

**Список принятых рефератов
на XXVIII Санкт-Петербургскую международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
31 мая – 2 июня 2021 г.**

с решением членов Программного комитета

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1.	А. В. Молоденков, Ю. Н. Челноков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), С. Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия</i>) Кватернионный алгоритм математической начальной выставки БИНС на неподвижном основании с использованием метода регуляризации А.Н. Тихонова	СТЕНДОВЫЙ
2.	Лисан Озан Яман (<i>Roketsan Missile Industries Inc., Анкара, Турция</i>) Оценка эффективности методов полевой калибровки на основе измерения силы тяжести и нулевой скорости применительно к инерциальным датчикам различных классов точности	СТЕНДОВЫЙ
3.	Хакан Кескин (<i>Roketsan и Ближневосточный технический университет, Анкара, Турция</i>), Хуссейн Авни Вурал (<i>Roketsan, Анкара, Турция</i>), Эдже Алачакыр Демир (<i>Roketsan, Анкара, Турция</i>), Хакан Алтан (<i>Ближневосточный технический университет, Анкара, Турция</i>) Оценка различных конструкций суперфлуоресцентного датчика на основе волокна, легированного иттербием, на длине волны 1 мкм	СТЕНДОВЫЙ
4.	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Наведение и управление космическим роботом при дополнительном выведении и сближении с информационным геостационарным спутником	СТЕНДОВЫЙ
5.	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Инерциальная навигация и управление космическим роботом для технического обслуживания геостационарного спутника	СТЕНДОВЫЙ
6.	Янвей Оу, Юаньсинь У (<i>Шанхайский университет Цзяо Тун, Шанхай, Китай</i>) Формализация инерциальной навигации тройными кватернионами	ПЛЕНАРНЫЙ
7.	В. М. Ачильдиев, Н. А. Бедро, Ю. Н. Евсеева (<i>ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва, Россия</i>), Ю. К. Грузевич (<i>ОАО «НПО Геофизика-НВ», МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), М. А. Басараб, Н. С. Коннова (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), В. М. Успенский (<i>Филиал военно-медицинской академии им. С.М. Кирова, Москва, Россия</i>) Диагностика заболеваний внутренних органов человека на основе биофизических сигналов сердца	СТЕНДОВЫЙ

8.	Е. А. Петрухин (АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов, Россия), А. С. Бессонов (МИРЭА – Российский технологический университет, Москва, Россия) Диссипативное и консервативное обратное рассеяние в кольцевом резонаторе лазерного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
9.	В. Я. Распопов, Р. В. Алалуев, В. В. Лихошерст (ТулГУ, Тула, Россия), С. И. Шепилов (АО «Мичуринский завод «Прогресс», Мичуринск, Россия) Гиросtabilизатор с увеличенной скоростью управляемой прецессии на базе гироскопа со сферическим шарикоподшипниковым подвесом	СТЕНДОВЫЙ
10.	А. А. Маслов, Д. А. Маслов, И. В. Меркурьев, В.В. Подалков (Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия) Влияние разночастотности и нелинейности на дрейф волнового твердотельного гироскопа в режиме датчика угловой скорости	СТЕНДОВЫЙ
11.	Шимин Лю, Сихай Ли (Колледж автоматизации, северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай) Сверхсильносвязанная GPS / МЭМС ИИМ/ одометр - система для навигации наземных транспортных средств в городских каньонах	ПЛЕНАРНЫЙ
12.	Цзяндао Чжен, Сихай Ли, ЦянВэнь Фу, Лай Инь (Колледж автоматизации, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай) Метод позиционирования врубовой машины для длинных забоев на основе слабосвязанной интегрированной системы «ИНС-лазерный сканер»	СТЕНДОВЫЙ
13.	Да Ли, Вэй Ван (Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай), Чжун Ли (Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Научно-технологическая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Тяньцзинь, Китай), Чэн-Со Ли (Научно-технологическая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Китай) Оценивание внутренних градиентов платформы гравитационного градиентометра с использованием метода конечных элементов	СТЕНДОВЫЙ
14.	Ч.Я. Лу (Научно-исследовательская академия ВМС, Пекин, Китай), Я.В. Чжао, Л.С. Ван, М.Я. Ван (Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай) Исследование автокалибровки рассогласования осей вращающейся интегрированной системы ИНС / АНС	ПЛЕНАРНЫЙ
15.	С. Ху, В. Хун, П. Чжан, Х. Чэнь, В. Цян, Б. Хуан, С. Лоу (Институт оптимизации систем, Сианьский институт прецизионных аэрокосмических электромеханических технологий, Сиань, Китай) Уменьшение эффекта Шупе в волоконной катушке на основе оптимизации числа витков	ПЛЕНАРНЫЙ

