

**Рефераты, принятые на XXXIII конференцию
памяти Н.Н.Острякова**

Секции конференции:

Секция №1. Инерциальные датчики и системы

Секция №2. Обработка навигационной информации и управление движением

Секция №3. Электроника, информатика и вычислительная техника бортовых систем управления и навигационных комплексов

Секция №4. Гравиметрические системы и навигация с использованием геофизполей

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
2	А.В. Моторин, О.А. Степанов (<i>Университет ИТМО, АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия</i>) Методы одновременной навигации и картографирования при использовании различных карт	2
3	А.С. Матвеев (<i>ФГБОУ ВО ГУЗ, Москва, Россия</i>) К вопросу интерполяции местных гравиметрических аномалий высоты	4
4	С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов (<i>Автономная некоммерческая организация «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Оценка количества консервативной информации в задачах математического описания геофизических полей на основе ортогональных функций и регулярных сеток	4
5	М.Б. Розенгауз (<i>АО Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия</i>) К вопросу об учёте влияния комплекта запасных частей, инструментов и принадлежностей на показатели надёжности системы	2
6	В.Н. Конешов, П.С. Михайлов, В.Н. Соловьев (<i>ИФЗ РАН, ВлГУ, Москва, Россия</i>), Л.К. Железняк (<i>ИФЗ РАН, Москва, Россия</i>) Современные глобальные модели гравитационного поля земли в мировом океане: оценки точности и перспективы практического применения	4
9	К.В. Дунаевская, В.Б. Костоусов (<i>ИММ УрО РАН, Екатеринбург, Россия</i>) Исследование метода вычисления текущей характеристики точности в задаче навигации по полю высот рельефа местности	4
10	Ю.Г. Кокунько, С.А. Краснова (<i>ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия</i>) Синтез динамического генератора для сглаживания пути беспилотного летательного аппарата с выполнением конструктивных ограничений	Передано в УАКС

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
11	<p>А.А. Голован (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия), С.Н. Моргунова, И.В. Соловьев, М.А. Шатский (МОКБ "Марс" - филиал ФГУП "ВНИИА", Москва, Россия)</p> <p>Декомпозированный алгоритм оценки ориентации космического аппарата в режиме астрокоррекции</p>	2
12	<p>В.С. Вязьмин, А.А. Голован (МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия), Г.И. Бровкин, О.Р. Контарович (АО "ГНПП "Аэрогеофизика", Москва, Россия)</p> <p>Технологии и результаты обработки первичных данных бескарданного аэрогравиметра в площадных съемках с облетом рельефа на разных носителях</p>	4
13	<p>А.В. Лопарев (АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор", НИУ ИТМО, Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Метод оценивания параметров полигармонических последовательностей, основанный на гауссовой аппроксимации апостериорной плотности</p>	2
14	<p>А.В. Лопарев (АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор", НИУ ИТМО, Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Алгоритм прогноза времени проведения обсерваций при навигации подводного аппарата</p>	2
15	<p>А.М. Грузликов, Н.В. Колесов, Е.Г. Литуненко, Ю.М. Скородумов (АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор", Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Математическая модель информационного взаимодействия в сети автономных необитаемых подводных аппаратов</p>	3
16	<p>Н.В. Колесов, Е.Г. Литуненко, М.В. Толмачева (АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор", Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Минимизация среднего времени пребывания задания при (flow shop)-планировании в распределенной системе со многими информационными выходами</p>	3
17	<p>А.М. Грузликов (АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор", Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Минимизация среднего времени пребывания задания в системе с блокировками при (flow shop)-планировании</p>	3
18	<p>М.С. Рыжов, Н.М. Маркович (ИПУ РАН, Москва, Россия)</p> <p>Оценивание хвостого индекса мер влияния узлов в случайных эволюционно меняющихся графах</p>	Передано в МТУиП
19	<p>Д.С. Бобров (ФГУП "ВНИИФТРИ", р.п. Менделеево, Россия)</p> <p>Метод повышения точности и детальности карт параметров гравитационного поля земли</p>	4
21	<p>В.Ф. Фатеев, Д.С. Бобров, М.М. Мурзабеков, Р.А. Давлатов, В. П. Лопатин (ФГУП "ВНИИФТРИ", р.п. Менделеево, Россия)</p> <p>Пункт гравиметрической колокации – средство обнаружения подземных плотностных неоднородностей</p>	ОТКЛ

