

**ПРОГРАММА**  
**VII КОНФЕРЕНЦИИ МОЛОДЫХ УЧЕНЫХ**  
**«НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ»**

**15 марта**  
**Вторник**  
**Конференц-зал**  
**IV этаж**

- 8.30-9.30    Регистрация участников конференции
- 9.30-9.50    Открытие конференции
- 9.50-10.00    Вручение сертификатов на получение стипендий Фонда поддержки студентов и аспирантов-приборостроителей имени А.С. Анфиногенова.  
*Сертификаты вручает президент фонда действительный член Академии навигации и управления движением к.т.н. **Я.И. Биндер***
- 10.00-10.40    **Лекция.** Проблемы управления движением и навигации мобильных роботов.  
*Действительный член Академии навигации и управления движением д.т.н. проф. **Ю.Г.Мартыненко** (Институт механики МГУ, Москва)*

**Секция 1. ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ**

- Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением д.т.н. проф. **Ю.Г.Мартыненко** (Институт механики МГУ, Москва), член Академии навигации и управления движением по секции молодых ученых к.т.н. **А.А.Столбов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*
- 10.40-11.00    **А.Б.Торопов, В.А.Тупысев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Определение деформации корпуса корабля с использованием информации от инерциальной навигационной системы и датчиков угловых скоростей
- 11.00-11.20    **А.Ю.Ермолов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Определение статической деформации корпуса корабля по курсу
- 11.20-11.40    **А.О.Грунский, Л.Н.Олейник, А.Н.Ткаченко, Н.С.Филипеня** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет). Анализ точностных характеристик инерциального измерительного модуля фирмы BOSCH
- 11.40-12.00    **Перерыв**
- 12.00-12.20    **И.В.Аленькин, Д.О.Тарановский** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Калибровка погрешностей датчиков углов карданова подвеса в составе инерциальной навигационной системы
- 12.20-12.40    **Ю.С.Троицына, Д.О.Тарановский** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Особенности калибровки трехканального измерителя ускорений корабельной инерциальной навигационной системы
- 12.40-13.00    **Ю.В.Поводырёв** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Определение параметров неортогональности оптико-электронной системы измерения угла бескарданного электростатического гироскопа
- 13.00-13.20    **А.В.Шафранюк** (Южно-Уральский государственный университет, Челябинск). Метод восстановления навигационных параметров в инерциальной системе с неполно измеряемой информацией
- 13.20-14.00    **Обед**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением*  
*д.т.н. Б.Е.Ландау (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*О.М.Евстифеева (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

14.00-14.20 **А.Н.Федорович, О.Л.Мумин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).  
Компенсация температурных ошибок трёхкомпонентного измерителя ускорений на  
базе микромеханического акселерометра

**15 марта**  
**Вторник**  
**Аудитория в офисе**  
**II этаж**

### **Секция 7. ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ НА ПРЕДПРИЯТИЯХ НАВИГАЦИОННОГО ПРИБОРОСТРОЕНИЯ**

Руководители: к.т.н. *А.Г.Баженов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*  
*Д.С.Молотков (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

10.40-11.00 **Ю.И.Жуков, Ю.В.Ясинская-Лыткина** (*Санкт-Петербургский государственный  
морской технический университет*). Управление инженерными данными на этапе  
конструирования электромеханических систем с использованием технологий инфор-  
мационной поддержки изделия

11.00-11.20 **А.Н.Блинов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Использование  
CASE-средств в задаче проектирования базы данных системы документирования со-  
стояния оборудования

11.20-11.40 **Е.А.Бондарева, С.А.Мухин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Ав-  
томатизация формирования ярлыков сопровождения для документов электронного  
архива ФГУП ЦНИИ «Электроприбор»

11.40-12.00 **П е р е р ы в**

12.00-12.20 **Ю.И.Жуков, М.Б.Чаниев** (*Государственный морской технический университет,  
С.-Петербург*). Разработка информационной системы логистической поддержки авто-  
номного морского объекта