17.	Д. Я. Гао, Б. Ц. Ху, Л. Б. Чжэн, Ф. Ж. Цинь, А. Ли (<i>Морской технический университет, Ухань, Китай</i>) Метод оперативной компенсации влияния силы тяжести в высокопрецизионных ИНС на основе нейронной сети	СТЕНДОВЫЙ
18.	Ю Ян Хе, Гунминь Ян, Ю Ден (<i>Колледж автоматизации Северо-Западного политехнического университета, Сиань, Китай</i>) Исследование технологии начальной выставки БИНС с использованием модуляционного вращения	СТЕНДОВЫЙ
19.	Кун Вэй, Сюй Ли, Сян Си Лю (<i>Школа приборостроения и проектирования Юго-Восточного университета, Нанкин, Китай</i>) Надежный отказоустойчивый метод оценки крена полуприцепа-цистерны на основе инерциальных измерений	СТЕНДОВЫЙ
20.	Ци Минь Сюй, Чжан Бинь, Ли Сюй, Лю Си Сян (<i>Школа приборостроения и проектирования Юго-Восточного университета, Нанкин, Китай</i>) Позиционирование транспортного средства с комплексированием ИИМ и системы технического зрения на основе гибридной многофункциональной глубокой нейронной сети и федеративного фильтра	СТЕНДОВЫЙ
21.	Е Тянь, Нань Ли, Гунминь Янь, Чжун Шуай Ю (<i>Колледж автоматизации, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>) Начальная выставка ИНС на вибрирующем основании методом идентификации параметров при неизвестной широте	СТЕНДОВЫЙ
22.	Шен Су, Чжихун Ден, И Ян (<i>Пекинский технологический институт, Пекин, Китай</i>) Метод слежения за объектами и оценки их местоположения на основе комплексирования данных камер и лидаров для беспилотных автомобилей	СТЕНДОВЫЙ
23.	См. №79	
24.	В. М. Никифоров, А. С. Анохин, А. Д. Ворона, Б. Д. Чернышев, А. А. Гусев, К. А. Андреев, А. А. Нижегородов (<i>ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», г. Москва, Россия</i>) Синтез корректирующего контура маятникового акселерометра с применением компьютерных технологий	СТЕНДОВЫЙ
25.	А. В. Чернодаров, А. П. Патрикеев (<i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия</i>), С. Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия</i>) Инерциальная навигация и геофизические инварианты	ПЛЕНАРНЫЙ
26.	А. В. Чернодаров, А. П. Патрикеев, П. С. Горшков (<i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия</i>) Адаптивно-робастная обработка сигналов инерциальных измерителей	СТЕНДОВЫЙ

