлов** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Цифровая обработка информации с измерительных электродов волнового твердотельного гироскопа с управляемой прецессией на основе линейного оптимального оценивания | **Объединить рефераты №46,№ 50 №51****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **47** | **С.В. Шафран, И.А. Кудрявцев, В.М. Гречишников** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара,* ***Россия***)Обработка фазовых измерений для построения радиокомпаса на базе спутниковых навигационных систем | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **48** | **Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Д.М. Амбарцумян, Е.А. Полукеев** (*Московский физико-технический институт (национальный исследовательский университет), АО “Лазекс”, Долгопрудный,* ***Россия***)Создание условий для максимального подавления влияния магнитного поля на дрейф нуля в зеемановских четырехчастотных и квазичетырехчастотных лазерных гироскопах | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **49** | **Е.В. Баринова, И.В. Белоконов, И.А. Тимбай** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара,* ***Россия***)Исследование резонансных режимов движения наноспутника формата CubeSat под действием аэродинамического момента  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **50** | **Н.В. Коробков, И.С.Хохлов, Ю.В.Трунов, М.М.Чайковский, Г.Н. Румянцев** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Оценка фактической частоты колебаний кварцевого полусферического резонатора волнового твердотельного гироскопа с применением фильтра Калмана | **Объединить рефераты №46,№ 50 №51****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **51** | **И.С.Хохлов, М.М.Чайковский, Н.А.Куликов, И.Е. Виноградов** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Форсированное автоматическое возбуждение колебаний кварцевого полусферического резонатора при запуске волнового твердотельного гироскопа | **Объединить рефераты №46, № 50 №51****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **52** | **Е.Г. Харин, И.А. Копылов, С.Г. Пушков, В.А. Копелович, А.Ф. Якушев, О.С. Мордвинов, Л.Л. Ловицкий** (*АО «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова», Жуковский,* ***Россия***)Методы сертификационных летных испытаний пилотажно-навигационных систем и комплексов с применением интегральной системы на основе спутниковых технологий | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **53** | **А.А. Крылов** (*Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва,* ***Россия***)Технология устранения смещения нуля МЭМС-гироскопов при воздействии линейного ускорения и возникновении перекосов в местах установки блоков датчиков | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **54** | **Чжан Яньшунь, Ван Нань, Ли Мин, Сунь Сюе** (*Колледж измерительных приборов и оптоэлектроники, Бейханский университет, Пекин,* ***Китай****),* **Ван Чжаньцин (***Колледж автоматики, пекинский технологический институт, Пекин,* ***Китай****)* Метод относительного позиционирования в закрытых помещениях и эксперимент, основанный на данных инерциальных измерений, модели движения человека и системы со сверх широкой полосой пропускания | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **55** | **Юй Ден, Гунминь Янь, Сяокан Ян** *(Колледж автоматики, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)* Исследование распределенной системы угловой ориентации, построенной на инерциальных МЭМС-датчиках | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **57** | **Бофань Гуань, Сыхай Ли, Цянвэнь Фу** *(Колледж автоматики, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)* Изучение гибридной инерциальной навигационной системы с тремя осями модуляционного вращения | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **58** | **Дун Вэй, Сыхай Ли, Цянвэнь Фу** (*Колледж автоматики, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)* Исследование методики выставки бесплатформенной ИНС с использованием одноосного модуляционного вращения  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **59** | **Сяокан Ян, Гунминь Янь, Сыхай Ли** *(Колледж автоматики, Северозападный политехнический университет, Сиань Шэньси,* ***Китай****)*Алгоритм оценивания пространственного положения и курса в однородном поле по усовершенствованному методу убывания градиента | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **60** | **Жуйян Чжоу, М.С.Селезнева, А.В.Пролетарский, К.А.Неусыпин** (*Московский государственный технический университет* *им. Н. Э. Баумана, Москва,* ***Россия****)*Алгоритм прогнозирования качки при посадке самолета на палубу авианосца | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **61** | **Д.А. Буров** *(АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров,* ***Россия***)Контроль параметров блока чувствительных элементов БИНС при воздействии вибрации и ударов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **62** | **Бо Ван, Тицзин Цай** (*Колледж прикладной и фундаментального приборостроения, Юго-восточный университет, провинция Цзянсу, Нанкин,* ***Китай****)* Метод навигации с использованием гравитационных данных | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **63** | **В.