ПРОГРАММА

ПОНЕДЕЛЬНИК, 31 мая

8.00 – 9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15 **О Т К Р Ы Т И Е К О Н Ф Е Р Е Н Ц И И**

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

Председатели – **проф. Д.П.Лукьянов**, Россия
проф. Дж. Синкевич, США

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

10.15 – 10.35 1. **В.Г.Пешехонов, Я.А.Некрасов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ "Электроприбор", **Россия***), **П.Пфлюгер, К.Кергери** (*Троникс Микросистемс, **Франция***), **Х.Хаддара, А. Эльсайед** (*Си-Вэар Системс, **Египет***)
Результаты испытаний микромеханического гироскопа *RR*-типа

10.35 – 10.55 2. **С.Ф.Коновалов, В.П.Подчезерцев, Д.В.Майоров, Ю.А.Пономарев, А.Г. Сидоров** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, **Россия***), **Х.В. Парк, Н.Й. Квон** (*Пунгсан ФНС, Нонсан-Сити, **Республика Корея***), **Г.С. Ли, Дж.Б. Сео (***ADD, **Республика Корея***)
Двухкоординатный микромеханический ДУС с магнитоэлектрическими датчиками обратной связи по каналам возбуждения и измерения

10.55 – 11.15 3. **В.В.Чиковани, Ю.А.Яценко** (*INNALABS Holding Inc., Киев, **Украина***)
Исследования точности измерения азимута кориолисовым вибрационным гироскопом с металлическим резонатором
Не сотоялся

11.15 – 11.45 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

11.45 – 12.05 4. **Арно Карр, Лайонел Роселлини, Оливье Прат** (*Sagem Défense Sécurité, Париж,* ***Франция***)
Гироскоп с полусферическим резонатором для задачи гирокомпасирования

12.05 – 12.25 5. **Ю.Г.Мартыненко** (*Институт механики Московского государственного университета,* ***Россия***), **И.В.Меркурьев, В.В.Подалков** (*Московский энергетический институт (технический университет),* ***Россия***)
Калибровка параметров малой вязкоупругой анизотропии резонатора волнового твердотельного гироскопа по результатам стендовых испытаний

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

12.25 – 13.00 6. **В.Э.Джашитов, В.М.Панкратов, М.А.Барулина, А.В.Голиков** (*Институт проблем точной механики и управления Российской академии наук, г. Саратов,* ***Россия***)
О возможности разработки и создания суперминиатюрных микромеханических многофункциональных датчиков инерциальной информации

7. **В.Г.Андреев, В.А.Белокуров, В.И.Галкин, В.Н.Горкин, В.И.Кошелев, А.В.Молчанов, И.С.Холопов** (*Рязанский государственный радиотехнических университет,* ***Россия***)
Фильтрация сигналов микромеханических датчиков угловой скорости

---

* *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. **В.Б.Никишин** *(ЗАО «Газприборавтоматикасервис», Саратов,* ***Россия)***, **А.В.Мельников** *(ЗАО «Геофизмаш», Саратов,* ***Россия)***, **В.С.Шорин** (*Саратовский государственный технический университет,* ***Россия***)
О наблюдаемости параметров дрейфа микромеханического инерциального модуля

9. **В.А.Апостолюк** (*Национальный университет авиации, Киев,* ***Украина***)
Демодулированная динамика и оптимальная фильтрация для кориолисовых вибрационных гироскопов
Не состоялся

10. **М.В.Чиркин, В.Ю.Мишин, Д.А.Морозов,** (*Рязанский государственный технический университет,* ***Россия***), **А.В.Молчанов, М.А.Захаров** (*Московский институт электромеханики и автоматики,* ***Россия***)
Цифровая обработка сигналов кольцевого лазера при оценке характеристик лазерного гироскопа

11. **Н.И.Кробка** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) "НИИ прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова", Москва,* ***Россия***)
Дифференциальные методы идентификации структуры шумов волоконно-оптических и других гироскопов

12. **Н.И.Кробка** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) "НИИ прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова", Москва,* ***Россия***)
Особенности калибровки трехосных лазерных гироскопов на одном общем вибраторе и на реверсивно-вращающемся основании (30 и 20 лет спустя)