27.	Е. Г. Харин, И. А. Копылов, В. А. Копелович, Л.М. Бардина, А. Ю. Жабин, А. Ю. Макарова, Е. А. Фальков (АО «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова», Жуковский, Россия) Отработка и оценка характеристик бортовой комплексной обработки информации инерциальных и радиотехнических систем в навигационно-пилотажном комплексе	СТЕНДОВЫЙ
28.	К. Д. Чеховская (АО "КБПА", Саратов, Россия) Разработка аппаратно – программных средств определения свойств и пригодности поверхности Земли для посадки беспилотного летательного аппарата	СТЕНДОВЫЙ
29.	Г. О. Баранцев, А. В. Козлов (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия), И. Х. Шаймарданов (АО “Инерциальные технологии Технокомплекса”, Раменское, Россия) Упругая динамическая деформация виброподвеса лазерного гироскопа и её влияние на точность определения ориентации	СТЕНДОВЫЙ
30.	Б. С. Алёшин, А. И. Черноморский, Э. Д. Курис, К. С. Лельков, В. А. Петрухин, В. В. Михеев, Т. С. Хорев (Московский Авиационный Институт, Москва, Россия) Наземные одноосные колёсные модули для транспортировки и управления угловой ориентацией аппаратуры мониторинга окружающей среды	ПЛЕНАРНЫЙ
31.	А.В. Тельный (Владимирский государственный университет имени Александра Григорьевича и Николая Григорьевича Столетовых (ВлГУ), Владимир, Россия) Об оценке точности результатов измерений спутниковых навигационных систем при использовании метода динамической рекуррентной коррекции	СТЕНДОВЫЙ
32.	Р. Р. Бикмаев (МОУ "Институт инженерной физики", Серпухов, Россия) Оценка погрешности бесплатформенной инерциальной навигационной системы по результатам распознавания дорожных знаков в многомерном оптическом геофизическом поле	ПЛЕНАРНЫЙ
33.	Л. И. Синицын, И. В. Белоконов (Самарский национальный исследовательский университет им. академика С.П. Королёва, Самара, Россия) Вероятностный анализ импульсной коррекции траектории наноспутника-гиростата с электротермической двигательной установкой	СТЕНДОВЫЙ
34.	М. С. Селезнева, А. В. Пролетарский, К. А. Неусыпин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия) Коррекция навигационной системы возвращающегося в атмосферу космического летательного аппарата при отключении внешних датчиков	СТЕНДОВЫЙ

35.	А. В. Шолохов, С. Б. Беркович, Н. И. Котов (<i>Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Моделирование погрешностей самосогласованных трансформант аномального гравитационного поля в локальных областях	СТЕНДОВЫЙ
36.	М. С. Селезнева, К. А. Неусыпин, Фам Суан Чьонг (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Способ комплексирования измерительных систем космического беспилотного летательного аппарата	СТЕНДОВЫЙ
41.	М.С. Син (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>), Г. Токер (<i>AMSYS Ltd, Тель Авив Яффа, Израиль</i>), В. Соболев (<i>VIZOR Ltd, Тель-Авив-Яффа, Израиль</i>) Повышение точности оптических датчиков угла при помощи калибровки	СТЕНДОВЫЙ
42.	Цзе Чэнь, Сяньфэй Пань, Чжанхао Чэнь (<i>Оборонный научно-технический университет, Чанша, China</i>) Глубокое обучение нейронной сети для определения нулевой скорости в системах инерциальной пешеходной навигации	СТЕНДОВЫЙ
43.	А. С. Носов, О. А. Степанов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>) Алгоритм планирования информативного маршрута в задаче навигации с использованием карты	СТЕНДОВЫЙ
44.	Д. Е. Гуцевич, К. Д. Чеховская, Д. Ю. Лившиц, И. К. Кузьменко (<i>АО «КБПА», Саратов, Россия</i>) Разработка системы стабилизации транспортных средств с продольным расположением колёс на примере велосипеда	СТЕНДОВЫЙ
45.	А. Г. Кузнецов, В. И. Галкин, Д. Н. Воробьев (<i>ПАО «МИЭА», Москва, Россия</i>) Способы повышения точностных характеристик гироскопических приборов на микромеханических датчиках для пилотажных систем управления	СТЕНДОВЫЙ
46.	Ю. Н. Челноков, М. Ю. Логинов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>) Новые кватернионные модели регулярной механики космического полета и их приложения в задачах прогноза движения космических тел и инерциальной навигации в космосе	СТЕНДОВЫЙ
47.	Д.Г. Кострыгин, А. М. Попов (<i>БГТУ «ВОЕНМЕХ» имени Д. Ф. Устинова, Санкт-Петербург, Россия</i>) Алгоритмы управления полетом БПЛА по заданному пути на основе направляющих векторных полей	СТЕНДОВЫЙ
48.	А. В. Немов (<i>АО "РИРВ", Санкт-Петербург, Россия</i>), Д. Ю. Тюфтяков (<i>АО "КБ НАВИС", Санкт-Петербург, Россия</i>) Об оценивании размерности подпространств в корреляционном анализе сигналов, принимаемых и обрабатываемых ЦАР ГНСС	СТЕНДОВЫЙ

