

ПРОГРАММА

ПОНЕДЕЛЬНИК

25 МАЯ

8.00 – 9.50

РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15

ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

Председатели – **проф. Д.П. Лукьянов, Россия**
проф. Г. Троммер, Германия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

10.15 – 10.35
4911

1. **И.К. Мешковский, В.Е. Стригалева, Г.Б. Дейнека** (*Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики (СПб ГУ ИТМО), Россия*), **В.Г. Пешехонов, Л.П. Несенюк** (*ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия*)
Трехосный волоконно-оптический гироскоп для морских навигационных систем

10.35 – 10.55
5631

2. **А.П. Колеватов, С.Г. Николаев** (*Пермский государственный технический университет, Россия*), **А.Г. Андреев, В.С. Ермаков, В.К. Струк, А.С. Парфенов, И.И. Нестеров** (*ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания», Россия*)
Успехи в разработке бесплатформенных инерциальных навигационных систем на базе волоконно-оптических гироскопов

10.55 – 11.15
5241

3. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, А.П. Патрикеев** (*ООО «НПК «ОПТОЛИНК», г. Зеленоград, Москва, Россия*), **А.В. Чернодаров, В.А. Матюшин** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е.Жуковского, Москва, Россия*), **С.Е. Переляев** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Россия*)
Объектно-ориентированная технология интеграции навигационных измерителей и ее реализация в бесплатформенной инерциальной системе БИНС-1000 на волоконно-оптических гироскопах

11.15 – 11.45

П Е Р Е Р Ы В

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

11.45 – 12.05
5551

4. **А.В. Чумаков, В.С. Фузеев, В.А. Чирков, А.Е. Федоров** (*ОАО «Раменский приборостроительный завод», г. Раменское Московской обл., Россия*)
Достижение навигационного класса точности трехкомпонентного лазерного гироскопа в серийном производстве

12.05 – 12.25
5421

5. **Ю.Ю. Брославец, М.А. Георгиева, А.А. Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Невзаимные эффекты в кольцевом лазере на $YAG:Cr^{4+}$. Особенности измерения угловых величин в автомодуляционном режиме генерации и в режиме биений

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.25 – 13.00 6. **А.Е. Федоров, Д.А. Рекунов** (ОАО «Раменский приборостроительный завод», г. Раменское Московской обл., **Россия**)
Компенсация инструментальных погрешностей трехкомпонентного лазерного гироскопа моноблочной конструкции
5561
- 5661 7. **С.З. Джамал** (Институт космической технологии, г. Карачи, **Пакистан**)
Моделирующая система для выработки данных инерциальных датчиков
Доклад не состоялся
- 5221 8. **Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, Ю.В. Садомцев, А.В. Полушкин, Е.А. Депутатова, Р.В. Ермаков, С.Ф. Нахов** (Филиал ФГУП «НПЦ АП им. акад. Н.А.Пилюгина» - «ПО «Корпус», г. Саратов, **Россия**)
Прецизионный широкодиапазонный стенд с инерциальными чувствительными элементами и цифровой системой управления
- 5521 9. **Халид Ишак** (Институт космической технологии, г. Карачи, **Пакистан**)
Гирокомпасирование гироскопической системы калибровки
Доклад не состоялся
- 5491 10. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев, А.А. Чепурин** (ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», **Россия**)
Метод повышения точности бесплатформенной системы ориентации подвижного объекта с малым временем движения
- 5151 11. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, В.Е. Прилуцкий** (ООО «НПК «Оптолинк», г. Зеленоград, Москва, **Россия**), **П.К. Плотников, А.В. Михеев, С.Г. Наумов** (Саратовский государственный технический университет, **Россия**)
Исследование работы БИНС в условиях высоких широт с учетом погрешностей реальных датчиков
- 5281 12. **В.М. Никифоров** (ФГУП «НПЦ АП им. акад. Н.А.Пилюгина», Москва, **Россия**)
Устойчивость терминального управления движением сложных динамических систем при нестандартном воздействии
- 4821 13. **В.Э. Джашитов, В.М. Панкратов, А.В. Голиков** (Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов, **Россия**)
Теория гироскопов и теоретическая механика – компьютерные лекции
- 4841 14. **О.Л. Мумин, М.В. Дроздов, Л.П. Рябова, В.Г. Розенцвейн, В.В. Святой, В.В. Сумароков, А.Н. Федорович** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, **Россия**)
Трехкоординатный малогабаритный акселерометр с цифровым выходом повышенной надежности

