

## ПРОГРАММА

### ПОНЕДЕЛЬНИК, 30 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  
**г-н Л.Камберлен**, Франция

### ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 10.15 – 10.35 1. **И.К.Мешковский, В.Е.Стригалева, Г.Б.Дейнека** (*Национальный исследовательский университет «Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики (СПб ГУ ИТМО)», Россия*), **В.Г.Пешехонов, Д.В.Вольнский, А.А.Унтилов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия*)  
Трехосный волоконно-оптический гироскоп. Результаты разработки и испытаний
- 10.35 – 10.55 2. **Ренато Т. Альмейда** (*Армейский технологический центр, г. Рио де Жанейро, Бразилия*)  
Полимерный микрооптический гироскоп на основе структурированных связанных микрооптических резонаторов  
**СНЯТ АВТОРОМ**  
**Был заслушан доклад №65 (авторы Сомов и др.)**
- 10.55 – 11.15 3. **В.Э.Джашитов, В.М.Панкратов, А.В.Голиков** (*Институт проблем точной механики и управления Российской академии наук, г. Саратов, Россия*), **А.Г.Губанов, М.В.Ефремов** (*Научно-производственное предприятие "Антарес" г. Саратов, Россия*)  
Обеспечение термоинвариантности волоконно-оптического гироскопа
- 11.15 – 11.45 ПЕРЕРЫВ

## ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.45 – 12.05 4. **Д.П.Лукьянов, Ю.В.Филатов, С.Ю.Шевченко, М.М.Шевелько, А.Н.Перегудов, А.С.Кукаев, Д.В.Сафронов** (*Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина) (СПбГЭТУ), Россия*)  
Современное состояние и перспективы развития твердотельных микрогироскопов на ПАВ
- 12.05 – 12.25 5. **А.М.Боронахин, П.А.Иванов, Е.Д.Бохман, Ю.В.Филатов, И.Л.Суров** (*Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина) (СПбГЭТУ), Россия*)  
Средства испытаний инерциальных систем и их чувствительных элементов

## СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ\*

- 12.25 – 12.50 6. **М.В.Чиркин; В.Ю.Мишин** (*ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Россия*), **А.В.Молчанов** (*ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Россия*), **Д.А.Морозов** (*ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Россия*)  
Выделение вращательного движения из квадратурных сигналов лазерного гироскопа
7. **В.А.Карелин, О.П.Харчев** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург, Россия*)  
Нестабильность частоты полупроводникового лазера, определяющая его применимость в аппаратуре навигационных систем

---

\* Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

8. **Ю.Д.Голяев, Н.Р.Запотылько, А.А.Недзвецкая, А.О.Синельников, Н.В.Тихменев** (ФГУП «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха, Москва, **Россия**)  
Лазерные гироскопы с увеличенным временем непрерывной работы
9. **Б.В.Климкович** (УП «СКБ Камертон», Минск, **Белоруссия**)  
Уменьшение погрешности определения угла кольцевым лазерным гироскопом с виброподставкой
10. **Сун-тянь Шан, Чжи-хун Дэн, Мэн-инь Фу. Вэнь-шао Гао** (Факультет автоматике, Пекинский технологический институт, **Китай**)  
Исследование технологии компенсации температурного ухода ВОГ в режиме реального времени
11. **Н.И.Кробка, А.И.Баландин, С.В.Кеда, А.И.Терешкин, Д.С.Щербицкий** (Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) “НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова”, ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Приборостроительный факультет Московского государственного университета имени Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**)  
Исследование корреляционных матриц шумов многоосных волоконно-оптических гироскопов с одним общим источником излучения
12. **Н.И.Кробка, А.И.Биденко, Н.В.Трибулев, В.С.Черниченко** (Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) “НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова”, ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Приборостроительный факультет Московского государственного университета имени Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**)  
Классификационные таблицы и сравнительный анализ оптико-физических схем гироскопов на холодных атомах

13. **Н.И.Кробка, А.И.Биденко, Н.В.Трибулев, В.С.Черниченко** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) “НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова”, ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Приборостроительный факультет Московского государственного университета имени Н.Э.Баумана, Москва, Россия*)