И. Ширяев, Д.П. Клепач, А.А. Романова** (*ФГАОУ ВО «ЮУрГУ (НИУ)», Челябинск,* ***Россия***)О реализации алгоритма оценивания вектора состояния динамической системы в условиях неопределенности | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **65** | Д**.А. Волков** (*Московский авиационный институт, Москва,* ***Россия***)Многокритериальная модель оптимизации вертикального профиля полёта среднемагистрального авиалайнера | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **66** | **С Профет** (*Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Карлсруэ,* ***Германия***)*,* **Г.Ф. Троммер** (*Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Карлсруэ,* ***Германия****, Университет ИТМО,* ***Россия***)Навигация автономных микро-ЛА в загроможденных помещениях | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **67** | **В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия****),* **А.А. Нижегородов** (*Филиал ВА РВСН имени Петра Великого, Москва,* ***Россия)****,* **Н.П. Стихарева** (*Финансовый Университет при Правительстве РФ, Москва,* ***Россия****)*Регрессионная модель тока датчика момента маятникового акселерометра на основе двойного планирования факторного эксперимента  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **68** | **Жуйян Чжоу, Н.Ю.Рязанова, К.А.Неусыпин, Чжан Синькэ, М.С.Селезнева** (*Московский государственный технический университет им. Н. Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)Алгоритм движения при посадке беспилотного летательного аппарата на автомобиль | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **69** | **В.И. Бусурин, К.А. Коробков, Н.А. Макаренкова, Л.А. Шлеенкин** *(Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва,* ***Россия****)*Компенсационный преобразователь линейных ускорений на основе оптического туннелирования | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **70** | **А.В. Прохорцов, В.А.Смирнов, Н.Д. Юдакова** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула,* ***Росси*я**)Аналитический обзор публикаций, посвященных разработке акселерометрических инерциальных навигационных систем в России и за рубежом | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **71** | **Д.М. Малютин, М.Н. Королев** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия)*Гироскопическая система на волновых твердотельных гироскопах | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **72** | **С. А. Бродский, А. В. Небылов, А. И. Панферов** (*ГУАП, С.-Петербург, Россия)***, Д. Е. Чикрин** (*Центр исследований и разработок интеллектуальных транспортных систем КФУ-КАМАЗ, Казань, Россия*)Интегрированная система навигации и распределенного управления интеллектуальной транспортной системой | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **73** | **Х. Бензерук, Рене Ландри** (*Лаборатория космической техники - электротехнический отдел, Встроенные системы, навигация и авионика* (*LASSENA), Высшая техническая школа, Монреаль,* ***Канада***)*,* **А.Небылов, В. Небылов** *(Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург,* ***Россия***)Новейшая интегрированная ИНС/ GPS, использующая данные от ультраширокоформатной камеры и, улучшающая робастность навигации в стесненной городской среде  | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **74** | **Х. Бензерук, Рене Ландри** (*Лаборатория космической техники - электротехнический отдел, Встроенные системы, навигация и авионика (LASSENA), Высшая техническая школа, Монреаль,* ***Канада***)*,* ***А.В.Небылов, В.А. Небылов***(*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург,* ***Россия***) Робастная ИНС/ GPS-навигация, основанная на Калмановской фильтрации с минимальной энтропией погрешности  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **75** | **О.С. Амосов, С.Г. Амосова** (*ФГБУН Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия)*Оптимальное оценивание с использованием глубоких нейронных сетей применительно к навигации и управлению движением | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **76** | **И.В. Белоконов, М.С. Щербаков** (*Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара,* ***Россия***)Выбор начальных условий движения, обеспечивающих техническую устойчивость группового полёта космических аппаратов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **77** | **А.И. Волчихин** (*ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула,* ***Россия****)*Выбор пьезоэлектрических элементов в системе возбуждения и снятия сигнала в ВТГ с металлическим резонатором | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **78** | **Д.А. Антонов, К.К. Веремеенко, М.В. Жарков, И.М. Кузнецов,** **А.Н. Пронькин** (*МАИ, Москва,* ***Россия***)Алгоритмы контроля целостности в комплексной навигационной системе | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **79** | **А.