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

- 5191 15. **Н.И. Кробка** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры «НИИ прикладной механики им. акад. В.И.Кузнецова», Москва, Россия*)
Некоммутативные кинематические эффекты и закономерности накопления шумов волоконно-оптических гироскопов в бесплатформенных инерциальных системах ориентации

13.00 – 14.00 О Б Е Д

Председатели – **проф. В.З. Гусинский**, *Россия*
проф. В.В. Чиковани, *Украина*

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 16. **Ю.Г. Мартыненко** (*Институт механики Московского государственного университета, Россия*), **И.В. Меркурьев**, **В.В. Подалков** (*Московский энергетический институт (технический университет), Россия*)
5321 Динамика кольцевого микромеханического гироскопа в режиме вынужденных колебаний
- 14.20 – 14.40 17. **Х. Мьонг**, **Х. Банг** (*Корейский институт развития науки и техники, г. Дайджон, Республика Корея*)
5311 Нелинейное управление вибрационными гироскопами, используемыми в режиме датчиков угла
- 14.40 – 15.00 18. **В.В. Чиковани**, **Ю.А. Яценко**, **И.Т. Миколишин** (*INNALABS Holding Inc., Киев, Украина*)
5381 Результаты испытаний кориолисового вибрационного гироскопа с металлическим резонатором на чувствительность к вибрации и удару

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ *

- 15.00 – 15.30 19. **Д.М. Малютин**, **В.Я. Распопов**, **Ю.В.Иванов** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия*)
5021 Опыт создания систем стабилизации и управления линией визирования
- 4831 20. **В.Э. Джашигов**, **В.М. Панкратов**, **М.А. Барулина** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов, Россия*)
Микромеханический акселерометр с реверсивной системой терморегулирования в условиях температурных возмущений
- 5271 21. **В.Б. Никишин**, **А.В. Мельников**, **В.С. Шорин**
(*ЗАО «Газприборавтоматикасервис», ЗАО «Геофизмаш», Саратовский государственный технический университет, г. Саратов, Россия*)
Оценивание и компенсация погрешностей широкодиапазонного гироинклинометра
- 5391 22. **М.А. Басараб**, **В.А. Матвеев**, **М.А. Ивойлов** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э.Баумана, Россия*)
Генетические алгоритмы балансировки волнового твердотельного гироскопа

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

- 5401 23. **Э. Эдван, С. Кнедлик, М. Чжан, О. Лоффельд** (*Центр систем датчиков (ZESS), Университет Зигена, Зиген, Германия*)
Исследование динамических моделей для оценивания углового движения в безгироскопном инерциально-измерительном модуле
- 5181 24. **Ю.Г. Егоров, С.В. Смирнов** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э.Баумана, Россия*)
Обработка информации в адаптивной системе коррекции инерциальной системы ориентации радиотелескопа
- 5301 25. **Е.И. Сомов** (*Самарский научный центр РАН, Россия*)
Многokратные алгоритмы фильтрации, интегрирования и калибровки бесплатформенной инерциальной системы определения ориентации космического аппарата
- 6841 26. **В.С. Лобанов, Н.В. Тарасенко, Д.Н. Шульга, В.Н. Зборошенко, А.Е. Борисов** (*ФГУП «Центральный научно-исследовательский институт машиностроения» (ЦНИИмаш), г. Королев Московской обл., Россия*)
Стенд имитационного моделирования управляемого движения автоматической поворотной платформы
- 6871 27. **Виктор Федосов** (*Авиационный научно-исследовательский и испытательный институт, г. Прага, Чешская республика*),
Ладислав Сегнал, Либуше Поспишилова (*Астрономический институт АН ЧР, г. Ондржейов, Чешская республика*)
Проект TEASER

15.30 – 16.00

П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

16.00 – 16.20
4961

28. **Михаил Шаталов** (*Совет по научно-техническим исследованиям (CSIR), г. Претория, Технологический университет Цване, Южная Африка*),
Шарлотта Кетце, Стефан Джуберт (*Технологический университет Цване, Южная Африка*)
Динамика вращающегося и вибрирующего тонкостенного полусферического резонатора, параметрически управляемого дискретными электродами

16.20 – 16.40
5061

29. **Е.А. Чуманкин, А.Ю. Мишин** (*ОАО «Корпорация «Тактическое ракетное вооружение» ОАО АНПП «ТЕМП-АВИА», г. Арзамас Нижегородской обл., Россия*)
Исследование характеристик датчиков угловой ориентации для оценки возможности применения в составе инерциальных систем управления беспилотными летательными аппаратами