13. **Н.Б.Вавилова, А.А.Голован, Н.А.Парусников, И.Ю.Сазонов** (*МГУ им. М.В.Ломоносова,* ***Россия***)
Калибровка бескарданной инерциальной навигационной системы в сборе на грубых одностепенных стендах

14. **А.Е.Федоров, Д.А.Рекунов** (*ОАО «Раменский приборостроительный завод», Московская обл., г. Раменское,* ***Россия***)
Стендовая калибровка инерциального измерительного блока БИНС при ограничениях по углам наклонов

15. **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин** (*НИИ проблем надежности механических систем Самарского государственного технического университета,* ***Россия****)*
Цифровая обработка сигналов, калибровка и юстировка бесплатформенной инерциальной системы определения ориентации маневрирующего космического аппарата

13.00 – 14.00 О Б Е Д

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

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

14.00 – 14.20 16. **Я.И.Биндер, А.С.Лысенко, Т.В.Падерина, А.Н.Федорович** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,* ***Россия***)
Об использовании различных схем гироинклинометров для непрерывной съемки скважин произвольной ориентации. Проблемы и решения

14.20 – 14.40 17. **Н.И.Кробка** (*Филиал Центра эксплуатации наземной космической инфраструктуры (ЦЭНКИ) "НИИ прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова", Москва,* ***Россия***)
Концепция строгих уравнений ошибок и оценки квантовых пределов точности бесплатформенных инерциальных навигационных систем на лазерных гироскопах, волоконно-оптических гироскопах и ато́мных интерферометрах на волнах де Бройля

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

14.40 – 15.30

18 **Ю.Ю.Брославец, М.А.Георгиева, А.А.Фомичев** (*Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО "Лазекс", г. Долгопрудный, **Россия***)
Особенности использования кольцевого YAG:Cr^{4+} лазера с синхронизацией мод в лазерной гироскопии

19 **Ю.Н.Челноков, М.Ю.Логинов** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов, **Россия***)
Дифференциальные уравнения ошибок корректируемой БИНС, функционирующей в нормальной географической системе координат: вывод, аналитическое исследование и результаты моделирования

20 **Ю.А. Кузнецов, С.В. Олейник, В.А. Деменков** (*Научно-производственное предприятие «Хартрон-Аркос, г. Харьков, **Украина***), **Ю.А. Плаксий** (*Национальный технический университет «Харьковский политехнический институт», **Украина***)
Применение моделей вращения для анализа погрешностей алгоритмов бесплатформенных инерциальных систем ориентации подвижных объектов

21 **Х.С.Джунг, Д.К.Хан, Т.Х.Ким** *(Научно-исследовательский центр корпорации «Ханвха», г. Дайджон, **Республика Корея***)
Оценка и коррекция начальной ориентации БИНС и смещения нулей инерциальных датчиков с использованием данных от внешней системы

---

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

22 **М.Б.Богданов, М.Б.Данилов, В.В.Савельев** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», **Россия***)
Результаты исследовательских испытаний бесплатформенной инерциальной навигационной системы, построенной на волоконно-оптических гироскопах и компенсационных акселерометрах

23 **Л.В.Водичева, Е.Л.Алиевская**, **Ю.В.Парышева** (*НПО автоматики, Екатеринбург, **Россия***)
Влияние погрешностей датчиков на точность бесплатформенной инерциальной системы ориентации для быстровращающихся объектов

24 **Ю.Г.Егоров**, **С.В.Смирнов** (*МГТУ имени Н.Э. Баумана, Москва, **Россия***)
Синтез алгоритмов настройки параметров в адаптивной системе коррекции инерциальной системы ориентации радиотелескопа

25 **В.В.Пчелин, А.В.Усков, Б.Л.Шарыгин** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», **Россия***)
Системы навигационного обеспечения полетов палубных вертолетов с использованием гиротехнологий

26 **П.П.Парамонов, Ю.И.Сабо** (*ФГУП ОКБ «Электроавтоматика», Санкт-Петербург, **Россия***), **В.Я.Распопов, С.Е.Товкач, А.П.Шведов** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», **Россия***)
Вертикали для беспилотных летательных аппаратов различного назначения

27 **Б.В.Грязев, В.В.Савельев, В.А.Смирнов** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», **Россия***)
Система стабилизации и наведения линии визирования с компенсацией погрешностей от линейных перемещений носителя