Динамика патентования гироскопов на волнах де Бройля, Бозе-Эйнштейна конденсатах и сверхтекучем гелии

12.50 – 13.00 **Обсуждение стендовых докладов**

13.00 – 14.00 **О Б Е Д**

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

#### **ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 14.00 – 14.20 14. **А.Е.Федоров, В.А.Чирков, Д.А.Рекунов, Н.В.Успехов, Э.В.Трушковский** (*ОАО «Раменский приборостроительный завод», Московская обл., Россия*)  
Малогабаритный трехкомпонентный лазерный гироскоп М-40

- 14.20 – 14.40 15. **Ю.Ю.Брославец, М.А.Георгиева, А.А.Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО “Лазекс”, г. Долгопрудный, Московская обл., Россия*)  
Влияние флуктуаций параметров кольцевого YAG:Cr<sup>4+</sup> лазера в режиме синхронизации мод на динамику генерации при измерении угловых величин

- 14.40 – 15.00 16. **В.Раго, Ж.Ремилльё** (*Сажем Дефанс Секюрите, Париж, Франция*)  
Новый режим управления для существенного улучшения характеристик осесимметричных вибрационных гироскопов

15.00 – 15.30 **П Е Р Е Р Ы В**

## СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ\*

- 15.30 – 16.25 17. **В.Г.Андреев, В.А.Белокуров** (ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет» (РГРТУ); **Россия**), **В.И.Галкин** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики» (МИЭА), **Россия**), **В.И.Кошелев** (ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет» (РГРТУ); **Россия**), **А.В.Молчанов** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики» (МИЭА), **Россия**)  
Фильтрация сигналов интегрированных датчиков инерциальной навигации для повышения точности угловой ориентации
18. **Ю.Г.Мартыненко** (Институт механики Московского государственного университета, Москва, **Россия**), **И.В.Меркурьев, В.В.Подалков** (Московский энергетический институт (технический университет), **Россия**)  
Влияние погрешностей изготовления на точность кольцевого микромеханического гироскопа
19. **В.А.Солдатенков, Ю.К.Грузевич, В.М.Ачильдиев, А.Д.Левкович** (ОАО «НПО Геофизика-НВ, Москва, **Россия**)  
Использование микромеханических гироскопов для электронной стабилизации видеоизображения
20. **Е.А.Чуманкин** (ОАО «Корпорация тактическое военное вооружение», ОАО Арзамасское научно-производственное предприятие «ТЕМП-АВИА», Арзамас Нижегородской обл., **Россия**)  
Построение схемы возбуждения волнового твердотельного гироскопа, работающего в режиме датчика угловой скорости
21. **П.К.Плотников, Ю.А.Захаров** (Саратовский государственный технический университет, **Россия**)  
Элементы теории гироскопов в кардановых подвесах с учетом эффекта предварительного смещения в трении
22. **Ю.К.Жбанов, Е.Ю.Алёхова** (Учреждение Российской Академии наук Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, **Россия**), **В.Л.Петелин,**

---

\* Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

**Л.Н.Слѣзкин, А.И.Терѣшкин** (Федеральное космическое агентство Федеральное государственное унитарное предприятие «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры») филиал: «Научно-исследовательский институт прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова, Москва, **Россия**)

Коррекция масштабного коэффициента датчика угловой скорости БИНС быстровращающегося объекта

23. **Вэй У** (Колледж фотоэлектрических технологий, Национальный военный технологический институт, Чанша, **Китай**), **Шицяо Цинь** (Научная школа, Национальный военный технологический институт, Чанша, **Китай**), **Синшу Ван, Цзуншэн Хуан** (Колледж фотоэлектрических технологий, Национальный военный технологический институт, Чанша, **Китай**)

Новый подход к измерению статических деформаций корабля при помощи алгоритма интегрирования в сочетании с синхронизацией **НЕ СОСТОЯЛСЯ**

24. **М.В.Чиркин; В.В.Климаков** (ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет»; **Россия**), **А.В.Молчанов** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики»; **Россия**), **А.И.Улитенко** (ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет»; **Россия**)