12.20-12.40 **Ю.В.Донецкая** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Применение экс-  
пертных систем для классификации стандартных изделий

12.40-13.00 **А.Л.Ронжин, А.А.Карпов** (*СПИИРАН, С.-Петербург*). Современные средства ввода  
информации для управления подвижными объектами

13.00-13.20 **Ю.С.Копытов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование  
рынка морских стабилизированных спутниковых телевизионных систем

13.20-14.00 **О б е д**

Руководители: к.т.н. **Е.Н. Карташов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
**Д.С.Молотков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 14.00-14.20 **Н.В.Моисеев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). LabView как среда разработки ПО для исследования микромеханических гироскопов
- 14.20-14.40 **Н.С.Дюгуров, К.А.Ставаш** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Автоматизированный технологический комплекс изготовления и контроля роторного рисунка электростатического гироскопа
- 14.40-15.00 **В.В.Демьяненко, Е.А.Пугин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Системное программное обеспечение прибора управления трансляцией гироскопического устройства выставки курса
- 15.00-15.20 **С.М.Клименко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Программное обеспечение контрольно-измерительной аппаратуры для операционной системы Microsoft Windows NT
- 15.20-15.40 **Д.С.Молотков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Прикладное ПО систем автоматизированного проектирования радиоэлектронной аппаратуры в архитектуре Internet/Intranet
- 15.40-16.00 **М.В.Красавцев, Е.Н.Карташев, Т.И.Зизич** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Организация системы безопасной связи двух филиалов предприятия по выделенному каналу

- 9.00-9.40 **Лекция.** Системы высокоточной навигации и их приложения.  
*Действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. Б.Г.Гурский (ЦНИИ автоматики и гидравлики, Москва)*

## Секция 2. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ В НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. Б.Г.Гурский (ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва)  
Ю.А.Литвиненко (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 9.40-10.00 **В.В. Костюков** (ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва). Применение оптико-электронных систем для решения навигационных задач
- 10.00-10.20 **В.В. Даниленко** (ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва). Применение нейросетевых технологий для анализа изображений
- 10.20-10.40 **И.В. Голов, А.О. Грунский, А.Г. Серегин** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ»). Анализ возможности использования призматического монохромометра в специальных задачах обработки информации
- 10.40-11.00 **А.В. Лопарев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **Е.А. Румянцева** (Государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург). Синтез интегрированного измерителя малых высот для морских объектов
- 11.00-11.20 **Д.А. Школин** (Арзамасский политехнический институт (филиал) НГТУ). Способ определения и компенсации магнитной девиации курсовой системы
- 11.20-11.40 **Перерыв**
- 11.40-12.00 **В.И. Гупалов, А.М. Боронхин, Н.С. Филипеня** (Санкт-Петербургский государственный университет «ЛЭТИ»). Инерциальные методы измерения параметров рельсового пути
- 12.00-12.20 **А.О. Грунский, Л.Н. Олейник, А.Н. Ткаченко, Н.С. Филипеня** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ»). Анализ возможности использования микроакселерометров для определения просадок рельсовых нитей
- 12.20-12.40 **К.Ю. Поляков, В.О. Рыбинский** (Государственный морской технический университет, С.-Петербург). Оптимальный выбор периода квантования для цифровой системы управления
- 12.40-13.00 **А.И. Соколов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Обработка сигналов гидроакустического лага
- 13.00-13.20 **С.А. Епишин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование чувствительности оптимального фильтра Калмана инерциальной навигационной системы
- 13.20-14.00 **Обед**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением*  
*д.т.н. проф. Н.В.Колесов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*С.А.Епишин (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 14.00-14.20 **И.А.Терентьев, А.М.Мягков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Построение системы диагностирования инерциальной навигационной системы на электростатических гироскопах
- 14.20-14.40 **А.Ю.Платонов** (ВВИА им. Жуковского, Москва). Диагностирование интегрированных навигационных систем на основе структурно-параметрической идентификации моделей ошибок чувствительных элементов
- 14.40-15.00 **Т.Ю.Михеева, Е.Э.Епифанова** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Вероятностно-аналитическая модель надежности электромеханических устройств навигационных приборов
- 15.00-15.20 **Н.В.Жидкова, В.Л.Волков** (Нижегородский государственный технический университет, Арзамас). Идентификация и компенсация отказов измерительной системы
- 15.20-15.40 **Н.В.Жидкова** (Нижегородский государственный технический университет, Арзамас). Идентификация и компенсация отказов измерительных каналов навигационной системы
- 15.40-16.00 **П е р е р ы в**
- 16.00-16.20 **С.Б.Хабарова** (ИИТ РАН, С.-Петербург). Использование метода регрессионного анализа для прогнозирования развития региональных транспортных систем
- 16.20-16.40 **М.Д.Кудрявцев, Н.Л.Яворовская** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Восстановление амплитуды гармонического сигнала по результатам измерений его мгновенных значений двухотсчетной системой на примере точных измерений непараллельности двух плоскостей
- 16.40-17.00 **М.С.Николаев** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ»). Анализ работы динамического гониометра при калибровке призм с непокрытыми гранями

