



**В.Н. Мелехин, В.Ю. Мишин, М.В. Чиркин** (*Рязанский государственный радиотехнический университет*), **А.В. Молчанов** (*Московский институт электромеханики и автоматики*)  
Цифровая фильтрация вибрационной частотной подставки из информационного сигнала лазерного гироскопа

**Четверг, 11 октября**

*Корпус Г, 4 этаж, комн. 427*

*Заседание ведут И.А.Терентьев*

*Б.Е.Ландау*

**9.00 –11.00** **Я.В. Беляев** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Методики тестирования чувствительных элементов ММГ без использования поворотных стендов

**А.С. Ковалев, М.И. Евстифеев, Д.П. Елисеев** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Анализ электромеханической модели микромеханического гироскопа RR-типа

**С.А. Плотников** (*Санкт-Петербургский государственный университет*)  
Применение алгоритма скоростного градиента для возбуждения колебаний вибрационного гироскопа

**Я.А.Некрасов, Н.В. Моисеев, С.В.Павлова** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)  
Температурные испытания ММГ-ЭПТРОН

**О.Л. Мумин, Л.П. Рябова, В.В. Святый** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)  
Результаты испытаний трехкоординатного измерителя ускорения на основе микромеханических акселерометров

**Н.В. Моисеев, Я.А.Некрасов** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)  
Система управления вторичными колебаниями компенсационных микромеханических гироскопов. Анализ требований и методов их достижения

**11.00 –11.20** П е р е р ы в. Чай, кофе

**11.20 –12.00** **Д и с к у с с и я.** Подведение итогов работы секции

## Секция 2

### ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ И ИНТЕГРИРОВАННЫЕ ИНЕРЦИАЛЬНО-СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Среда, 10 октября

Корпус Г, 4 этаж, комн. 427

#### Президиум секции:

д.т.н. Ю.А.Литманович	ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург
д.т.н., проф. Е.И.Емельянец	–“–
д.т.н., проф. Ю.В.Филатов	Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет («ЛЭТИ»)

Секретарь Ю.А.Литвиненко

#### Заседание ведет Ю.В.Филатов

**9.00 –11.00**

**Я.И. Биндер, Т.В. Падерина, В.Г. Розенцвейн, В.Н. Цветков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»), **Д.А. Соколов** (ЗАО «СКБ ПН», С.-Петербург)

Гироинклинометрическая съемка на арктическом шельфе. Основные технические решения

**К.О. Барышников, А.И. Баландин, М.И. Коптенков, Е.В. Шаховцев** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» «НИИПМ им. академика В.И. Кузнецова», Москва)

Малогабаритный гироинклинометр на основе волоконно-оптических гироскопов

**Б.Е. Ландау, Г.И. Емельянец, С.С. Гуревич, С.Л. Левин, С.Г. Романенко, Б.В. Одинцов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Экспериментальная отработка режима автоматической коррекции БИСО для космических аппаратов дистанционного зондирования земли

**Е.И. Сомов, С.А. Бутырин** (Самарский государственный технический университет)

Полётная юстировка и калибровка астроинерциальной системы для определения ориентации маневрирующего информационного спутника

**В.С. Лобанов, Н.В. Тарасенко, Д.Н. Шульга, В.Н. Зборошенко** (ФГУП ЦНИИмаш, г. Королев, Моск. обл.)

Формирование требований к перспективным астроинерциальным системам управления астрофизических космических аппаратов

#### Д и с к у с с и я

**11.00 –11.20**

П е р е р ы в. Чай, кофе

*Заседание ведет Е.И.Емельянец*

**11.20 – 13.00**

**В.Э. Джашитов, В.М. Панкратов, А.В. Голиков** (*Институт проблем точной механики и управления Российской Академии Наук (ИПТМУ РАН), Саратов*), **С.Г. Николаев, А.П. Колеватов, А.Д. Плотников, К.В. Коффер** (*ОАО Пермская Научно-Производственная Приборостроительная Компания (ПНППК)*)  
Иерархические тепловые модели бесплатформенной инерциальной навигационной системы с волоконно-оптическими гироскопами и акселерометрами