Пассивное регулирование температурного поля внутри бесплатформенной инерциальной навигационной системы

25. **В.М.Никифоров, А.И.Сапожников, С.А. Зайцев, А.С.Ширяев** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, **Россия**)  
«Сверхмягкое» интегрально-терминальное управление процессом приведения систем азимутального ориентирования в плоскость астрономического горизонта

26. **Л.В.Водичева, Е.Л.Алиевская, Е.А.Кокшаров, Ю.В.Парышева** (ФГУП «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А.Семихатова», Екатеринбург, **Россия**)

Повышение точности определения угловой скорости быстровращающихся объектов

27. **Д.М.Калихман, Л.Я.Калихман, Ю.В.Садомцев,**

**А.В.Полушкин, Е.А.Депутатова, С.Ф.Нахов** (Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина» - «ПО Корпус», Саратов, **Россия**), **В.М.Никифоров** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, **Россия**)

Широкодиапазонный универсальный стенд с цифровой системой управления для контроля гироскопических приборов

28. **А.И.Баландин, Н.И.Кробка** (Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) “НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова”, ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Приборостроительный факультет Московского государственного университета имени Н.Э.Баумана, Москва, **Россия**)  
Моделирование бесплатформенных инерциальных систем ориентации на волоконно-оптических гироскопах

29. **Луньдун Чжан, Цзюньсян Лянь, Мэйпин У, Сяопин Ху** (Лаборатория инерциальных технологий, Колледж мехатроники, приборостроения и автоматики, Национальный военный технологический институт, г. Чанша, **Китай**)  
Модель ошибок и анализ погрешностей инерциальной навигационной системы на кольцевых лазерных гироскопах с периодическим вращением блока ЧЭ

**НЕ СОСТОЯЛСЯ**

30. **А.А.Белаш, Б.Е.Ландау, С.Л.Левин, С.Г.Романенко** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, **Россия**)  
Корректируемый ЭСГ для бескарданных систем ориентации повышенной точности

31. **Д.В.Гребенщиков** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А.Пилюгина», Москва, **Россия**)  
Фильтрация выходной информации акселерометра с релейно-импульсной системой (РИС) в обратной связи на основе нейронной сети

16.25 – 16.40

**Обсуждение стендовых докладов**

17.00 – 21.00

**ОБЗОРНАЯ АВТОБУСНАЯ ЭКСКУРСИЯ ПО ГОРОДУ**

**ВТОРНИК, 31 мая**

**ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ  
(Продолжение)**

Председатели – **проф. Д.П.Лукьянов**, Россия  
**проф. И.М.Окон**, Россия, США

**ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 9.00 – 9.20 32. **Л.А.Северов, В.К.Пономарев, А.И.Панферов, Н.А.Овчинникова** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия*)  
Конфигурация и характеристики датчика угловой скорости на основе волнового твердотельного гироскопа с кольцевым резонатором
- 9.20 – 9.40 33. **В.М.Кутовой, О.И.Маслова, С.Ю.Перепелкина, М.А.Чапцова** (*ФГУП "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А.Семихатова", Екатеринбург, Россия*), **М.В.Антонова, А.А.Игнатъев, Е.Ю.Ковалева, А.М.Курбатов, Л.З.Новиков** (*филиал ФГУП "ЦЭНКИ" – "НИИ прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова", Москва, Россия*)  
Исследование характеристик бесплатформенного инерциального блока на базе волоконно-оптических гироскопов в процессе наземной отработки
- 9.40 – 10.00 34. **Цзя-син Чжэн, Ши-цяо Цинь. Син-шу Ван, Цзун-шэн Хуан, Чунь-шэн Ху** (*Факультет оптоэлектроники, Национальный военный технологический институт, Чанша, провинция Хунань, Китай*)  
Измерение угловой деформации корабля с учетом медленно меняющихся квазистатических компонент  
**НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 10.00 – 10.20 35. **А.М.Боронахин, Л.Н.Подгорная, Е.Д.Бохман, Н.С.Филипеня, Ю.В.Филатов, Р.В.Шалымов, Д.Ю.Ларионов** (*Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина) (СПбГЭТУ), Россия*)  
Инерциальная система диагностики рельсового пути на ос-

## ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – к.т.н. **Б.С.Ривкин**, Россия

д.т.н. **Е.И.Емельянец**, Россия

### ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 10.20 – 10.40 36. **В.Я.Распопов, Ю.В.Иванов, Р.В.Алалуев, В.В.Матвеев, М.Г.Погорелов, А.В.Ладонкин, А.П.Шведов** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия*), **П.П.Парамонов, А.В.Шукалов, Ю.И.Сабо** (*ФГУП Санкт-Петербургское ОКБ «Электроавтоматика» им. П.А.Ефимова, С.-Петербург, Россия*)  
Комплексированные микросистемы ориентации малоразмерных беспилотных летательных аппаратов
- 10.40– 11.00 37. **О.И.Нестеренко, Н.Ю.Сергиенко** (*ООО «Гиротех», г. Киев, Украина*), **В.И.Кортунов, А.С.Кравчук** (*Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е.Жуковского «Харьковский авиационный институт», г. Харьков, Украина*)  
Интегрированная инерциально-оптическая система ориентации

11.00 – 11.30 ПЕРЕРЫВ

### ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.30 – 11.50 38. **Г.И.Емельянец** (*Национальный исследовательский университет «Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики (СПбГУИТМО)», Россия*), **Б.А.Блажнов, А.П.Степанов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия*)  
Особенности использования фазовых измерений в задаче ориентации интегрированной инерциально-спутниковой системы при мореходных испытаниях
- 11.50 – 12.10 39. **А.В.Чернодаров, А.П.Патрикеев** (*НПО «Мобильные информационные системы», Москва, Россия*), **В.В.Блиик, В.Н.Коврегин** (*НИИ Радиоэлектронных комплексов, С.-Петербург, Россия*)

## СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ\*

- 12.10 – 12.50 40. **М.Б.Богданов, А.А.Галкин, А.В.Прохорцов, В.В.Савельев, Н.Д. Юдакова** (*ГОУ ВПО «Тюльский государственный университет», Россия*)  
Инерциально-спутниковая система ориентации и навигации построенная на основе акселерометрической БИНС
41. **Хамза Бензерроук** (*Алжир, аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения*), **А.В.Небылов** (*Международный институт передовых аэрокосмических технологий Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург, Россия*)  
Интегрированная навигационная система на основе технологий WiFi и инерциальных датчиков, предназначенная для использования в помещениях
42. **Хамза Бензерроук** (*Алжир, аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения*), **А.В.Небылов** (*Международный институт передовых аэрокосмических технологий Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург, Россия*)  
Экспериментальная интегрированная навигационная система ИНС/СНС основанная на совместном использовании линейного и нелинейного робастных адаптивных фильтров
43. **С.М.Сиддики, Ц.Фан** (*Школа оптоэлектроники и пилотажно-навигационного оборудования, Пекинский университет авиации и аэронавтики, Пекин, Китай*)  
Навигационная система с гибридной обобщенно-парциальной фильтрацией для авиационных применений.  
**НЕ СОСТОЯЛСЯ**

---

\* Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

44. **А.Г.Иванов, А.А.Федотов** (*Институт математики и механики УрО РАН, г. Екатеринбург, Россия*), **А.В.Беляков, К.В.Строков** (*Фирма «НИТА», С.-Петербург, Россия*)  
Идентификация систематических азимутальных погрешностей радиолокаторов по наблюдениям за движением воздушного судна
45. **Д.А.Бедин** (*Институт математики и механики УрО РАН, г. Екатеринбург, Россия*)  
Алгоритм идентификации систематических ошибок РЛС по азимуту на основе фильтрации Калмана
46. **С.Б.Беркович, Н.И.Котов, А.В.Шолохов, Р.Н.Садеков** (*МОУ " Институт инженерной физики ", Серпухов, Россия*)  
Автомобильная спутниковая навигационная система, корректируемая в контрольных точках маршрута
47. **Н.В.Михайлов, М.В.Васильев** (*Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед» (Британские Виргинские острова), С.-Петербург, Россия*), **Д.А.Кошаев** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург, Россия*), **Н.В.Васильева** (*ОАО «ВНИИРА», С.-Петербург, Россия*)  
Совместная обработка измерений радионавигационного приемника СРНС и инерциальных датчиков массового применения
48. **Мустафа Динч, Чингиз Гаджиев** (*Факультет авиационной и космической техники, Стамбульский технический университет, Стамбул, Турция*)  
Разработка навигационной системы для автономных подводных аппаратов с использованием фильтрации Калмана
49. **Н.М.Поленов, В.И.Снимщиков** (*Всероссийский научно-исследовательский институт радиоаппаратуры, С.-Петербург, Россия*), **А.И.Панферов, В.К.Пономарев** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия*)  
Мультидальномерный режим навигационных определений в воздушной навигации