17.00 – 21.00

ОБЗОРНАЯ АВТОБУСНАЯ ЭКСКУРСИЯ ПО ГОРОДУ

ВТОРНИК

26 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

(Продолжение)

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

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 9.00 – 9.20 30. **А.А. Волынцев, В.В. Воробушкин, Б.А. Казаков, Н.А. Тидеман, И.Е. Шустов** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры «НИИ прикладной механики им. акад. В.И.Кузнецова», Москва, Россия*)
5701
Повышение точности и диапазона измерения прецизионных гироскопических измерителей вектора угловой скорости на базе поплавковых чувствительных элементов
- 9.20 – 9.40 31. **Г. Декулис** (*Фредерикский научно-исследовательский центр, Фредерикский университет, г. Никосия, Кипр*)
5441
Интеллектуальный датчик, оптимизированный для применения в аэрокосмической навигации
- 9.40 – 10.00 32. **Н.И. Кробка** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры «НИИ прикладной механики им. акад. В.И.Кузнецова», Москва, Россия*)
5201
Квантовая микромеханика: гироскопы на волнах де Бройля и квантовых свойствах сверхтекучих жидкостей. Тенденции развития и состояние разработок

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – к.т.н. **Б.С. Ривкин**, *Россия*
г-н **Л. Камберлен**, *Франция*

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 10.00 – 10.20 33. **Й. Сейбольд, О. Майстер, Н. Фритч, Г. Троммер** (*Институт оптимизации систем, университет Карлсруэ, г. Карлсруэ, Германия*)
5351
Возможности объединения миниатюрных летательных аппаратов в группы
- 10.20 – 10.40 34. **А. Баудкубе, М. Фаррохи** (*Иранский университет науки и техники, г. Тегеран, Иран*)
5341
Моделирование и управление беспилотными летательными аппаратами с помощью многокритериального метода выходной обратной связи
Доклад не состоялся
СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ *
- 10.40 – 11.00 35. **В.Я. Распопов, Р.В. Алалуев, С.В. Телухин, Д.М. Малютин** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия*), **П.П. Парамонов, Ю.И. Сабо** (*ОКБ «Электроавтоматика им. П.А.Ефимова», Россия*)
5011
Проектирование САУ малоразмерного БПЛА
- 5371 36. **А. Баудкубе, М. Могхадам, М. Фаррохи** (*Иранский университет науки и техники, г. Тегеран, Иран*)
Алгоритм надежного и интеллектуального планирования траектории для беспилотных летательных аппаратов в полете с огибанием рельефа местности /предупреждением столкновения с наземными препятствиями
Доклад не состоялся

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

- 5331 37. **А.А. Фомичев, В.Б. Успенский, П.В. Ларионов, К.Ю. Счастливец** (ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., **Россия**)
Анализ эффективности позиционной, скоростной и смешанной коррекции в интегрированной навигационной системе при использовании данных от неполного созвездия спутников
- 4981 38. **В.И. КОРТУНОВ, Г.А. ПРОСКУРА, А.С. КРАВЧУК** (Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е.Жуковского «ХАИ», г. Харьков, **Украина**)
Анализ точности интегрированной БИНС с оптическим датчиком
Доклад не состоялся
- 5621 39. **К.К. Веремеенко, Д.А. Антонов, В.М. Жарков, Р.Ю. Зимин** (Московский авиационный институт (государственный технический университет), **Россия**)
Интегрированный навигационно-посадочный комплекс беспилотного летательного аппарата, использующий сигналы псевдоспутников
- 5531 40. **Н.М. Поленов** (Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, **Россия**), **А.И. Панферов, В.К. Пономарев** (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, **Россия**)
Адаптивный алгоритм комплексной обработки информации на основе спектрального анализа обновляемых последовательностей в навигационном комплексе воздушного судна
- 11.00 – 11.30 П Е Р Е Р Ы В
- П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы
- 11.30 – 11.50 41. **Б.А. Блажнов, Г.И. Емельянец, Д.А. Кошаев, И.В. Семенов,**
5361 **А.П. Степанов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, **Россия**), **В.М. Жилинский, А.Н. Коротков, Е.А. Тимофеев, Г.С. Цеханович** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, **Россия**)
Интегрированная инерциально-спутниковая система ориентации и навигации, построенная по сильносвязанной схеме
- 11.50 – 12.10 42. **Цзюньчуань Чжоу, Стефан Кнедлик, Эззалдин Эдван, Отмар Лоффельд**
5481 (Центр систем датчиков (ZESS), Университет Зейгена, г. Зейген, **Германия**)
Недорогая интегрированная навигационная система МЭМС-ИИМ/GPS с сильной связью, в которой используется эффективный вычислительный метод на основе усовершенствованного обобщенного фильтра Калмана
- 12.10 – 12.30 43. **В.Б. Никишин, А.И. Синев** (ЗАО «Газприборавтоматикасервис»,
5051 **Саратов, Россия**), **П.К. Плотников** (Саратовский государственный технический университет, **Россия**)
Сопоставительный анализ инструментария, алгоритмов и точностных параметров позиционирования трасс и дефектов подземных трубопроводов с помощью БИНС и GPS