28 **В.М.Никифоров, С.А.Зайцев, А.С.Ширяев** (*ФГУП «НПЦ АП имени академика Н.А. Пилюгина»,* ***Россия***), **Е.В.Пискулин, Е.А.Щедрин** (*Серпуховской военный институт ракетных войск,* ***Россия***)
Системный подход при разработке управления движением технических систем
Не состоялся

29 **Н.М.Беспалова, В.А.Жезлов** (*ФГУП «НПЦ АП им. акад. Н.А.Пилюгина», Москва,* ***Россия***)
Модель движения гиростабилизаторов в условиях негоризонтальности внешней оси тангажа

30 **Н.Б.Вавилова, А.А.Голован, А.А.Панёв** (*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, лаборатория управления и навигации,* ***Россия***), **А.В.Конон**, **А.А. Лаптиев** (*ЗАО НГКС, Луховицы,* ***Россия***)
Разработка и тестирование алгоритмов навигации внутритрубных диагностических снарядов

31 **М.Б.Богданов, М.Б.Данилов, В.В.Савельев** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет»,* ***Россия***)
Безгироскопный метод аналитического построения вертикали места в условиях интенсивного маневрирования объекта

32 **Д.М.Калихман, Л.Я.Калихман, Ю.В.Садомцев, А.В.Полушкин, Е.А.Депутатова, Р.В.Ермаков, С.Ф.Нахов** (*Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина» - «ПО Корпус, г. Саратов,* ***Россия***), **Е.А.Измайлов, А.В. Молчанов** (*ОАО Московский институт электромеханики и автоматики, Москва,* ***Россия***), **М.В.Чиркин** (*Рязанский государственный университет, г. Рязань,* ***Россия***)
Универсальный стенд с цифровой системой управления для контроля измерителей угловой скорости различного принципа действия

15.30 – 16.00 П Е Р Е Р Ы В

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

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

16.00 – 16.20 33 **Дональд Е. Свихарт** (*Исследовательская лаборатория ВВС,* ***США***), **Артур Ф. Барфилд** (*Корпорация "Инфоситекс", Дейтон, штат Огайо,* ***США***), **Эдвард М. Гриффин, Ричард К. Леманн, Шон К. Уиткомб, Билли Флинн** (*Корпорация "Локхид Мартин Аэронавтикс", авиационная база Райт Паттерсон, штат Огайо,* ***США)***, **Марк А. Скуг** (*Исследовательский центр полетов НАСА Драйден, Эдуардс, штат Калифорния,* ***США***), **Кевин И. Просессор** (*Корпорация «Калспан», авиационная база Эдуардс, штат Калифорния,* ***США***)
Разработка, комплексирование и летные испытания автоматической системы предотвращения столкновений с Землей

16.20 – 16.40 34 **Г.В.Анцев, А.А.Макаренко, В.А.Сарычев, Л.С.Турнецкий** (*ОАО «Научно-производственное предприятие «Радар ММС», Санкт-Петербург,* ***Россия***)
Программный комплекс имитационной модели системы посадки беспилотного летательного аппарата

17.00 – 21.00 ОБЗОРНАЯ АВТОБУСНАЯ ЭКСКУРСИЯ ПО ГОРОДУ

ВТОРНИК, 1 июня

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

9.00 – 9.20 35 **Е.В.Каршаков** (*Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва,* ***Россия)***
Система ориентации, корректируемая при помощи ускорений, вычисленных по фазовым измерениям спутниковой навигационной системы в стандартном режиме

9.20 – 9.40 36 **А.Майер, С.Кизель, Г.Ф.Троммер** *(Технологический институт Карлсруэ (KIT) – Институт оптимизации систем,* ***Германия****)*
Анализ характеристик федеративного фильтра для случая комплексирования сигналов РЛС, TRN, GPS и ИНС

9.40 – 10.00 37 **В.Б.Никишин**, **А.И.Синев** (*ЗАО «Газприборавтоматикасервис», Саратов,* ***Россия***), **П.К.Плотников**, **С.Г.Наумов** (*Саратовский государственный технический университет,* ***Россия***)
Повышение точности подземной навигации на основе интеграции БИНС, одометров и приемников GPS/ГЛОНАСС