**16 марта**  
**Среда**  
**Аудитория в офисе**  
**II этаж**

### **Секция 3. ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**

Руководители: *д.т.н Д.П.Лукьянов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*А.А.Унтилов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 9.40-10.00 **А.П.Карелин** (ЗАО «Гирооптика», С.-Петербург). Влияние анизотропных свойств монокристаллического кремния на динамику и погрешности RR-микромеханических гироскопов
- 10.00-10.20 **М.А.Лестев** (ЗАО «Гирооптика», С.-Петербург). Влияние нелинейностей подвеса и вибраций основания на динамику системы автогенерации колебаний микромеханических гироскопов
- 10.20-10.40 **А.С.Ковалев, Ю.В.Шадрин, Д.И.Лычев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Программно-аппаратный комплекс для автоматизированного контроля параметров вибрационных микромеханических гироскопов

- 10.40-11.00 **А.С.Ковалев, Д.И.Лычев, Ю.В.Шадрин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Результаты экспериментального исследования характеристик микро-механического гироскопа при совмещении резонансных частот
- 11.00-11.20 **С.В.Багаева, Н.В.Моисеев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Стенд для проверки динамических характеристик микромеханических гироскопов
- 11.20-11.40 **Перерыв**
- 11.40-12.00 **М.И.Евстифеев, А.С.Ковалев, Д.И.Лычев, А.А.Унтилов, Ю.В.Шадрин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование поведения чувствительного элемента микромеханического гироскопа на вибрирующем основании
- 12.00-12.20 **Т.А.Андреева, Я.А.Некрасов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Адаптивная система подавления квадратуры микромеханического гироскопа
- 12.20-12.40 **С.А.Зотов** (МИЭТ (ТУ), Зеленоград). Методика выбора параметров чувствительного элемента микромеханического вибрационного гироскопа с заданной полосой пропускания
- 12.40-13.00 **М.С.Корюкин, А.Г.Шкаев** (ОАО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратовский государственный технический университет). Некоторые подходы к компенсации ошибок микромеханических датчиков первичной информации на борту беспилотного летательного аппарата
- 13.00-13.20 **В.В.Сумароков, А.Н.Шевченко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование зависимости точностных и динамических характеристик электростатического гироскопа от неустойчивости некоторых параметров подвеса ротора
- 13.20-14.00 **Обед**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением*  
*д.т.н. проф. Л.А.Северов* (СПб ГУАП, С.-Петербург)  
**Ю.В.Шадрин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 14.00-14.20 **Е.В.Шевцова** (МГТУ им. Н.Э.Баумана, Москва). Инженерные формулы для расчета газового демпфирования с учетом сжимаемости газа
- 14.20-14.40 **И.А.Трофимов** (ВКА им. А.Ф. Можайского, С.-Петербург). Уменьшение погрешности акселерометра
- 14.40-15.00 **А.А.Алексеев, Д.П.Лукьянов, А.А.Стуров, С.Ю.Шевченко** (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ»). Экспериментальное исследование температурных полей акселерометра на поверхностных акустических волнах
- 15.00-15.20 **С.Н.Беляев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Технологическое проектирование процесса диффузионной сварки телескопических соединений