50. **Чжан Инцзюнь, Ли Юанькуй** (*Навигационный колледж Даляньского морского университета, Далянь, пров. Ляонин, Китай*), **Ван Синьцунань** (*Китайская компания океанского судоходства, Пекин, Китай*)  
Исследование системы предупреждения об опасностях при плавании и берегового контроля для судна неограниченно-го морского плавания

12.50 – 13.00      **Обсуждение стендовых докладов**

13.00 – 14.00      **О Б Е Д**

**Председатели – д.т.н. Ю.А.Литманович, Россия**  
**проф. Г.Троммер, Германия**

## **ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 14.00 – 14.20    51. **Е.Г.Харин, И.А.Копылов, В.А.Копелович, М.И.Минеев, А.И.Костюк, А.В.Ясенок** (*ФГУП «ЛИИ им. М.М. Громова», г. Жуковский, Московская обл., Россия*)  
Летные исследования алгоритмов комплексной обработки информации, обеспечивающих автоматизированное управление при заходе летательного аппарата на посадку
- 14.20 – 14.40    52. **Л.Н.Шалимов, Л.Н.Бельский, В.М.Кутовой, И.А.Тарасов, В.Д.Гохфельд** (*ФГУП «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А.Семихатова, г. Екатеринбург, Россия*)  
Основные принципы построения интегрированной навигационной системы управления ракеты-носителя «Союз-2»
- 14.40 – 15.00    53. **Г.П.Аншаков, А.И.Мантуров, В.А.Мочалов, В.Е.Юрин** (*Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», г. Самара, Россия*)  
Организация решения целевых задач в бортовых комплексах управления КА зондирования

## **СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ\***

---

\* Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

- 15.00 – 15.30
54. **А.В.Тимофеев, В.В.Титов** (*Учреждение Российской Академии наук Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН (СПИИРАН), Санкт-Петербург, Россия*), **Хэ Ханьгэнь, Сюй Синь** (*Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай*)  
Методы проектирования и интеграции интеллектуальных систем навигации и управления движением магистральных транспортных средств и мобильных роботов
  55. **Г.А.Калошин, С.А.Шишкин** (*Институт оптики атмосферы им. В.Е.Зуева СО РАН, Россия*)  
Программный комплекс Range v.1.0 для анализа и проектирования зрительных средств навигационного оборудования морей
  56. **В.И.Сырымкин** (*Томский государственный университет, Россия*), **Г.С.Глушков** (*ОАО НИИ полупроводниковых приборов, Россия*), **Л.С.Соломонов, Л.П.Каменский** (*ФГУП «Московский институт теплотехники», Россия*), **В.С.Шидловский** (*Томский университет систем управления и радиоэлектроники, Россия*)  
Обработка изображений в интегрированных структурно-перестраиваемых корреляционно-экстремальных навигационных системах
  57. **Джихан Улаш, Хакан Темелгаш** (*Стамбульский технический университет, факультет техники автоматического управления, Стамбул, Турция*)  
Одновременное определение места и картографирование (SLAM технологии), основанные на многослойном преобразовании нормального распределения
  58. **В.В.Сбродов, В.П.Свиридов, С.Г.Сафронов** (*ГОУ ВПО "Самарский государственный технический университет", Россия*)  
Многоконтурные системы управления и навигации на базе датчиков опознавания ориентиров
  59. **С.Н.Кириллов, В.М.Бердников** (*ГОУВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Россия*)  
Процедура оптимизации топологии сети опорных станций для интегрированной радионавигационной системы