В. Чернодаров** (*ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва,* ***Россия***)Контроль и адаптивно-робастная защита целостности инерциально-спутниковых наблюдений  | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **80** | **С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов** (*Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов,* ***Россия****)*Нелинейное оценивание параметров на основе метода сеток с учётом статистической взаимосвязи весов узлов | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **81** | **П.С. Горшков, А.П. Патрикеев, В.П. Харьков, А.В. Чернодаров** *(ООО «Экспериментальная мастерская НаукаСофт», Москва,* ***Россия****)*Инерциально-спутниковая компенсация траекторных нестабильностей оптико- электронных систем позиционирования на качающемся основании  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **82** | **А.О. Марков** (*ООО «СТЦ», С.-Петербург,* ***Россия***)Автономная бесплатформенная курсовертикаль для Малого Маневренного БЛА | **СТЕНДОВЫЙ****(резерв в пленарный)** |
| **84** | **Д. М. Калихман, Е. А. Депутатова** (*Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов,* ***Россия****),* **А.А.Львов**(*СГТУ им. Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия****),* **Р.В.Ермаков** *(ОАО КБПА, Саратов,* ***Россия****),* **Е.П. Кривцов, А.А.Янковский** (*ФГУП «ВНИИМ им. Д.И. Менделеева», С.-Петербург,* ***Россия****)*Применениеметода максимального правдоподобия при комплексировании информации с первичных измерителей в прецизионном поворотном стенде с инерциальными чувствительными элементамии цифровой системой управления для улучшения его точностных характеристик | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **85** | **Л.Я.Калихман, Д.М.Калихман, Е.А.Депутатова,** **В. В.Скоробогатов, А. Ю.Николаенко, А.В.Лутченко, С.Ф.Нахов** (*Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов,* ***Россия****),* **Р.М.Самитов, В.Е.Кожевников** *(ПАО РКК «Энергия» им. С.П.Королева, Королев,* ***Россия***)Результаты лётных испытаний шестиосного блока измерителей кажущегося ускорения на основе прецизионного кварцевого маятникового акселерометра с цифровой обратной связью в составе космического корабля «Союз МС-14» | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **86** | **Лю Вэнь** (*Китайский транспортный центр телекоммуникаций и информации, Государственная техническая лаборатория по безопасности на транспорте и аварийной информации, Пекин,* ***Китай****),* **Ян Сюефэн** (*Школа морского транспорта и кораблестроения, Чунцин,* ***Китай****),* **Ван Шаобо** (*Институт транспортных информационных систем, Даляньский морской университет, Далянь,* ***Китай***)Робастный алгоритм определения цели для корабельной видеосистемы по инерциальным МЭМС-датчикам  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **87** | **А.Ф. Щекутьев** (*АО ЦНИИмаш, Королев, Московская обл.,* ***Россия),* Ю.Н.Челноков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов,* ***Россия***)Методы прогнозирования движения ИСЗ и определения параметров их траекторий с использованием кватернионной регуляризации уравнений орбитального движения в применении к эфемеридно-временному обеспечению КА Глонасс на основе межспутниковой линии | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **88** | **А.С.Анохин, А.Д.Ворона, К.С.Кузьмин, В.М.Никифоров** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия****)*Методика синтеза корректирующего контура акселерометра с чувствительным элементом на кремниевом подвесе и оценка его динамических параметров | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **89** | **Ван Шаобо, Чжан Инцзюнь, Лю Хунтао** (*Институт транспортных информационных систем, Даляньский морской университет, Далянь,* ***Китай****)* Метод автономного кораблевождения основанный на Марковском процессе принятия решения. | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **91** | **В.И. Кортунов** (*Национальный Технический Университет «Харьковский Политехнический Институт» (Харьков,* ***Украина****), Харбинский Институт Технологий (Вейхай,* ***Китай),* Джоу Джикуан** (*Харбинский Институт Технологий (Вейхай,* ***Китай***)Задачи наведения и управления для многофункционального мини-автопилота БпЛА | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **94** | **О.А.Степанов, А.С.Носов, А.В.Соколов, А.А.Краснов,** **В.А.Васильев** *(АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург,* ***Россия***)Решение задачи коррекции навигационной системы по гравитационному полю в слабоаномальном районе | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **95** | **Е.А. Микрин, М.В. Михайлов, И.В. Орловский, С.Н. Рожков,** **И.А. Краснопольский** (*РКК Энергия, Королев,* ***Россия***)Оптимальная по расходу прецизионная посадка на Луну по сигналам окололунной спутниковой навигационной системы | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **96** | **Е.В. Каршаков, Б.