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.30 – 13.00 44. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев, В.А. Смирнов, А.А. Чепурин** (ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия)
5501 Экспериментальные исследования ИСОН, использующей информацию от ограниченного количества навигационных спутников
- 4851 45. **А.А. Голован, А.И. Матасов** (Московский государственный университет им. М.В.Ломоносова, Россия)
Применение гарантирующего подхода к решению задачи топографической привязки
- 4791 46. **А.В. Лопарев, О.А. Степанов, В.А. Тупысев, Т.П. Тосикова** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия)
Синтез алгоритмов обработки навигационной информации с гарантированным качеством оценивания
- 5681 47. **Д.А. Бедин, А.А. Федотов** (Институт математики и механики УрО РАН, Екатеринбург, Россия), **А.В. Беляков, К.В. Строков** (Фирма «НИТА», Санкт-Петербург, Россия)
Программный пакет для задачи восстановления траектории самолета
- 6501 48. **В.И. Сырямкин** (Томский государственный университет, Россия), **Г.С. Глушков** (ОАО «НИИ полупроводниковых приборов», Томск, Россия), **В.С. Шидловский, А.О. Гафуров** (Томский государственный университет, Россия), **Д.С. Жданов** (ОАО «НИИ полупроводниковых приборов», Томск, Россия), **И.Н. Рожнев** (Томский политехнический университет, Россия), **Л.С. Соломонов, Л.П. Каменский** (Московский институт теплотехники, Россия), **В.И. Юрченко** (ОАО «НИИ полупроводниковых приборов», Томск, Россия)
Алгоритмическое и программное обеспечение интегрированных корреляционно-экстремальных навигационных систем
Доклад не состоялся
- 5471 49. **М.Г. Могхадам** (Университет «Тарбиат Модарес», г. Тегеран, Иран), **А. Бадкубе** (Иранский университет науки и техники, г. Тегеран, Иран), **Ф. Джамшиди, М.Т.Х. Бехести** (Университет «Тарбиат Модарес», г. Тегеран, Иран)
Робастное управление активной системой подвеса с использованием методов управления H_2 и H_∞
Доклад не состоялся
- 5431 50. **С.А. Бродский, А.В. Небылов, А.И. Панферов** (Международный институт передовых аэрокосмических технологий Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия)
LMI оптимизация системы датчиков при проектировании системы управления упругим летательным аппаратом

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

- 4811 51. **И.Н. Бурдинский, А.С. Миронов** (*Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток, Тихоокеанский государственный университет, г. Хабаровск, Россия*), **А.В. Мяготин** (*Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток, Санкт-Петербургский государственный университет гражданской авиации, Россия*)
Многоканальный корреляционный детектор шумоподобных гидроакустических сигналов
- 5081 52. **Цинчжэ Ван, Мэн-Инь Фу, Чжихун Ден, Шуньтин Ван** (*Школа автоматизации, Пекинский технологический институт, г. Пекин, Китай*)
Новый алгоритм динамической калибровки масштабного коэффициента одометра
- 5761 53. **Чан-Хун Ван, И-Минь Коу** (*Научно-исследовательский центр по космическому управлению и инерциальной технике, Харбинский технологический институт, г. Харбин, Китай*)
Возможности и перспективы использования разложения вектора напряженности магнитного поля в геомагнитной навигации
Доклад не состоялся
- 13.00 – 14.00 О Б Е Д
- Председатели – к.т.н. **Б.С. Ривкин**, *Россия*
проф. **И.М. Окон**, *Россия*
- ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ**
- 14.00 – 14.20 54. **Е.Г. Харин, В.А. Копелович, И.А. Копылов, Е.В. Клабуков, А.Ф. Якушев, В.А. Якушев** (*ФГУП «ЛИИ им. М.М.Громова», г. Жуковский Московской обл., Россия*)
Летные испытания инерциально-спутниковых навигационных систем с применением современных информационных технологий
- 14.20 – 14.40 55. **Абилю Азенья, Адриано Карвалью** (*Институт систем и робототехники, университет г. Порту, Португалия*)
Локализация радиочастот внутри помещений с использованием пространственных измерений
- 14.40 – 15.00 56. **Б.В. Павлов, А.К. Волковицкий, Е.В. Каршаков** (*Институт проблем управления им. В.А.Трапезникова РАН, Москва, Россия*)
Низкочастотная электромагнитная система относительной навигации и ориентации
- 15.00 – 15.25 57. **С.И. Кумков** (*Институт математики и механики УрО РАН, г. Екатеринбург, Россия*), **С.Г. Пятко** (*ГосНИИ «Аэронавигация», Москва, Россия*), **А.А. Федотов** (*Институт математики и механики УрО РАН, г. Екатеринбург, Россия*)
Обработка искаженной АЗН/GPS информации в системе наблюдения за движением самолета