**Секция 5. НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. А.Е.Пелевин (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)  
член Академии навигации и управления движением по секции молодых ученых  
к.т.н. А.Г.Шнекторов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург)*

- 9.40-10.00 **И.В.Калинина, М.Р.Алкина** (ОАО «Московский институт электромеханики и автоматики»). Автоматизация взлетных летно-технических характеристик
- 10.00-10.20 **Е.А.Овчинникова** (Институт проблем транспорта РАН, С.-Петербург). Синтез системы управления маневрированием судна в штормовых условиях
- 10.20-10.40 **С.Б.Антонов, Г.В.Безмен, А.И.Гасников, П.С.Глыбин, Р.В.Котов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Результаты разработки и практического применения контрольно-испытательной аппаратуры для навигационной системы

11.20-11.40 **Перерыв**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. А.Е.Пелевин (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)  
член Академии навигации и управления движением по секции молодых ученых  
к.т.н. А.М.Боронахин (СПб ГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург)*

- 11.40-12.00 **Л.Б.Коган, М.Н.Плавинский** (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК, С.-Петербург). Синтез навигационной системы микроробота-труболаза в коммуникациях среднего и малого диаметров
- 12.00-12.20 **В.Г.Стрелков, Ю.В.Гавриленко** (ОАО Московский институт электромеханики и автоматики). Численный критерий оценки значимости навигационной информации
- 12.20-12.40 **П.Е.Данилин, М.Р.Алкина, Е.В.Кочнева, И.Ю.Касьянов** (ОАО Московский институт электромеханики и автоматики). Комплекс средств для разработки и отладки программного обеспечения для вычислительной системы самолетовождения

**Секция 4.  
ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ**

Руководители: *д.т.н. О.А. Степанов (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
Д.О.Тарановский (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 14.00-14.20 **А.И.Никитин** (*Таганрогский государственный радиотехнический университет*). Векторное управление продольным движением летательного аппарата – синергетический подход
- 14.20-14.40 **А.И.Никитин** (*Таганрогский государственный радиотехнический университет*). Синергетический синтез системы управления углом хода гидросамолета при движении по воде на режиме глиссирования
- 14.40-15.00 **М.С.Ефремов, А.Е.Поляков, В.В.Стрыгин** (*Воронежский государственный университет*). Алгоритм активной стабилизации космического аппарата с упругими элементами и неопределенностями, основанный на релейной обратной связи с запаздыванием
- 15.00-15.20 **Д.А.Герасимов, С.А.Мигуш** (*ГОУВПО Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики*). Задачи управления инжекционным двигателем внутреннего сгорания
- 15.20-15.40 **А.И.Жучкова, Н.А.Пакшина** (*Арзамасский политехнический институт (филиал) НГТУ*). Вклад нижегородских ученых в теорию автоматического управления
- 15.40-16.00 **Перерыв**

Руководители: *действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. проф. В.О.Никифоров (ОАО «ЛОМО», С.-Петербург),  
Д.О.Тарановский (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

- 16.00-16.20 **И.В.Амоскин, А.А.Бобцов, Н.А.Николаев** (*Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики*). Стабилизация нелинейной неопределенной системы, описываемой уравнением Ван дер Поля



- 9.00-9.40 **Лекция.** История применения бесплатформенных инерциальных систем в космосе. Действительный член Академии навигации и управления движением, д.ф.-м.н. проф. **В.Н.Бранец** (АООТ РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г.Королев Моск. обл.)