**А.А. Столбов, Н.Г. Скиданов, А.Ю. Соколов, С.А. Тимочкин** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Результаты разработки методов контроля датчиков углов карданной инерциальной навигационной системы на неподвижном и подвижном основаниях

**И.В.Семенов, И.Б.Челпанов** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Оптимизация контура гировертикали системы гироскопической стабилизации вертикального градиентометра

**С.В. Гайворонский, Н.В. Кузьмина, В.В. Цодокова** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Результаты разработки высокоточной оптико-электронной системы определения астрономического азимута

### **Д и с к у с с и я**

**13.00 – 14.00**

О б е д

*Заседание ведет Ю.А.Литманович*

**14.00 – 16.00**

**Б.А. Блажнов, И.Ю. Винокуров, Д.В. Вольнский, Г.И. Емельянец, П.П. Завьялов Д.А. Кошаев, П.Ю. Петров, Д.А. Радченко, И.В. Семенов, А.П. Степанов** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Опыт разработки двухантенной интегрированной инерциально-спутниковой системы

**А.М. Боронахин, Д.Ю. Ларионов, Л.Н. Подгорная, Р.В. Шалымов** (*СПбГЭТУ «ЛЭТИ» им. В. И. Ульянова (Ленина)*)  
Интегрированная система ориентации и навигации с привлечением геоинформационных технологий для применения на железнодорожном транспорте

**И.К. Михалкин, О.Б. Симаков, Д.М. Суринский, Г.Л. Розенбаум** (*ЗАО НПЦ ИНФОТРАНС, г. Самара*)  
Особенности и результаты апробирования интегрированной БИНС в системе измерения геометрических параметров железнодорожного пути на вагоне-путеизмерителе КВЛ-ПЗ.0

**А.Г. Букин** (МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов)

Способ калибровки интегрированных навигационных систем с помощью стенда на базе шестистепенной платформы

**С.А. Анисимов, А.М. Боронахин, А.В. Вейнмейстер, П.А. Иванов, А.В. Кекконен** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ» им. В. И. Ульянова (Ленина))

Особенности проектирования испытательных стендов для калибровки инерциальных навигационных систем

**Д и с к у с с и я.** Подведение итогов работы секции

**16.00 –16.20**

**П е р е р ы в.** Чай, кофе

### Секция 3

## ОБРАБОТКА НАВИГАЦИОННОЙ ИНФОРМАЦИИ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ

Среда, 10 октября

Корпус Г, 4 этаж, комн. 417

#### Президиум секции:

д.т.н., проф. С.П.Дмитриев      ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург  
д.т.н., проф. Н.В.Колесов      -“-  
д.т.н. О.А.Степанов              -“-

Секретарь А.С.Долнакова

#### Заседание ведет Н.В.Колесов

**9.00 –11.00**      **Д.А. Кошаев** (ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”,  
С.-Петербург)  
Многоальтернативная фильтрация с использованием фиктивных  
измерений

**О.А. Степанов, А.Б. Торопов** (ОАО Концерн «ЦНИИ  
“Электроприбор”, С.-Петербург)  
Применение последовательных методов Монте-Карло при решении  
нелинейных задач обработки навигационной информации

**Д.Г. Арсеньев, Н.А. Берковский** (Санкт-Петербургский  
государственный политехнический университет), **О.А. Степанов**  
(ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)  
Метод дополнительных траекторий и выбор субоптимальной  
плотности при вычислении байесовской оценки в задаче о слежении  
по пленгу

**Р.Н. Садеков** (МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов)  
Об одном способе комплексирования информации  
курсо-одометрических и стереовизуальных систем

**О.А. Степанов, В.А. Тупысев** (ОАО “Концерн “ЦНИИ  
“Электроприбор”, С.-Петербург)  
Особенности использования методов федеративной фильтрации при  
обработке нелинейных измерений

**В.Д. Дишель** (Научно-производственный центр автоматики и  
приборостроения им. акад. Н.А.Пилюгина (ФГУП НПЦАП),  
Москва)