В. Павлов, М.Ю. Тхоренко, И.А. Папуша** (*Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва,* ***Россия****)*Перспективные системы навигации летательных аппаратов по физическим полям: градиент стационарного магнитного поля, градиент гравитационного поля, переменное магнитное поле | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **97** | **Д.Б.Пазычев** (*МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва,* ***Россия****),* **Р.Н.Садеков (***Военный инновационный технополис «ЭРА», г. Анапа,* ***Россия****)*Температурная стабилизация МЭМС датчика  | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **98** | **Флорин Костаке, Аким Йоницэ** (*Национальный институт аэрокосмических исследований «Эли Карафоли», Бухарест,* ***Румыния****)*Управление по методу "бэкстэппинга" для слежения за движущейся наземной платформой с помощью квадрокоптера с тандемным расположением крыльев при аэродинамической нагрузке | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **99** | **Д.Б.Пазычев** (*МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)*,* **Р.Н.Садеков** (*Военный инновационный технополис «ЭРА», г. Анапа,* ***Россия***)Имитационное моделирование ошибок ИНС различного класса точности | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **101** | **А.В.Моторин, Д.А.Кошаев, О.А.Степанов** (*Университет ИТМО, АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург***, *Россия***), **А.В.Соколов, А.А.Краснов** (*АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург,* ***Россия****)*Результаты использования высокоточных спутниковых измерений для решения задачи морской гравиметрической съемки | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **102** | **Янвей Оу, Юаньсинь У** (*Шанхайский университет Цзяо Тун, Шанхай,* ***Китай***), **Хун'юэ Чэнь** (*Пекинский институт ракетной техники, Пекин,* ***Китай***)Улучшение навигации по наземным ориентирам с помощью ИНС и одометра путем моделирования точных измерений | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **103** | **Н. Аль Битар, А.И. Гаврилов** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия***)Использование ансцентного фильтра Калмана совместно с нейронными сетями для интегрированных систем ИНС/ГНСС | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **104** | **Б. Баннинг** (*Международная ассоциация институтов навигации, Амстердам,* ***Нидерланды*), А. Макэй (***NAV Canada, Оттава,* ***Канада***),**П. Хикли** (*Королевский институт навигации, Лондон,* ***Великобритания***)Переход от магнитного курса к истинному курсу в авиации | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **105** | **В.М. Никифоров, М.М. Чайковский, А.А. Гусев, К.А. Андреев,** **А.С. Анохин, К.С. Кузьмин** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва,* ***Россия***)Повышение качества переходного процесса компенсационного маятникового акселерометра при LMI-управлении | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **106** | **Р.С. Куликов, А.А. Чугунов, А.П. Малышев, А. Митич** (*НИУ «МЭИ», Москва,* ***Россия***), **В.Б. Пудловский** (*ФГУП ВНИИФТРИ, Москва,* ***Россия***)Комплексирование первичных измерений ГНСС c инерциальными измерениями в смартфоне для задач позиционирования автомобильного транспорта | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **107** | **Ю.В. Болотин, А.В.Брагин** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва,* ***Россия****)*Анализ алгоритмов коррекции в задаче навигации пешехода с БИНС, закрепленными на стопах | **Объединить рефераты №107и № 118****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **108** | **О.С. Салычев** (*ООО «ТеКнол», Москва,* ***Россия****),* **А.Ю. Егорушкин***(МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва,* ***Россия****),* **В.Г. Сенченко,** **Д.Е. Студеникин** (*Государственный Морской Университет имени адмирала Ф.Ф. Ушакова, Новороссийск,* ***Россия****)*Инерциальная навигационная система, базирующаяся на экспертных системах искусственного интеллекта | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **109** | **А.А. Чугунов, Н.И. Петухов, А. Митич, В.Д. Семенов, Е.В. Захарова** (*ФГБОУ ВО НИУ МЭИ, Москва,* ***Россия****)*Комплексирование сверхширокополосной угломерно-дальномерной и инерциальной навигационных систем | **Объединить рефераты № 109 и № 110****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **110** | **Д.В.Царегородцев, Н.И. Петухов, А. Митич, В.Д. Cеменов,** **А.Р. Болдырев** (*ФГБОУ ВО НИУ МЭИ, Москва,* ***Россия****)*Синтез и оценка точности трехмерного комплексного расширенного фильтра Калмана на базе измерений от локальной навигационной радиосистемы и MARG-датчиков |