10.00 – 10.20 38 **Д.-Х. Хванг, Д.В. Лим, С.Л. Чо, С.Дж. Ли** (*Факультет электроники, Чунгнамский национальный университет, г. Дайджон****, Корея***)
Комплексный подход к разработке глубоко-интегрированной навигационной системы на основе объединения GPS/INS

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

10.20 – 11.00 39 **Л.Н.Бельский, В.Д.Гохфельд** (*ФГУП "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова", г. Екатеринбург,* ***Россия***), **В.А.Капитонов** (*ФГУП "Государственный научно-производственный ракетно-космический центр "ЦСКБ-Прогресс", Самара,* ***Россия***), **В.М.Кутовой, С.Ю.Перепелкина, А.А.Федотов** (*ФГУП "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова", г. Екатеринбург,* ***Россия***)
Создание опытного образца навигационного прибора на базе бесплатформенного инерциального блока, аппаратуры спутниковой навигации и вычислительного устройства

---

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

40 **Е.Г.Харин, И.А.Копылов, В.А.Копелович, Е.В. Клабуков** (*ФГУП «ЛИИ им. М.М.Громова», г. Жуковский Московской области,* ***Россия***)
Исследования и отработка бортовых и наземных алгоритмов комплексной обработки информации инерциальных и радионавигационных систем по материалам летных испытаний

41 **Аро Хабиб О.** (***Нигерия,*** *аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения*)
Разработка низкостоимостной интегрированной навигационной системы для метеорологической ракеты

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,* ***Россия***)
Интегрированная навигационная система ИНС/СНС основанная на совместном использовании линейного и нелинейного робастных адаптивных фильтров

43 **А.В.Прохорцов, В.В.Савельев, А.А.Чепурин** (*Тульский государственный университет,* ***Россия*)**
Способ борьбы с помехами СНС, имитирующими сигналы навигационных спутников, путем привлечения информации от БИНС

44 **Сиед Захид Джамал** (*Институт космической технологии, Карачи,* ***Пакистан***)
Структура и анализ характеристик сильносвязанной интегрированной навигационной системы, включающей GPS и ИНС и предназначенной для авиационных применений.

45 **К.К.Веремеенко, Д.А.Антонов, М.В.Жарков, Р.Ю.Зимин** (*Московский авиационный институт (государственный технический университет),* ***Россия****),* **А.Ю.Чернодубов** (*ООО «Транзас-Телематика», Москва,* ***Россия***)
Малогабаритная интегрированная навигационная система

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

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

11.30 – 11.50 46. **А.В.Чернодаров, А.П.Патрикеев, Ю.Н.Коркишко, В.А.Федоров** (*ООО НПК "ОПТОЛИНК", Москва, Зеленоград,* ***Россия***), **С.Е.Переляев** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва,* ***Россия***)
Полунатурная отработка программно-математического обеспечения инерциально-спутниковой навигационной системы БИНС-500 на волоконно-оптических гироскопах

11.50 – 12.10 47. **Халиль Эрсин Сокен, Чингиз Гаджиев** *(Стамбульский технический университет,* ***Турция****)*
Калибровка магнитометров и скоростных гироскопов в полете на основе UKF фильтра Калмана для определения пространственного положения пикоспутника

12.10 – 12.30 48. **О.О.Барабанов, В.Б.Моисеенко** (*Ковровская государственная технологическая академия им. В.А. Дегтярёва, Ковров, Владимирской обл.,* ***Россия***)
Теоретическое и экспериментальное сопоставление некоторых способов автономной навигации мобильного гусеничного робота

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

12.30 – 13.00

49. **А.Н.Гора**, **В.И.Кортунов** (*Национальный аэрокосмический университет им. Н.Е. Жуковского "ХАИ", **Украина***)
Глобальная система передачи полетных данных на основе спутникового канала связи
Не состоялся

50. **В.В.Попович, С.М.Ванурин, С.А.Кох, В.В.Кузенный** (*Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН, **Россия***)
Интеллектуальные геоинформационные системы в интересах навигационной безопасности

51. **Л. Гучма, А. Бак, М. Гучма, С. Янковски, П. Залевски** (*Морской университет Щецина, **Польша***), **М. Перкович** (*Университет Любляны, Словения, Исследовательский центр EU, Милан, **Италия***)
Лазерная система постановки судна в док, интегрированная с навигационной системой штурмана, как средство обеспечения прецизионного, быстрого и надежного докования судна