Аудитория в офисе  
II этаж

### Секция 6. ЭЛЕКТРОННЫЕ И ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ УСТРОЙСТВА СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ

Руководители: к.т.н. **В.Д.Аксененко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)  
**В.А.Афанасьев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 9.40-10.00 **В.Д.Аксененко, С.И.Матвеев, И.В.Семенов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Цифровая обработка сигналов малогабаритных магнитных гироскопов
- 10.00-10.20 **Д.В.Аксененко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методы и средства имитации сигналов электростатического гироскопа
- 10.20-10.40 **Г.В.Лукьянова, И.В.Сергачев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Алгоритм активного подавления высокочастотных вибрационных колебаний: результаты синтеза и экспериментальных исследований
- 10.40-11.00 **Ю.А.Богачева, А.С.Куздров, В.Ю.Сушко** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Реализация контроля компенсируемых индукционных датчиков угла в составе цифрового преобразователя с автокоррекцией угловой погрешности
- 11.00-11.20 **Ю.А.Богачева, В.Ю.Сушко, О.К.Епифанов** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Статический и динамический контроль погрешности высокоточных устройств списывания в режиме цифрового преобразователя угла
- 11.20-11.40 **Перерыв**

Руководители: к.т.н. доцент **Ю.А.Голландцев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
**А.Б.Оськин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

- 11.40-12.00 **С.Н.Павлов** (ГУАП, С.-Петербург). Влияние формы магнитного поля управляющего электромагнита на форму камеры маховика управляемого момента инерции
- 12.00-12.20 **А.С.Шапошников** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Снижение неравномерности вращения силового следящего привода на основе моментного двигателя за счет алгоритмического подавления влияния пульсаций остаточного момента двигателя
- 12.20-12.40 **В.А.Афанасьев, К.А.Федотова** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исполнительный двигатель курсового электромеханического репитера

12.40-13.00 **Ю.А.Лесковец, А.И.Солодовников** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Система электромагнитного подвеса шаровидного тела

13.00-14.20 **Обед**

**Конференц-зал  
IV этаж**

14.20-15.00 **Лекция.** Современные направления решения проблемы управления движением: каскадные модели, самоорганизация, синтез.  
*Заслуженный деятель науки и техники РФ д.т.н. проф. А.А.Колесников*  
(Таганрогский государственный радиотехнический университет)

**Аудитория в офисе  
II этаж**

**Секция 6. ЭЛЕКТРОННЫЕ И ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ УСТРОЙСТВА  
СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**  
(продолжение работы)

Руководители: к.т.н. доцент **Ю.А.Голландцев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
**А.Б.Оськин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

15.00-15.20 **Д.Г.Резинкин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Планарный контроллер управления электронным лучом для прецизионной сварки узлов гироскопов

15.20-15.40 **А.С.Удовиков** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Разработка технологии прецизионной диффузионной сварки микрофланцевых полусфер ротора электростатического гироскопа

**17 марта  
Четверг  
Конференц-зал  
IV этаж**

**Секция 8.  
ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ И ОРИЕНТАЦИИ**

Руководители: действительный член Академии навигации и управления движением  
д.ф.-м.н. проф. **В.Н. Бранец** (АООТ РКК «Энергия» им. С.П.Королева, Москва),  
к.т.н. **Д.А.Кошаев** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

9.40-10.00 **О.М.Евстифеева, С.В.Игнатъев, А.И.Чиликин** (ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Автомобильные испытания экспериментального образца гироскопа-указателя для наземных транспортных средств