| **111** | **А. Г. Миков, Р. В. Воронов** (*Петрозаводский государственный университет, Петрозаводск,* ***Россия****)*Алгоритм позиционирования транспорта и автономный способ коррекции на основе данных инерциальных датчиков | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **112** | **КайЮэ Цю, Хэ Хуан** (*Колледж геоматики и территориальной городской информации, Пекинский университет строительства и архитектуры, Пекин,* ***Китай****)*Геомагнитное позиционирование в помещениях с помощью алгоритма фильтра частиц на основе глубокой нейросети | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **113** | **Н. Нгуйен, П. Мюллер (***Факультет информационных технологий и вычислительных наук, Университет Тампере, Тампере,* ***Финляндия)***Новый метод калибровки магнетометров с помощью моделированных данных | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **114** | **А. Г. Миков, С. А. Региня, А. П. Мощевикин** (*Петрозаводский государственный университет, Петрозаводск,* ***Россия****)*Решение задачи калибровки блоков трехосных акселерометров и гироскопов МЭМС-типа в условиях отсутствия специального оборудования | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **115** | **В.Б.Пудловский** (*ФГУП ВНИИФТРИ, Москва,* ***Россия***)Преимущества использования высокостабильных опорных генераторов в приёмной аппаратуре сигналов ГНСС | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **116** | **Д.В. Царегородцев, Р.С. Куликов, Н.И. Петухов, А.А. Чугунов,** **В.Н. Замолодчиков** (*ФГБОУ ВО НИУ МЭИ, Москва,* ***Россия****)*Комплексирование АП СРНС с нерадиотехническими датчиками с разделением вектора состояния для задач навигации транспорта | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **117** | **Ю.В. Ваулин, А.Ф. Щербатюк, Д.А. Щербатюк** (*Дальневосточный федеральный университет, Владивосток, Россия, Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток,* ***Россия),* Ф.С. Дубровин** (*Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток,* ***Россия)***Некоторые алгоритмы разностно-дальномерной ГАНС для обеспечения навигации групп АНПА: результаты моделирования и предварительных натурных экспериментов | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **118** | **Ю.В. Болотин, Д.В.Гулевский** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва,* ***Россия***)Сравнение алгоритмов навигации пешехода, основанных на расширенном фильтре Калмана, фильтре частиц и на сигма-точечном фильтре | **Объединить рефераты№ 107 и №118****Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **119** | **А.В. Крысько, И.В. Папкова** (*Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов,* ***Россия***)Нелинейная динамика пластинчатого нанорезонатора с учетом фликкер-шума под действием знакопеременной нагрузки | **Объединить рефераты № 33 и №119****Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ** |
| **120** | **М.А. Басараб, Д.С. Вахлярский** (*МГТУ им. Н.Э. Баумана, НУК ИУ, Москва,* ***Россия****),* **Б.С. Лунин** (*МГУ им. М.В. Ломоносова, Химический факультет, Москва,* ***Россия***)*,* **Е.А. Чуманкин** (*ОАО «АНПП «ТЕМП-АВИА», г. Арзамас,* ***Россия****)* Исследование нелинейных высокоинтенсивных динамических процессов в неидеальном резонаторе волнового твердотельного гироскопа | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **121** | А. Г. Андреев, В. С. Ермаков, М. Б. Мафтер *(Пермская научно-производственная приборостроительная компания, Россия)*Модифицированный алгоритм начальной выставки режима приведения МИМСНиС «Кама-НС-В» | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **122** | **А.Ю. Родионов, Ф.С. Дубровин** (*Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток,* ***Россия****),* **П.П. Унру, С.Ю. Кулик** (*Дальневосточный федеральный университет, Владивосток,* ***Россия****)*Экспериментальная оценка точности определения дистанций гидроакустическими модемами в частотном диапазоне 12 КГЦ | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **123** | **Б.В. Климкович** (*НП ООО «OКБ ТСП»***,** *Минск***, *Беларусь****)*Оптимизация предварительной обработки данных при компенсации температурных смещений ВОГ нейронной сетью | **СТЕНДОВЫЙ****(резерв в пленарный)** |
| **124** | **Н.Б. Вавилова, А.А. Голован, А.В. Козлов, И.А. Папуша** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова,* ***Россия***)*,* **О.А. Зорина, Е.А. Измайлов, С.Е. Кухтевич, А.В. Фомичев** (*Московский институт электромеханики и автоматики,* ***Россия***)Влияние смещения спутниковой информации относительно инерциальной в алгоритме комплексной обработки информации | **СТЕНДОВЫЙ** |
| **125** | В.Т. Минлигареев(*Институт прикладной геофизики имени академика Е.К. Федорова (ФГБУ «ИПГ»). Москва, Россия*), Т.В. Сазонова (*АО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро» (АО «РПКБ»), г. Раменское, Московской обл., Россия)*, В.Л. Кравчёнок, В.В. Трегубов, Е.Н. Хотенко (*Институт прикладной геофизики имени академика Е.К. Федорова (ФГБУ «ИПГ»). Москва, Россия*)Геофизическое обеспечение магнитометрических автономных навигационных систем | **ПЛЕНАРНЫЙ** |
| **бн** | **Манприт Сингх Гарча** (*Факультет прикладных наук, Университет Деш Бхагат, Манди Гобиндгар, Пенджаб,* ***Индия*)**Обоснование полезности и доступности наземной навигации с помощью инерциальной навигационной системы и лидара | **СТЕНДОВЫЙ** |