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

- 5251 58. **Анджей Бак, Мацей Гуцма, Люциян Гуцма** (*Морской университет Щецина, г. Щецин, Польша*), **Марко Перковиц** (*Объединенный научно-исследовательский центр – Еврокомиссия, г. Испра, Италия*)
Экспериментальная навигационная система - интегрированное техническое средство для управления судами в портах
- 5261 59. **Н.А. Лукин** (*Институт машиноведения УрО РАН; НПО автоматики, г. Екатеринбург, Россия*)
Методология проектирования функционально-ориентированных процессоров для корреляционно-экстремальных навигационных систем высокоманевренных летательных аппаратов
- 5591 60. **А. Банахович** (*Гдыньская морская академия, г. Гдыня, Польша*), **А. Вольски, Г. Банахович** (*Морской университет Щецина, г. Щецин, Польша*)
Эволюта плоской траектории движения корабля
Доклад не состоялся
- 5161 61. **В.А. Воронов, Э.И. Дружинин** (*Институт динамики систем и теории управления СО РАН, г. Иркутск, Россия*)
Разомкнутые высокоточные системы программного управления переориентацией нежесткого орбитального телескопа
- 5171 62. **В.В. Бартенев** (*Курский государственный технический университет, Россия*)
Применение комбинированного нейтрософского ПИД-регулятора к задаче управления движением мобильного объекта
Доклад не состоялся
- 15.25 – 15.55 П Е Р Е Р Ы В
- Председатели – д.т.н. **Ю.А. Литманович**, *Россия*
проф. А.В. Збруцкий, *Украина*
- П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы**
- 15.55 – 16.15 63. **А.С. Сыров, А.Г. Бровкин, Е.Е. Семенов, В.В. Морозов, О.И. Федоскин**
5751 (*ФГУП «МОКБ «Марс», Москва, Россия*)
Анализ путей повышения точности выведения полезных нагрузок разгонным блоком «БРИЗ-М»
- 16.15 – 16.35 64. **А.С. Галкина, А.И. Мантуров, В.И. Рублев, В.Е. Юрин**
5041 (*Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, Россия*)
Анализ точности формирования и реализации программ управления угловым движением КА при использовании системы спутниковой навигации
- 16.35 – 16.55 65. **Ю.Н. Горелов, С.Б. Данилов** (*Самарский государственный университет, Россия*), **Г.П. Аншаков, А.И. Мантуров, Ю.М. Усталов** (*ГУП научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*)
5571 Теоретические основы и методы синтеза интегральных программ управления угловым движением космических аппаратов дистанционного зондирования множества районов наблюдения переменного состава на длительных временных интервалах

- 16.55 – 17.15 66. **И.В. Белоконов, А.В. Крамлих** (*Самарский государственный
5111 аэрокосмический университет им. акад. С.П.Королёва, Россия*)
Алгоритмическое обеспечение малогабаритной системы контроля
движения малых спутников
Доклад не состоялся
- 17.15 – 17.35 67. **Р.А. Дзесов, В.Н. Жуков, В.П. Павлов** (*ЦУП ЦНИИ машиностроения,
5031 г. Королев Московской обл., Россия*)
Практические аспекты определения параметров траектории МКС
для обеспечения автоматической стыковки ATV с МКС
Доклад не состоялся
- 17.35 – 17.55 68. **А.Б. Лукин, А.А. Чубыкин, В.В. Сумерин, В.Д. Шаргородский
4991 (НИИ Прецизионного приборостроения, Москва, Россия) И.А. Золкин,
Е.И. Игнатович, А.Ф. Щекутьев (ИАЦ КВНО ЦНИИмаш, г. Королев
Московской обл., Россия)**
Модельные оценки информационных свойств межспутниковых измерений
лазерной навигационно-связной системы МЛНСС для космического
эксперимента на КА ГЛОНАСС