15.20 – 15.30            **Обсуждение стендовых докладов**

15.30 – 16.00            ПЕРЕРЫВ

**Председатели – к.т.н. А.В.Соколов, Россия**  
**г-н Л.Камберлен, Франция**

## **ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 16.00 – 16.20    60.    **К.Кесслер, К.Ашер, М. Флад, Г.Ф.Троммер** (*Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия*)  
Многосенсорная индивидуальная система с визуальными средствами, предназначенная для использования внутри помещений
- 16.20 – 16.40    61.    **И.Н.Бурдинский, И.В.Карabanов, М.А.Линник, А.С.Мионов** (*Тихоокеанский государственный университет (ТОГУ), г. Хабаровск, Россия*)  
Гидроакустическая телекоммуникационная система под-водного робота
- 16.40 – 17.00    62.    **А.Азенья, Л.Пенеда, А.Карвалью** (*Институт систем и робототехники, Факультет приборостроения, Университет Порту, Португалия*)  
Сравнение двух методов позиционирования внутри помещений при помощи радиосвязи
- 17.00 – 17.20    63.    **Павел Дэвидсон, Юсси Колин, Ярмо Такала** (*Технический университет г. Тампере, Финляндия*)  
Автономная индивидуальная навигационная система, оснащенная картой местности

## **СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ**

- 17.20 – 17.45    64.    **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** (*НИИ Проблем надежности механических систем Самарского государственного технического университета (СамГТУ), Россия*)  
Геодезическая привязка космических изображений на основе комплексирования навигационной и наблюдательной информации
65.    **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин, А.В.Бутко** (*НИИ Проблем надежности механических систем Самарского государственного технического университета (СамГТУ), Россия*)

Гиросиловое наведение спутника при площадном землеобзоре на основе последовательности маршрутов сканирующей съемки

66. **А.С.Галкина, А.И.Мантуров, В.Е.Юрин** (*Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», Россия*)  
Методика оценки возможности управления угловым движением КА ДЗЗ на криволинейных маршрутах
67. **Г.И.Костенко, А.Ю.Мишин, Е.А.Чуманкин, О.А.Фролова** (*ОАО «Корпорация «Тактическое ракетное вооружение», ОАО Арзамасское Научно-производственное Предприятие «ТЕМП-АВИА», г. Арзамас, Россия*)  
Интегрированная инерциальная система ориентации и навигации с многоантенным спутниковым приемником
68. **В.А.Тупышев, Ю.А.Литвиненко** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург, Россия*)  
Сравнительный анализ редуцированных фильтров Калмановского типа с гарантированным качеством оценивания
69. **В.В.Воронов** (*ЗАО «Р.Е.Т.Кронштадт», Москва, Россия*)  
Интегрированная система навигации беспилотного летательного аппарата с коррекцией по видовой информации
70. **М.К.Сиддик, М.Ушак, Ц.Ч.Фан, В.Б.Юй** (*Бэйханский университет, факультет приборостроительной науки и оптоэлектронной техники, Пекин, Китай*)  
Новая интегрированная навигационная схема для беспилотных ЛА с ИИМ на основе недорогой МЭМС и псевдоспутниками