10.00-10.20 **К.А.Афенко, Ю.В.Гавриленко, Н.А.Зайцева, Е.В.Кочнева** (МИЭА, Москва). Вопросы комплексирования навигационной информации по данным БИНС, СНС, РТС

- 10.20-10.40 **М.С.Корюкин** (*ОАО "Конструкторское бюро промышленной автоматики", Саратовский государственный технический университет*). Построение алгоритмов функционирования интегрированной с СНС безгироскопной системы ориентации летательного аппарата
- 10.40-11.00 **С.Б.Беркович, Д.А.Колесников** (*Серпуховской военный институт ракетных войск*). Применение процедуры оптимального сглаживания в задачах терминальной коррекции интегрированных геоинформационных систем наземной навигации
- 11.00-11.20 **А.В.Кулак** (*Серпуховской военный институт ракетных войск*). Уточнение координат местоположения наземных объектов по измерениям абсолютной высоты с привлечением данных цифровой модели рельефа
- 11.20-11.40 **П е р е р ы в**
- 11.40-12.00 **А.И.Черноморский, А.А.Афонин, А.С.Кузнецов** (*МАИ, Москва*). Бесплатформенный гравиинерциальный навигационный комплекс подводного применения с коррекцией от глубиномерной системы
- 12.00-12.20 **О.С.Матвеев, А.В.Симонов** (*Арзамасский политехнический институт (филиал) НГТУ*). Основоположники теории фильтрации
- 
- 15.40-16.20 **П е р е р ы в (просмотр фильмов, концерт)**
- 16.20-16.50 **П о д в е д е н и е и т о г о в**
- 16.50-17.00 **З А К Р Ы Т И Е К О Н Ф Е Р Е Н Ц И И**



## ПАМЯТКА УЧАСТНИКУ КОНФЕРЕНЦИИ

Уважаемый коллега!

Обращаем Ваше внимание на то, что конференция будет проходить в три этапа:

- *первый* (15 – 17 марта 2005 г.) – выступление с докладами в ЦНИИ "Электроприбор",
- *второй* (июнь – октябрь 2005 г.) – обсуждение докладов, рекомендованных оргкомитетом, в Интернете, на сайте [www.elektropribor.spb.ru](http://www.elektropribor.spb.ru) в разделе «Конференции».
- *третий* (сентябрь 2005 г.) – выездная школа-семинар для авторов наиболее интересных докладов, размещенных в Интернете.

Информация для докладчиков:

1. В связи с тем что рефераты докладов будут опубликованы в журнале «Гироскопия и навигация», проведено их научное редактирование. В дни проведения конференции, 15-17 марта, необходимо *согласовать окончательный текст реферата с помощником руководителя секции.*

2. Полные тексты докладов, рекомендованных оргкомитетом для размещения в Интернете, необходимо оформить в соответствии с установленными требованиями и предоставить в оргкомитет *не позднее 1 мая 2005 года.* Доклады, поступившие позже, размещены на сайте не будут.

3. Сборник трудов 7-й конференции молодых ученых «Навигация и управление движением» будет формироваться с учетом результатов проведенной дискуссии только из тех докладов, которые будут размещены в Интернете. Доклады, авторы которых не ответили *на все вопросы, заданные в ходе Интернет-дискуссии,* или не учли замечания при научном редактировании текстов докладов, в сборник не включаются. Не забывайте регулярно проверять наличие поступающих вопросов. Если у Вас есть трудности выхода в Интернет, обращайтесь к помощнику руководителя секции или в оргкомитет.

4. Состав участников школы-семинара формируется оргкомитетом с учетом поступивших заявок. Срок подачи заявок для участия в семинаре – 31 августа 2005 г.

5. Проверьте у помощника руководителя секции правильность Вашей контактной информации, включая *телефон и адрес электронной почты.*

6. Файлы презентаций доклада необходимо *заранее* передать помощнику руководителя секции.

Желаем успеха в работе на конференции.

Оргкомитет конференции.