Методологические вопросы создания интервально-  
пространственного подхода в калмановской фильтрации  
инерциально/неинерциальных измерений

**11.00 –11.20**      П е р е р ы в. Чай, кофе

*Заседание ведет С.П.Дмитриев*

**11.20 – 13.00**

**А.А. Бермишев, В.Л.Лапшин** (*ИАЦ КВНО ЦНИИмаш, г. Королев*)  
Использование мобильной измерительно-диагностической лаборатории для решения задач координатно-временного обеспечения

**А.А. Пылаев** (*Санкт-Петербургский государственный университет*), **О.В. Соляков** (*Санкт-Петербургский государственный университет водных коммуникаций*)  
Определение параметров высоконадежного радионавигационного поля контрольно-корректирующих станций Глонасс/GPS

**Е.И. Игнатович, И.А. Золкин, А.Ф. Щекутьев**  
(*ИАЦ КВНО ЦНИИмаш, г. Королев*)  
Об алгоритмах и методах обработки межспутниковых измерений в целях их применения для повышения качества эфемеридно-временного обеспечения ГНСС

**А.В. Шолохов** (*Казённое предприятие специального приборостроения «Арсенал» Государственного космического агентства Украины, Украина*)  
Исследование одного робастного алгоритма эллипсоидального оценивания при определении массы и положения центра масс космического аппарата

**И.Б.Челпанов, О.А. Степанов, А.В. Моторин** (*ОАО Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)  
Проблемно-ориентированные методы обработки данных испытаний инерциальных датчиков

**13.00 – 14.00**

Об е д

*Заседание ведет О.А.Степанов*

**14.00 – 16.00**

**А.В. Небылов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения*)  
Анализ актуальности и современных подходов к решению проблемы автоматизации управления движением экранопланов

**Г.М. Довгоброд, Л.М. Клячко** (*ОАО «ЦНИИ «Курс», Москва*)  
Построение физически реализуемых планируемых траекторий движения судна

**В.М. Никифоров, Ю.Н. Кузин, Н.М. Янчук, К.А. Андреев, Д.М. Калихман** (*ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва*), **М.М. Чайковский** (*ИПУ имени В.А. Трапезникова РАН, Москва*)  
Рулевая следящая система подвижных объектов на основе нечеткого регулятора

**Л.К. Кузьмина** (*Казанский национальный исследовательский технический университет им. А.Н.Туполева – КАИ*)  
Анализ динамики систем гиросtabilизации, ориентации и навигации

**Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов** (*Самарский государственный технический университет*)  
Полётная идентификация инерционных и жёсткостных параметров крупногабаритной конструкции информационного спутника по сигналам астроинерциальной системы

**Ю. М. Заболотнов, Д.В. Еленев** (*ФГБОУ ВПО «Самарский государственный аэрокосмический университет имени академика С.П.Королёва (национальный исследовательский университет)» (СГАУ)*)  
Исследование устойчивости движения тросовой системы, состоящей из спускаемого космического аппарата и аэродинамического стабилизатора

**16.00 – 16.20**      П е р е р ы в. Чай, кофе

*Заседание ведет О.А.Степанов*

**16.20 – 18.00**      **В.А. Васильев, А.В. Соколов** (*ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Сравнение расчетной точности алгоритмов постобработки гравиметрической информации и данных измерения поля глубин в задаче построения навигационного геофизического полигона

**В.А. Аверин** (*«ОКБ «Новатор», г. Екатеринбург*), **В.Б. Костоусов** (*ИММ УрО РАН, г. Екатеринбург*)  
Новый метод оценки информативности геофизического поля

**М.В. Желамский**  
Активное магнитное позиционирование подвижных объектов

**М.Б. Розенгауз** (*ОАО Концерн «ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург*)  
Анализ надежности систем с помощью алгебры алгоритмов и нечеткой логики