49.	А. В. Небылов (ГУАП, С.-Петербург, Россия), В.А. Небылов (МИПАКТ ГУАП, С.-Петербург, Россия) Современные проблемы навигации и управления полетом WIG-аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
50.	В. А. Смирнов, А. В. Прохорцов, О. В. Минина (ФГБОУ ВО Тульский государственный университет, Тула, Россия) Алгоритмы быстрого вычисления навигационных параметров подвижных объектов по сигналам СНС	СТЕНДОВЫЙ
51.	А.В. Прохорцов, Н. Д. Юдакова (ФГБОУ ВО Тульский государственный университет, Тула, Россия) Интегрированная навигационная система на разнесенных акселерометрах	СТЕНДОВЫЙ
52.	Шаббо Ван, Инцзюнь Чжан (Институт информации о движении судов, Даляньский морской университет, Далянь, Китай) Интегрированная навигационная система принятия решений, учитывающая реальный сценарий морской навигации	СТЕНДОВЫЙ
53.	Кристофер Доер, Герт Ф. Троммер (Институт систем управления, Технологический институт Карлсруэ, Карлсруэ, Германия) Интегрированная система позиционирования радар/ИНС, компенсирующая погрешность рыскания при предположении о манхэттенской геометрии пространства	ПЛЕНАРНЫЙ
54.	Е. В. Барينو́ва, И. В. Белоконов, И. А. Тимбай (Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия) Исследование резонансных режимов движения наноспутника формата CubeSat с малой инерционно-массовой асимметрией под действием аэродинамического момента	СТЕНДОВЫЙ
55.	Д. А. Бедин, А. Г. Иванов (Институт математики и механики им. Н.Н.Красовского УрО РАН, Екатеринбург, Россия) Многокритериальная оптимизация параметров процедуры траекторной фильтрации при помощи генетического алгоритма	СТЕНДОВЫЙ
56.	Д. М. Калихман, Е. А. Депутатова, Д. С. Гнусарев (Филиал ФГУП «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия) Оценка погрешностей современных информационно-измерительных систем в условиях реальных эксплуатационных воздействий с использованием частотного метода	СТЕНДОВЫЙ
57.	В. С. Вязьмин, А. А. Голован, Ю. В. Болотин (МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Новые алгоритмы бескарданной аэрогравиметрии: проверка на экспериментальных данных	ПЛЕНАРНЫЙ
58.	О. А. Степанов, А. В. Моторин (Университет ИТМО, АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия), А. А. Краснов, А. В. Соколов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия), Р. У. Титов (Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Идентификация параметров модели чувствительного элемента демпфированного гравиметра	СТЕНДОВЫЙ