52. **А.М.Алешечкин (***Институт инженерной физики и радиоэлектроники Сибирского федерального университета, Красноярск, **Россия***)
Учет скорости распространения сигналов при местоопределении в морской радионавигации

53. **В.В.Бартенев, С.Ф.Яцун** (*Курский государственный технический университет, **Россия***)
Управление движением мобильных колесных роботов по сигналу оптронной матрицы
Не состоялся

---

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

54. **К.А.Пупков, А.Д.Устюжанин** (*МГТУ им. Н.Э.Баумана, **Россия***)
Оптимизация взаимосвязи человека и техники при управлении космическими объектами

55. **Кунле Фашаде** (*Центр космического транспорта и движения, г. Эпе, штат Лагос, **Нигерия***), **Адеторо Ланре** (*аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, Национальное агентство по исследованиям космического пространства и развитию, Центр Олусегуна Обасанджо, Абуджа, **Нигерия***)
Система управления переходной орбитальной траекторией для запускаемого в Нигерии космического аппарата

56. **А.С.Галкина, А.И.Мантуров, В.Е.Юрин** (*Государственный научно-производственный ракетно-космический центр «ЦСКБ-Прогресс», Самара, **Россия***)
Оценка управления угловым движением КА ДЗЗ на криволинейных маршрутах

57. **В.В.Воронов** (*ЗАО «Р.Е.Т. Кронштадт», Москва, **Россия***), **Г.В.Трубников** (*ЗАО «Транзас», Санкт-Петербург, **Россия***)
Обобщенные тактико-технические требования к системе навигации беспилотного летательного аппарата

58. **Н.А.Дядьков** (*Уральский государственный технический университет – УПИ, Екатеринбург, **Россия***), **А.П.Панфилов, В.Г. Осипов, А.Л. Эйсымонт, Д.Е.Косоруков** (*ЗАО НТЦ «Модуль», Москва, **Россия***)
Использование СБИС ЦУПП в интегрированных системах навигации и управления движением

13.00 – 14.00 О Б Е Д

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

Председатели – **проф. И.М.Окон**, Россия
проф. Дж. Синкевич, США

14.00 – 14.20 59 **Павел Дэвидсон, Юсси Колин, Ярмо Такала** (*Технический университет г. Тампере,* ***Финляндия***)
Применение парциальных фильтров в алгоритме сличения с картой местности

14.20 – 14.40 60 **И.В.Белоконов, М.В.Бондарь**, **И.А.Кудрявцев** (*Самарский государственный аэрокосмический университет,* ***Россия***)
Проблемы навигационного сопровождения развертывания тросовой системы на примере эксперимента YES2 во время полета КА «Фотон-М3»

14.40 – 15.00 61 **Джордж Декулис** *(Факультет вычислительной техники и проектирования ЭВМ, Фредерикский научно-исследовательский центр, Фредерикский университет, г. Никосия,* ***Кипр****)*
Интеллектуальные навигационные стратегии для полета в автоматическом режиме
Не состоялся

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

15.00 – 15.25 62 **С.Б.Беркович, Н.И. Котов, А.В.Шолохов, А.Ю.Махаев, Е.Г.Лейба** *(МОУ "Институт инженерной физики", г. Серпухов,* ***Россия****),* **В.А.Ливенцев** *(ФГУП "НПЦ им. академика Н.А.Пилюгина", Москва,* ***Россия****)*
Система автономного хранения азимута на подвижном объекте, интегрированная с цифровой картой дороги

63 **Е.А.Микрин, А.В.Богачев, В.Н.Платонов, А.В.Сумароков, В.П.Ширяев** (*ОАО РКК «Энергия» им. С.П. Королева, Королев, Московской обл.,* ***Россия***)
Влияние дебалансов роторов маховиков на микроускорения на борту перспективного КА

---

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

64 **Хамза Бензерроук** *(**Алжир**, аспирант Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения)*, **А.В.Небылов, Г.Б.Яцевич** (*Международный институт передовых аэрокосмических технологий Санкт-Петербургского государственного университета аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, **Россия***)
Оригинальная интегрированная навигационная система GNSS/электронный компас для определения координат и навигации слабовидящих людей в городе