## **НЕ СОСТОЯЛСЯ**

17.45 – 18.00

**Обсуждение стендовых докладов**

18.30 – 22.00

**Ф У Р Ш Е Т**

СРЕДА, 1 июня

### ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – д.т.н. **О.А. Степанов**, Россия  
**Н.В. Михайлов**, Россия

#### ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.30 – 9.50 71. **А.Л.Бочковский, Н.В.Михайлов, С.С.Поспелов** (*Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед» (Британские Виргинские острова), С.-Петербург, Россия*)  
Опыт проектирования совмещенного приемника GPS/ГЛОНАСС для массового рынка
- 9.50 – 10.10 72. **П.Коварж, П.Качмаржик, О.Якубов, Ф.Вейражка** (*Кафедра радиотехники, факультет электротехники, Чешский технический университет в Праге, Чешская Республика*)  
Применение двухчастотного приемника GLONASS в составе оригинального спутникового приемника, названного Witch Navigator
- 10.10 – 10.30 73. **Е.А.Микрин, М.В.Михайлов, С.Н.Рожков, А.С.Семенов** (*РКК "Энергия", г. Королёв, Московская обл., Россия*)  
Результаты летного эксперимента на МКС по исследованию влияния переотражений на решение задач навигации, ориентации и сближения по измерениям аппаратуры спутниковой навигации
- 10.30 – 10.50 74. **А.М.Алешечкин** (*Институт инженерной физики и радиоэлектроники ФГАОУ ВПО «Сибирский федеральный университет», г. Красноярск, Россия*)  
Алгоритм определения угловой ориентации объектов по сигналам глобальных навигационных спутниковых систем

## СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ\*

- 10.50 – 11.15 75. **Н.В.Михайлов, А.Л.Бочковский, П.В.Глушков, Д.Е.Юдакин** (*Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед» (Британские Виргинские острова), С.-Петербург, Россия*)  
Использование частотно-временной обработки для уменьшения ошибок слежения в условиях многолучевого распространения сигналов GPS
76. **В.И.Бабуров, Н.В.Иванцевич, О.И.Сауга** (*ОАО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», С.-Петербург, Россия*)  
Интегральные показатели качества приемников ГНСС для навигационно-посадочных комплексов
77. **О.Якубов, П.Качмаржик, П.Коварж, Ф.Вейражка** (*Кафедра радиотехники, факультет электротехники, Чешский технический университет в Праге, Чешская Республика*)  
Упрощенная программа для имитатора ГНСС на основе моделирования выходных сигналов коррелятора

11.15 – 11.30 **Обсуждение стендовых докладов**

11.30 – 12.00 ПЕРЕРЫВ

## ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 12.00 – 12.20 78. **В.Бехар** (*Институт информационно-коммуникационных технологий, Болгарская академия наук, София, Болгария*), **Ч.Кабакчиев** (*Отделение информационных технологий, Софийский университет "Св. Кл. Охридский", Болгария*), **Х.Ролинг** (*Технический университет Гамбург-Гарбург, Гамбург, Германия*)  
Некогерентное и бинарное обнаружение слабых сигналов GPS с помощью определения вероятности ложных тревог (CFAR) в условиях широкополосных радиопомех  
**СНЯТ АВТОРОМ**

---

\* Авторы стендовых докладов на пленарном заседании в течение 3 мин излагают основную идею доклада и при необходимости демонстрируют 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

**Дополнительно заслушан доклад**

**Д.М.Урманов** (*Русская ассоциация МЭМС, Курск, Россия*).  
«Русская ассоциация МЭМС» – перспективы развития микромеханических систем в России

- 12.20 – 12.40 79. **Н.В.Михайлов, С.С.Поспелов, М.В.Васильев, Д.Е.Юдакин, П.В.Глушков** (*Представительство коммерческой компании «Уайт Дварф Лимитед» (Британские Виргинские острова), С.-Петербург, Россия*)  
Использование сверхдлинных когерентных накоплений для устранения ошибок многолучевости в приемнике СРНС

12.40 – 13.00 **ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

13.00 – 14.00 О Б Е Д

## **ПОРЯДОК РАБОТЫ КОНФЕРЕНЦИИ**

### **30 МАЯ, ПОНЕДЕЛЬНИК**

Регистрация участников конференции .....	8.00 – 9.50
Открытие конференции .....	10.00 – 10.15
Заседания .....	10.15 – 13.00
Обед .....	13.00 – 14.00
Заседания .....	14.00 – 16.40
Обзорная автобусная экскурсия по городу .....	17.00 – 21.00

### **31 МАЯ, ВТОРНИК**

Заседания .....	9.00 – 13.00
Обед .....	13.00 – 14.00
Заседания .....	14.00 – 18.00
Фуршет .....	18.30 – 22.00

### **1 ИЮНЯ, СРЕДА**

Заседания .....	9.30 – 12.40
Заккрытие конференции .....	12.40 – 13.00
Обед .....	13.00 – 14.00