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
22	В.Ф. Фатеев, Д.С. Бобров, Ф.Р. Смирнов, С.С. Донченко, Е.А. Рыбаков (ФГУП "ВНИИФТРИ", р.п. Менделеево, Россия) Квантовые нивелиры на высокостабильных квантовых часах и их испытания	4
23	В.А. Лыгин (АО "Южморгеология", Геленджик, Россия) Особенности строения гравитационного поля Охотского моря	
24	А.Б. Куржанский (ВМК МГУ, Москва, Россия), А.А. Усова (ИММ УрО РАН, Екатеринбург, Россия) Групповое управление командой роботов	2
25	М.М. Мурзабеков, В.Ф. Фатеев, Д.С. Бобров (ФГУП "ВНИИФТРИ", Менделеево, Россия) Пример вычисления высот квазигеоида на основе измерений уклонений отвесной линии с использованием астроизмерителя	4
26	В.Ф. Фатеев, Д.С. Бобров, В.П. Лопатин (ФГУП "ВНИИФТРИ", Менделеево, Россия) Метод повышения точности измерений ускорения свободного падения на борту наземного транспортного средства	4
27	Ф.С. Капралов, А.В. Козлов (МГУ им. Ломоносова, Москва, Россия) Юстировка блока микроэлектромеханических инерциальных датчиков относительно двухантенной спутниковой системы	1
28	Ю.М. Скородумов, Е.В. Лукоянов, А.Б. Торопов, Д.А. Мухин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия) Результаты разработки и испытаний макета аппаратно-программных средств сетевой гидроакустической связи	Передано в УМС
29	К.А. Насеткин (АО "Концерн ЦНИИ Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия), А.С. Пузанов (ННГУ им. Н.И. Лобачевского, Нижний Новгород, Россия) Вычислительная платформа повышенной радиационной стойкости	3
30	В.С. Вязьмин, А.А. Голован (МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия), А.В. Шаронов (Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва, Россия) О восстановлении целостности первичных данных бескарданного инерциального гравиметра	4
31	А.Е. Пелевин, О.В. Зайцев (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия) Автоматическая посадка автономного необитаемого подводного аппарата на платформу в заданную позицию	Передано в УМС
32	Г.И. Бровкин, П.С. Бабаянц, О.Р. Контарович (АО "ГНПП"Аэрогеофизика", Москва, Россия), В.С. Вязьмин, А.А. Голован (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Методические особенности современных аэрогравиметрических съемок	4

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
33	М.А. Тит, А.Г. Щербак, А.Ю. Филиппов (АО "Концерн"ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Моделирование процесса корректировки параметров сферических роторов при нанесении функциональных покрытий	1
34	В.Ф. Фатеев, И.С. Сильвестров, Р.А. Давлатов (ФГУП "ВНИИФТРИ", Менделеево, <i>Россия</i>) Результаты анализа и макетирования бортового космического лазерного градиентометра на свободных массах	4
35	А.Д. Говоров, В.С. Вязьмин, А.А. Голован (МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>) Предполетная калибровка блока акселерометров бескарданного аэрогравиметра	4
36	И.Ю. Забавичев, И.А. Насеткин (Филиал ФГУП РФЯЦ-ВНИИЭФ «НИИИС им. Ю.Е. Седякова», Нижний Новгород, <i>Россия</i>) Разработка помехозащищенной аппаратуры спутниковой навигации, выполненной на отечественной элементной базе	3
37	С.Н. Беляев, А.Г. Щербак (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Технологические аспекты формирования тонкопленочных электродов подвеса на узлах электростатического акселерометра	1
38	А.В. Небылов, В.А. Небылов (СПбГУАП, Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Перспективы развития многоразовых космических систем с горизонтальным запуском и посадкой	Передано в УАКС
39	А.Е. Пелевин (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт -Петербург, <i>Россия</i>) Идентификация параметров модели морского подвижного объекта с привлечением измерений спутниковой навигационной системы	2
41	К.А. Рыбаков (Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва, <i>Россия</i>) О вариации Аллана для самоподобных случайных процессов	2
42	М.А. Колесникова, А.В. Крамлих, П.Н. Николаев, Е.И. Полухина, Д.В. Рьлько, Д.Д. Соболев (Самарский университет, Самара, <i>Россия</i>) Особенности реализации бортового алгоритма определения ориентации наноспутника SamSat-ION	2
43	Ангело Сальватор Эспиноза Валлес, И.В. Белоконов (Самарский национальный исследовательский университет, Самара, <i>Россия</i>) Калибровка микроэлектромеханических датчиков угловой скорости с использованием робота-манипулятора	1
44	Д.В. Никущенко, В.А. Рыжов, Т.А. Федорова, Н.Н. Семенов (СПбГМТУ, Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Имитационное моделирование работы подводной беспроводной сенсорной сети при использовании волнового глайдера в качестве мобильного шлюза	Передано в УМС