59.	А. В. Прохорцов, В. А. Смирнов (ФГБОУ ВО Тульский государственный университет, Тула, <i>Россия</i>), М.А. Прохорцова (учащаяся, Тула, <i>Россия</i>) Система измерения параметров дыхания человека	СТЕНДОВЫЙ
60.	В. А. Смирнов, А. В. Прохорцов, А. Э. Соловьев (ФГБОУ ВО Тульский государственный университет, Тула, <i>Россия</i>) Способ калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем средней точности	СТЕНДОВЫЙ
61.	Нурхан Абдэлрахман, Анастасия Анненкова, Дмитрий Притыкин (Сколковский институт науки и технологий, Москва, <i>Россия</i>), Данил Иванов (Федеральный исследовательский центр Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша Российской академии наук, Москва, <i>Россия</i>) Магнитная система ориентации наноспутника и остаточная намагниченность: проектирование, лабораторные тесты и идентификация на орбите	СТЕНДОВЫЙ
62.	А. В. Савкин, Д. А. Антонов, Л. А. Колганов, Е. Л. Чехов (МАИ, Москва, <i>Россия</i>) Метод комплексной обработки инерциальных и оптико-электронных измерений для решения задачи автономной навигации	СТЕНДОВЫЙ
63.	П. А. Семенов, К. Б. Амелин, Г. Г. Негрескул, А.А. Рогова (АО «Навигатор», Санкт-Петербург, <i>Россия</i>), А. Р. Бестугин, И. А. Киршина (СПбГУАП, Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Система спутниковой посадки на подвижную платформу с микроэлектромеханическими датчиками	ПЛЕНАРНЫЙ
64.	Л. Н. Бельский, Л. В. Водичева, Ю. В. Парышева (АО Научно-производственное объединение автоматики им. Академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург, <i>Россия</i>) Оценка обобщенных параметров в задаче начальной выставки и калибровки ИНС для космических средств выведения	СТЕНДОВЫЙ
66.	Яо Бань, Юнфэн Тао, Либинь Цзен, Синюань Дан, Гайюн Ян, Хуэй Ло (Оборонный научно-технический университет, Чанша, <i>China</i>) Изучение условия оптимальной фиксации цилиндрических резонаторов твердотельных гироскопов	СТЕНДОВЫЙ
67.	С. Е. Переляев, В.Ф.Журавлев (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, <i>Россия</i>), Б.П. Бодунов, С.Б.Бодунов (АО «НПП «МЕДИКОН», г. Миасс, <i>Россия</i>) Теория двумерного осциллятора Ван-дер-Поля и ее технические приложения в новых волновых твердотельных гироскопах	СТЕНДОВЫЙ

68.	А. Б. Тарасенко (<i>МФТИ, Долгопрудный, Россия</i>), А. Б. Колчев (<i>АО «Лазекс», Долгопрудный, Россия</i>), Э. А. Миликов, П. В. Ларионов, А. А. Фомичев, П. А. Филатов (<i>МФТИ, АО «Лазекс», г. Долгопрудный, Россия</i>) Разработка, настройка и испытания новой малогабаритной инерциально-спутниковой навигационной системы	ПЛЕНАРНЫЙ
69	Э.А. Миликов, Ю. Ю. Брославец, П. А. Филатов, П. В. Ларионов, А. Д. Морозов, В. Г. Семенов, А. Б. Тарасенко, А. А.Фомичев (<i>МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», г. Долгопрудный, Россия</i>) Точностные характеристики зеэмановского четырехчастотного лазерного гироскопа с непланарным симметричным оптическим резонатором	Объединить рефераты №69 и №75 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ
70.	Е. А. Сергаева, О. Л. Старина (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Управление движением космического аппарата с двигателями малой тяги для полета к околоземному астероиду	ПЛЕНАРНЫЙ
71.	А. В. Большакова, А. М. Боронахин, Е. Д. Бохман, Д. Ю. Ларионов, Л. Н. Подгорная, А. Н. Ткаченко, Р. В. Шалымов (<i>Санкт-Петербургский Государственный Электротехнический университет им. В.И. Ульянова (Ленина) СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург, Россия</i>) Особенности использования микромеханических акселерометров в задаче мониторинга коротких и импульсных неровностей рельсового пути	СТЕНДОВЫЙ
72.	Ю. Ю. Брославец, А. А. Фомичев, Д. М. Амбарцумян, Е.А. Полукеев, В. Г. Семенов (<i>МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>) Мультичастотный твердотельный лазерный гироскоп на YAG:Cr4+	ПЛЕНАРНЫЙ
73.	Ю.В. Болотин, А.В. Брагин, Д.В. Гулевский (<i>МГУ им. Ломоносова, Москва, Россия</i>) Сравнение точности алгоритмов навигации пешехода, основанных на разных способах коррекции	ПЛЕНАРНЫЙ
74.	П. А. Филатов, А. Б. Тарасенко, В. Г.Семенов (<i>МФТИ, Москва, Россия</i>), А. А.Фомичев, Э. А. Миликов (<i>МФТИ, АО "ЛАЗЕКС", Москва, Долгопрудный, Россия</i>), А. И. Вареник, А. Д. Морозов (<i>АО "ЛАЗЕКС", Долгопрудный, Россия</i>) Исследование точностных характеристик акселерометров типа Q-flex для модернизации БИНС	СТЕНДОВЫЙ
75.	Ю. Ю. Брославец, А. А. Фомичев, Е. А. Полукеев, В. Г. Семенов, Э. А. Миликов (<i>МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», Москва, г. Долгопрудный, Россия</i>) Четырехчастотный зеэмановский лазерный гироскоп с непланарным симметричным резонатором, особенности вычитания влияния внешних магнитных полей	Объединить рефераты №69 и №75 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ

76.	А. Г. Миков, Р. В. Воронов, А. П. Мошевикин (<i>Петразоводский государственный университет, Россия</i>) Автономный многоальтернативный алгоритм позиционирования автотранспорта с коррекцией по картам зданий и графу дорог	ПЛЕНАРНЫЙ
77.	М. А. Барулина, Д. В. Кондратов, С. А. Галкина, О. В. Маркелова (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>) Численное и аналитическое моделирование движения наноразмерных элементов инерциальных датчиков	СТЕНДОВЫЙ
78.	Г.О. Баранцев, А. А. Голован, А.И. Матасов (<i>МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>), П. В. Алюнов, А. Ю. Мишин, Д. М. Фомин (<i>ПАО АНПП "ТЕМП-АВИА", Арзамас, Россия</i>) Стендовая калибровка блока ньютонметров при зависящих от знака входного сигнала ошибках масштабных коэффициентов	СТЕНДОВЫЙ
79. Пов тор №23	Лаваль Олусегун Исмаил (<i>Лаборатория современных аэрокосмических двигателей, Аoko, Нигерия</i>); Шолий Самуэль Олусегун (<i>Центр по космическому транспорту и движению, Эпе, Нигерия</i>); А.В. Небылов (<i>Санкт Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт Петербург, Россия</i>) Разработка архитектуры интеллектуального управления для многоточечных систем видеонаблюдения	СТЕНДОВЫЙ
80.	А. В. Небылов, В. В. Перлюк (<i>ГУАП, С.-Петербург, Россия</i>), Ян Сяо Ху (<i>Шеньянский политехнический университет, Шениан, Китай</i>) Разработка комплексной системы бортового оборудования для обеспечения траекторного управления малого беспилотного летательного аппарата	СТЕНДОВЫЙ
81.	О. С. Амосов, С. Г. Амосова (<i>ФГБУН Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия</i>) Адаптивное оценивание процессов с разладкой в навигационных приложениях с использованием машинного обучения	СТЕНДОВЫЙ
82.	Д. А. Кошаев (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>) Построение сглаживающего сплайна по нарастающей выборке измерений для задач оценивания траектории маневрирующего объекта	СТЕНДОВЫЙ
83.	И.В. Белоконов, М. С. Щербаков (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Формирование одноосного закона управления на базе SDRE-технологии в задаче инспекционного движения двух наноспутников	СТЕНДОВЫЙ
84.	С. П. Симаков, И. В. Белоконов (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Алгоритм определения пространственной ориентации некооперируемого космического объекта по результатам обработки последовательности стереоизображений	СТЕНДОВЫЙ