**Д и с к у с с и я.** Подведение итогов работы секции



## Секция 4

### ЭЛЕКТРОНИКА, АВТОМАТИКА И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА БОРТОВЫХ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И НАВИГАЦИОННЫХ КОМПЛЕКСОВ

Среда, 10 октября

Зал заседаний, корпус Д2, 3 этаж

#### Президиум секции:

к.т.н. **Н.А.Лукин**  
**А.И.Соколов**

Институт машиноведения УрО РАН, Екатеринбург  
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург

Секретарь *Г.И.Кириллова*

#### Электроника

Заседание ведет *Н.А.Лукин*

**14.00 – 16.00**

**Н.А. Лукин** (*ИМАШ УрО РАН, НПО автоматики им. акад. Н.А. Семихатова, Екатеринбург*). Вступительное слово

**О.Л. Мумин** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)

Новая разновидность синхронного детектирования и фазо-чувствительный детектор для высокоточных гироскопических приборов

**В.В. Сумароков, С.В. Жуменков** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)

Исследование шумов усилителей заряда гидроакустической антенны

**Н.А. Лукин, Л.С. Рубин** (*Институт машиноведения УрО РАН, г. Екатеринбург*)

Нелинейный функциональный аналого-цифровой преобразователь в системах измерения малых электрических величин

**Н.А. Дядьков, К.А. Вдовкин** (*ВГАУ ВПО «Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина», г. Екатеринбург*)

Математическая модель блока предварительной обработки сигналов цифрового унифицированного программного приемника 1879хк1

**О.К. Епифанов, И.А. Салова** (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)

Анализ пульсаций реактивного момента в индукторных двигателях следящих электроприводов бортовых систем управления

**16.00 – 16.20**

П е р е р ы в. Чай, кофе

16.20 – 17.00 **А.И. Соколов, А.С. Фирса, Я.В. Беляев** (ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург)  
Результаты разработки стенда испытаний индукционных лагов

**Д.И. Проскуряков, Б.И. Иванов** (Научно-производственный центр автоматизации и приборостроения им. акад. Н.А.Пилюгина (ФГУП НППЦАП), Москва)  
Поверхностный монтаж отечественной элементной базы для аппаратуры специального назначения. Отработка технологии и проведение испытаний

*Заседание ведет А.И.Соколов*

### **Информатика**

**17.00 – 17.30 Я.В. Беляев, Е.Н. Карташев** (ОАО “Концерн “ЦНИИ “Электроприбор”, С.-Петербург)  
Анализ способов повышения производительности систем численного моделирования

**Д.В. Борисовский, Л.М. Клячко, Ю.Л. Николаев** (ОАО “ЦНИИ “Курс”, Москва)  
Система электронных судовых сообщений и извещений судоводителям «Луара»

**Четверг, 11 октября**

*корп. Г, IV этаж, комн. 417*

### **Вычислительная техника**

**9.00 –11.00 Н.В. Колесов, Ю.М. Скородумов, М.В. Толмачева, П.В. Юхта** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)  
Назначение заданий на процессоры в системах реального времени

**Н.В. Колесов, М.В. Толмачева, Ю.М. Скородумов, П.В. Юхта** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Планирование вычислений в распределенных системах реального времени

**Д и с к у с с и я.** Подведение итогов работы секции

**11.00 –11.20 П е р е р ы в.** Чай, кофе

## Секция 5 (закрытая)\*

**Среда, 10 октября**

*Зал заседаний, корпус Д2, 3 этаж*

### **Президиум секции:**

д.т.н. **В.М.Зиненко**

ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

к.т.н. **Б.Л.Шарыгин**

-“-

*Секретарь В.В.Пчелин*

### **Заседание ведет В.М.Зиненко**

9.00 – 11.00      6 докладов

**11.00 – 11.20**      П е р е р ы в. Чай, кофе

### **Заседание ведет Б.Л.Шарыгин**

**11.20 –12.20**      3 доклада

**12.20 –13.00**      **Д и с к у с с и я.** Подведение итогов работы секции

**13.00 – 14.00**      О б е д

---

\* С программой заседания можно ознакомиться у секретаря секции.