18.30 – 22.00 Б А Н К Е Т

СРЕДА

27 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

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

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.30 – 9.50 69. **Е.А. Микрин, М.В. Михайлов, И.В. Орловский, В.Н. Платонов,
4941 С.Н. Рожков, А.С. Семенов, Р.В. Федулов** (*ОАО «РКК «Энергия»,
г. Королев Московской обл. Россия*)
Эксплуатация АСН-М МКС, ее характеристики и возможности.
Перспективы использования АСН на КА «СОЮЗ» и «ПРОГРЕСС»
- 9.50 – 10.10 70. **М. Хаппонен, Й. Виитанен, П. Кокконен, Й. Ояла, Й. Раямяки
5411 (Лауреаский университет прикладных наук, г. Эспо, Финляндия)**
Обнаружение помех в перспективных системах навигации и слежения
- 10.10 – 10.30 71. **П. Коварж, П. Качмаржик, Ф. Вейражка** (*Чешский технический
5511 университет в Праге, г. Прага, Чехия*)
Высокоэффективный приемник Galileo E5
- 10.30 – 10.50 72. **В. Бехар** (*Институт параллельных вычислений, Болгарская академия наук,
5071 Болгария*), **Ч. Кабакчиев** (*Факультет информационных технологий,
Софийский университет "Св. Кл. Охридский", Болгария*),
Г. Гайдаджиев, Г. Кузманов, П. Ганчосов (*Делфтский технический
университет, Нидерланды*)
Параметрическая оптимизация адаптивного формирователя диаграммы
направленности на основе MVDR QR для подавления помех
и многолучевого эффекта в приемниках GPS/GLONASS

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 10.50 – 11.20
5541 73. **А.М. Алешечкин** (*Институт инженерной физики и радиоэлектроники ФГОУ ВПО «Сибирский федеральный университет», г. Красноярск, Россия*)
Оценка погрешностей определения угловой ориентации по сигналам спутниковых радионавигационных систем
Доклад не состоялся
- 4881 74. **Н.В. Михайлов, М.В. Холостов** (*Представительство «Мстар Семикондактор», Санкт-Петербург, Россия*), **В.Ф. Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия*)
Метод адаптивного подавления многолучевости в ГНСС приемнике широкого производства
- 4891 75. **Н.В. Михайлов, А.В. Никандров, П.С. Глушков** (*Представительство «Мстар Семикондактор», Санкт-Петербург, Россия*), **В.Ф. Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия*)
Автоматизированное функциональное регрессионное тестирование GNSS приемников
- 4901 76. **М.В. Васильев, Н.В. Михайлов** (*Представительство «Мстар Семикондактор», Санкт-Петербург, Россия*), **Н.В. Васильева** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Метод автономного долгосрочного прогноза эфемерид СРНС для радионавигационных приемников массового применения
- 4931 77. **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, Н.В. Васильева, Э.А. Панов** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Применение имитационного моделирования для анализа качества навигационных полей СРНС и их локальных дополнений
- 5291 78. **О.О. Барабанов, Л.П. Барабанова** (*Ковровская государственная технологическая академия им. В. А. Дегтярёва, Россия*)
История алгоритмов для GNSS, начиная с Аполлония

11.20 – 11.50

П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

- 11.50 – 12.10
5121 79. **Б.П. Вассилева** (*Институт параллельных вычислений, Болгарская академия наук, г. София, Болгария*), **Б.И. Вассилев** (*Софийский технический университет, г. София, Болгария*)
Анализ производительности системы EGNOS и новый алгоритм для улучшения ее параметров
- 12.10 – 12.30
4921 80. **Н.В. Михайлов** (*Представительство «Мстар Семикондактор», Санкт-Петербург, Россия*), **В.Ф. Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия*)
Методы первичной обработки сигналов в радионавигационных приемниках космического базирования

12.30 – 13.00

ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

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

13.00 – 14.00

О Б Е Д

14.00 – 15.00

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