85.	А. А. Галяев, М. А. Самохина (ИПУ РАН, Москва, <i>Россия</i>), А. С. Самохин (ИПУ РАН, МГУ, Москва, <i>Россия</i>) Применение метода проекции градиента в задаче расстановки обнаружителей с целью противодействия уклоняющемуся объекту	СТЕНДОВЫЙ
86.	А. С. Самохин (МГУ, ИПУ РАН, Москва, <i>Россия</i>), М. А. Самохина (ИПУ РАН, Москва, <i>Россия</i>) Оценка выигрыша от пертурбационного маневра у Луны при моделировании перелёта к Марсу на основе задач Ламберта	СТЕНДОВЫЙ
87.	Д. А. Буров (АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, <i>Россия</i>) Результаты оценок точности определения азимута кольцевыми лазерными гироскопами	СТЕНДОВЫЙ
88.	А. Н. Королев, Е. Д. Бохман, П. А. Палов, П. А. Иванов, Ю. В. Филатов (Санкт-Петербургский Государственный Электротехнический университет им. В.И. Ульянова (Ленина) СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Санкт-Петербург, <i>Россия</i>), А. Я. Лукин (Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Разработка цифровых углоизмерительных технологий на основе использования двумерных шкал для метрологического обеспечения навигационных систем	СТЕНДОВЫЙ
89	В. Н. Коврегин, Г. М. Коврегина (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, <i>Россия</i>) Адаптивно-робастные методы обнаружения, захвата и сопровождения зависших, мало- и высокоскоростных объектов в интегрированных радиолокационно-инерциальных системах с квазинепрерывным излучением	СТЕНДОВЫЙ
90	И. Н. Хохлов, А. О. Синельников (АО «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха, Москва, <i>Россия</i>) Способ измерения ширины зоны захвата в зеэмановских гироскопических датчиках	СТЕНДОВЫЙ
92	М.А. Басараб, И.П. Иванов (МГТУ им. Н.Э. Баумана, НУК ИУ, Москва, <i>Россия</i>), Б. С. Лунин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>) Идентификация параметров волнового твердотельного гироскопа на основе нейросетевого авторегрессионного алгоритма прогнозирования временных рядов	СТЕНДОВЫЙ
93	П.К. Плотников (Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, Саратов, <i>Россия</i>) Исследование эффекта от введения в состав трёхкомпонентного гироскопического измерителя угловой скорости, на основе гироскопа Ковалевской, компьютерной модели его поступательных движений и отрицательных электромеханических обратных связей по сигналам от них	СТЕНДОВЫЙ

94	В. Б. Пудловский (<i>ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», Менделеево, Московская область, Россия</i>) Сравнение погрешностей навигационных определений по сигналам ГНСС с использованием атомных часов или кварцевого генератора	ПЛЕНАРНЫЙ
95	М. С. Плеханов, М. В. Конаш, Е. В. Бабаев, А. А. Дзуев (<i>АО "Инерциальные технологии "Технокомплекс", Раменское, Россия</i>) Исследование модели прямых измерительных преобразований акселерометрического канала MEMS-модуля колесного датчика	СТЕНДОВЫЙ
96	П.К. Плотников, А. П. Плотников (<i>Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, Саратов, Россия</i>) Анализ уравнений движения и некоторых свойств корректируемого бесплатформенно - компьютерного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
97.	Бенджамин Тенштед, Штефан Шён (<i>Институт геодезии, Ганноверский университет им. Лейбница, Ганновер, Германия</i>) Интегрирование атомных интерферометров и инерциальных измерительных модулей для улучшения навигационных характеристик	ПЛЕНАРНЫЙ
99.	Клаудиа Конте, Джорджо де Альтериис, Франческо де Панди, Розарио Скьяно Ло Морьелло, Джанкарло Руфино, Доменико Аккардо (<i>Неаполитанский университет им. Фридриха II, Неаполь, Италия</i>) Комплексирование камеры поляризации солнечного света и инерциальных датчиков последнего поколения для обеспечения высоконадежной навигации	ПЛЕНАРНЫЙ
100.	А. А. Кумарин, С. В. Шафран, И. А. Кудрявцев, В.М. Гречишников (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Алгоритм слежения за сигналом ГНСС с прореживанием данных	СТЕНДОВЫЙ
101.	В. В. Аврутов, О. И. Нестеренко (<i>Киевский политехнический ин-т, Киев, Украина</i>) Метод автономного определения широты и долготы подвижного объекта	СТЕНДОВЫЙ
102.	С.Ю. Перепелкина, А.А. Федотов (<i>АО Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург, Россия</i>) Определение допустимых уровней частотных характеристик измерительных каналов бесплатформенной инерциальной навигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
103.	Д.С. Смирнов, И.Г. Дейнека, А.В. Куликов, В.Е. Стригалева, И.К. Мешковский (<i>Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>) Методы исследования температурных характеристик чувствительного элемента волоконно-оптического гироскопа	СТЕНДОВЫЙ