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
45	С.А. Волобуев, Е.А. Махаев, В.В. Святы́й, В.В. Сумароков (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Россия) Разработка и сравнительные испытания маятникового компенсационного акселерометра	1
46	Е.А. Борисоглебская, К.Д. Копылова, А.О. Чернов (СПбГУ, Санкт-Петербург, Россия), О.Н. Граничин (СПбГУ, Институт проблем машиноведения РАН, Санкт-Петербург, Россия) Управление настройкой роя телескопов в космосе в условиях произвольных помех и деформаций элементов системы	2
47	П.А. Иванов, В.А. Лазарев (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург, Россия), Е.Д. Бохман (ООО "ИНЕРТЕХ", Санкт-Петербург, Россия) Способ повышения точности углового позиционирования поворотных испытательных стендов	1
48	Т.Н. Сирая (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Показатели точности измерений и расширенные модели данных	2
49	Г.М. Довгоброд (АО «ЦНИИ «Курс», Москва, Россия) Настройка нелинейного адаптивного авторулевого численными методами	2
50	Г.В. Безмен, А.Н. Шевченко (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия) Оценка значения масштабного коэффициента ядерного магнитного гироскопа на основе оценки времени жизни его рабочего вещества	1
51	П.Ю. Кузнецов, А.В. Брагин (Институт проблем управления РАН имени В.А. Трапезникова, Москва, Россия) Автономное определение углов ориентации объекта на основе инерциальных датчиков и магнитометра	1
52	А.В. Чернодаров (ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия), С.А. Иванов (Раменское приборостроительное конструкторское бюро, Раменское, Московская обл., Россия) Тестовый контроль программно-аппаратного модуля БИНС на основе решения обратной задачи инерциальной навигации	1
53	В.В. Богомолов, Д.А. Кошаев (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия) Алгоритм позиционирования подводного аппарата по измерениям дальности до маяков при их недостаточном для одномоментного навигационного решения количестве	2
54	В.А.Васильев, А.В.Моторин, А.А. Краснов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия), А.В.Соколов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия), О.А.Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Программно-алгоритмический комплекс обработки гравиметрических данных.	4

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
55	<p>А.П. Колеватов (ПАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания», Пермь), О.А. Степанов, В.П. Золотаревич (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Исследование навигационной информативности полей вторых производных геопотенциала и оценка ожидаемой точности коррекций показаний навигационных систем при их использовании</p>	4
56	<p>В.С. Быкова, А.И. Машошин, А.С. Смирнов (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>О подходе к распознаванию донных объектов с использованием средств мониторинга дна, работающих на разных физических принципах</p>	Передано в УМС
57	<p>В.С. Быкова, А.И. Машошин (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор, Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Цифровой полигон для отработки системы управления автономного необитаемого подводного аппарата</p>	Передано в УМС
58	<p>С.Ф. Коновалов, Д.В. Майоров, В.Е. Чулков, Д.А. Малыхин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия), А. Г. Андреев (ПАО "Пермская Научно-Производственная Приборостроительная Компания", Пермь, Россия), К.С. Коновалов, Б.С. Коновалов (ООО "Инженерный центр диагностики", Москва, Россия), А.Ю. Герасимчук (Мостоиспытательная станция №8 Центра диагностики и мониторинга устройств инфраструктуры ПАО "РЖД", Москва, Россия)</p> <p>Использование акселерометрических систем мониторинга при оценке состояния автомобильных, железнодорожных мостов и железнодорожных путей</p>	Плен
60	<p>Д.А. Кошаев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Позиционирование и определение ориентации автономного необитаемого подводного аппарата относительно причального устройства с гидроакустическими маяками</p>	2
61	<p>В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев (АО «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия)</p> <p>Комбинированное терминальное управление подвижным объектом</p>	2
без номера	<p>Г.В. Анцев, В.А. Сарычев (АО «НПП «Радар ммс», Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Сверхширокополосные сигналы в автомобильной радиоэлектронике</p>	3
без номера	<p>А.В. Соколов, А.А. Краснов, В.Г. Розенцвейн (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Комплексирование данных гиросtabilизированного и бесплатформенного гравиметров</p>	4

№ по системе СПОК	Название доклада	Номер секции принятых докладов
без номера	<p>Н.А. Лукин (<i>ИМАШ УрО РАН, Уральский федеральный университет, Екатеринбург, Россия</i>) Первичная обработка изображений с помощью функционально-ориентированных процессоров с однородной структурой на борту высокоманевренных малогабаритных подвижных объектов</p>	3
без номера	<p>Н.А. Лукин, Л.С. Рубин (<i>ИМАШ УрО РАН, Уральский федеральный университет, Екатеринбург, Россия</i>) Высокочувствительный нелинейный широкодиапазонный преобразователь «ток-код» на основе цифровой измерительной шкалы</p>	3
без номера	<p>А.В. Небылов, В.А. Небылов, А.И. Панферов (<i>ГУАП</i>) Совместное управление воздушно-космическим самолетом и экранопланом с целью их предельного сближения и стыковки</p>	2
без номера	<p>С.В. Фетисов, А.В. Некрасов, П.Д. Козарь, А.С. Малюгин, Д.И. Мартыненко (<i>АО «Инерциальные технологии «Технокомплекс», г. Раменское, Московская область</i>) Твердотельный волновой гироскоп разработки АО «ИТТ». Достигнутые результаты. Перспективы развития.</p>	1
без номера	<p>Д.В. Фургас, А.В. Некрасов, А.А. Дзюев, И.Х. Шаймарданов, Е.В. Бабаев (<i>АО «Инерциальные технологии «Технокомплекс», г.Раменское</i>) Методы построения гироскопических компасов на микромеханических датчиках</p>	1
без номера	<p>И.К. Гончаров (<i>МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва, АО «Инерциальные технологии «Технокомплекс», г. Раменское</i>) Моделирование кольцевого микромеханического гироскопа индукционного типа с учетом его остаточной несбалансированности</p>	1