65 **В.А.Солдатенков, Ю.К.Грузевич, М.А.Лисов, В.М.Ачильдиев, П.Ф.Зорин, А.Д.Левкович** *(ОАО «НПО Геофизика-НВ», **Россия**)*
Оптико-электронный прибор для определения географических координат удалённого объекта с комплексированной микромеханической бесплатформенной навигационной системой

66 **А.И.Сдвижков, А.И.Голубев, В.В.Матахин, А.Л.Славский** (*ОАО «ВНИИ «Сигнал», г. Ковров Владимирской обл., **Россия***)
К вопросу о принципах построения и результатах экспериментальной отработки в различных условиях эксплуатации бесконтактного радиолокационного измерителя скорости наземных подвижных объектов

67 **И.Г.Гребнев, А.В.Корнилов, Д.В.Свяжин** (*ОАО «Арзамасское научно-производственное предприятие «Темп-Авиа», г. Арзамас, Нижегородской обл., **Россия***)
Методика списания девиационной погрешности двухкомпонентного магнитометра

68 **В.С.Лобанов, Н.В.Тарасенко, В. А.Ткаченко, Д.Н.Шульга, В.Н.Зборошенко** *(ФГУП Центральный научно-исследовательский институт машиностроения (ЦНИИмаш), г. Королев, Московской обл.)*
Прецизионная система ориентации и стабилизации перспективных астрофизических КА

15.25 – 15.55 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

Председатели – **д.т.н. Ю.А.Литманович**, Россия
проф. А.В.Збруцкий, Украина

15.55 – 16.15 69 **А.Азенья, Л.Пенеда, А.Карвалью** (*Институт систем и робототехники, Факультет приборостроения, Университет Порту,* ***Португалия***)
Повышение точности позиционирования внутри помещений при помощи измерения уровня радиосигналов

16.15 – 16.35 70 **Е.А.Микрин, М.В.Михайлов, С.Н.Рожков** (*РКК «Энергия», Московская обл., г. Королёв,* ***Россия***)
Автономная навигация и сближение КА на лунной орбите

16.35 – 16.55 71 **Агустин Коццетти, Риккардо Скопиньо** *(Высшее училище Марио Боелла, Турин,* ***Италия****),* **Летиция ЛоПрести** *(Туринский политехнический институт, Турин,* ***Италия****)*
Структуры для комплексирования приемника ГСНС и приемопередатчика Vanet: потенциальные преимущества структур с сильной связью

16.55 – 17.15 72 **В.Д.Дишель** (*ФГУП "Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. акад. Н.А.Пилюгина", Москва,* ***Россия***)
Первое в мире применение спутниковой навигации в контуре управления космических средств выведения

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

17.15 – 17.40 73 **О.А.Степанов, А.Б.Торопов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,* ***Россия***)
Сопоставление метода сеток и методов Монте-Карло в задаче корреляционно-экстремальной навигации

---

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

74 **М.А.Басараб** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана,* ***Россия***)
Сферическая аппроксимация телеметрической информации с помощью кумулянтных кватернионных базисов

75 **О.С.Амосов** (*Комсомольский-на-Амуре государственный технический университет, Амурский гуманитарно-педагогический государственный университет, Комсомольск-на-Амуре,* ***Россия***)
Оптимальное оценивание с использованием регрессии и вейвлетов

76 **Г.П.Лосев** (*ФГУП «НПО Автоматики имени академика Н.А.Семихатова», Екатеринбург,* ***Россия***)
Возможные пути качественного улучшения точностных характеристик систем управления траекторией движения судов, ракет, летательных аппаратов и других подвижных объектов

77 **Ю.П.Иванов** (*Государственный университет аэрокосмического приборостроения,* ***Россия***)
Универсальный алгоритм адаптивной оптимально-инвариантной фильтрации сигналов

78 **Ю.П.Иванов, В.Г.Никитин** (*Государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург,* ***Россия***)
Комплексная оптимально-инвариантная инерционная обработка сигналов с учётом отказов измерителей

79 **А.И.Дивеев** (*Учреждение Российской академии наук «Вычислительный центр им. А. А. Дородницына РАН»,* ***Россия***), **К.А. Пупков** (*Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана,* ***Россия***), **Е.А.Софронова** (*Российский университет дружбы народов,* ***Россия***)
Повышение качества систем управления на основе многокритериального синтеза методом сетевого оператора
Не состоялся

18.30 – 22.00 Б А Н К Е Т

СРЕДА, 2 июня

ЗАСЕДАНИЕ II – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

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

9.30 – 9.50 80 **Р.Н.Ахметов, В.П.Макаров, А.В.Соллогуб** (*Государственный научно-производственный ракетно-космический Центр «ЦСКБ - Прогресс», **Россия***)
Методы управления живучестью низкоорбитальных автоматических КА дистанционного зондирования земли

9.50 – 10.10 81 **С.Сиотани** *(Университет г. Кобе, Организация передовой науки и техники, **Япония**)*
О численном моделировании навигационных задач для корабля в условиях погодных воздействий

ЗАСЕДАНИЕ III – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

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

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

10.10 – 10.30 82 **Н.В.Михайлов, М.В.Васильев** (*Представительство частной компании с ограниченной ответственностью «Мстар Семикондактор Б.В.» (Нидерланды), Санкт-Петербург, **Россия***), **В.Ф.Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, **Россия***)
Автономное определение параметров орбиты искусственных спутников Земли с использованием спутниковых радионавигационных систем

10.30 – 10.50 83 **Н.В.Михайлов, А.В.Никандров** (*Представительство частной компании с ограниченной ответственностью «Мстар Семикондактор Б.В.» (Нидерланды), Санкт-Петербург, **Россия***), **В.Ф.Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, **Россия***)
Применение кластерного анализа для идентификации и компенсации отраженного сигнала в приемниках СРНС

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы*

10.50 – 11.30

84 **В.Г.Валеев, И.Н.Корнилов, С.И.Кудинов** (*Уральский государственный технический университет - УПИ имени первого президента РФ Б.Н.Ельцина, Екатеринбург,* ***Россия***)
Метод повышения помехоустойчивости аппаратуры потребителя спутниковых радионавигационных систем

85 **Л.П.Барабанова** (*Ковровская государственная технологическая академия им. В.А. Дегтярёва, г. Ковров, Владимирской обл.,* ***Россия***)
Нижние границы для геометрических факторов глобальной навигационной спутниковой системы

86 **Ки-Йеол Сео, Санг-Хьюн Парк, Вон-Сеок Джанг, Деук-Джае Чо** *(Научно-исследовательский центр по глобальным спутниковым навигационным системам, Корейский океанический научно-исследовательский институт, г. Дайджон,* ***Республика Корея)***
Разработка программного обеспечения для опорной станции дифференциальной ГСНС и устройства контроля целостности информации в интересах морской службы

87 **В.В.Конин, А.С.Погурельский** (*Национальный авиационный университет, Киев,* ***Украина***)
Разработка технологического ПО для ГЛОНАСС

88 **В.И.Бабуров, Н.В.Иванцевич, О.И.Саута** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург,* ***Россия***)
Критерии предпочтений в задаче выбора спутникового приемника для навигационно-посадочного комплекса

---

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

89 **Н.В.Михайлов, А.Л.Бочковский, В.В.Чистяков** (*Представительство частной компании с ограниченной ответственностью «Мстар Семикондактор Б.В.» (Нидерланды), Санкт-Петербург,* ***Россия***), **В.Ф.Михайлов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения,* ***Россия***)
Мультипиковая обработка сигналов СРНС в условиях сильной многолучевости

11.30 – 12.00 П Е Р Е Р Ы В

П Л Е Н А Р Н Ы Е Д О К Л А Д Ы

12.00 – 12.20 90. **Павел Коварж, Петр Качмаржик, Франтишек Вейражка** (Кафедра радиотехники, факультет электротехники, *Чешский технический университет в Праге,* ***Чешская Республика***)
Программно-управляемый приемник сигналов GPS, ГЛОНАСС и Galileo

12.20 – 12.40 91. **М.В.Васильев, Н.В.Михайлов, С.С. Поспелов, В.В.Чистяков** (*Представительство частной компании с ограниченной ответственностью «Мстар Семикондактор Б.В.» (Нидерланды), Санкт-Петербург,* ***Россия***), **Н.В. Васильева** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург,* ***Россия***)
Метод получения сверхбыстрого первого навигационного определения для радионавигационных приемников массового применения

12.40 – 13.00 З А К Р Ы Т И Е К О Н Ф Е Р Е Н Ц И И

13.00 – 14.00 О Б Е Д