



**XIII Санкт-Петербургская международная конференция
по интегрированным навигационным системам
29 - 31 мая 2006 г., Россия**

ПРОГРАММА

ПОНЕДЕЛЬНИК, 29 МАЯ

8.00 – 9.50 РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ КОНФЕРЕНЦИИ

10.00 – 10.15 ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – к.т.н. **Б.С. Ривкин**, Россия
проф. **Д. Синкевич**, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 10.15 – 10.35 1. **В.Н. Бранец, М.В. Михайлов, А.В. Коростелев** (*РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*)
Фазовый метод решения задачи относительной навигации при сближении космических аппаратов с международной космической станцией по сигналам спутниковых навигационных систем GPS и ГЛОНАСС
- 10.35 – 10.55 2. **У.С. Лу** (*ENAC, LAAS du CNRS, Тулуза, Франция*), **Л. Дуан** (*ENAC, UT2, Тулуза, Франция*), **Ф. Мора-Камино** (*ENAC, LAAS du CNRS, Тулуза, Франция*), **Б.О. Уатгара** (*EAMAC/ASECNA, Ниамей, Республика Нигер*)
Оценка нового подхода к разработке четырехмерных систем управления
- 10.55 – 11.25 П Е Р Е Р Ы В
- 11.25 – 11.45 3. **В.А. Удалой, Н.Л. Соколов, В.К. Журавлев** (*ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., Россия*)
Об оперативном управлении КА «Метеор-3М»
- 11.45 – 12.05 4. **В.Б. Ларин** (*Институт механики НАН Украины, Киев, Украина*), **А.А. Туник** (*Национальный авиационный университет, Киев, Украина*)
Стабилизация полета и подавление внешних возмущений с неопределенностью статической и динамической обратной связью по выходу

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 12.05 – 13.00 5. **Д.Н. Рулев** (*РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*)
Метод оптимизации планирования наблюдений наземных объектов с учетом отклонений прогноза орбиты КА

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

6. **В.В. Аболь**, **А.А. Бермишев** (ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., **Россия**), **В.Л. Лапшин**, **А.В. Сюсин** (НПП «Термотех», г. Королев Московской обл., **Россия**)
Результаты использования передвижной испытательно-диагностической лаборатории для тестирования навигационной аппаратуры потребителя и коррекции электронных карт местности
7. **В.Н. Буков** (ФГУП «НИИ авиационного оборудования», г. Жуковский Московской обл., **Россия**), **А.С. Бочаров**, **Н.И. Сельвесюк** (Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, **Россия**)
Синтез контуров управления летательного аппарата с гарантированной точностью
8. **В.Н. Буков** (ФГУП «НИИ авиационного оборудования», г. Жуковский Московской обл., **Россия**), **А.М. Бронников**, **А.Ю. Чекин** (Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, **Россия**)
Система автоматической компенсации возмущений в канале управления высотой полета вертолета при произвольном горизонтальном маневрировании
9. **В.А. Дзензерский**, **С.В. Плаксин**, **Ю.В. Шкиль** (Институт транспортных систем и технологий НАН Украины «Трансмаг», Днепрпетровск, **Украина**)
Навигационная система магнитолевитирующего экипажа
10. **Виржиния Камара Ферро** (EMBRAER, Сао Хосе дос Кампос, **Бразилия**), **Анри Леблон** (THALES Instruments, Вандом, **Франция**)
Эволюция резервного оборудования для гражданской авиации за последние двадцать лет и ее влияние на разработку недорогих инерциальных измерительных модулей
11. **В.Н. Азарсков**, **Л.Н. Блохин**, **О.В. Ермолаева**, **О.В. Литвинова**, **А.Н. Юрченко** (Национальный авиационный университет, Киев, **Украина**)
Методологические основы модернизации навигационных систем по результатам их динамической аттестации на комплексе полунатурного моделирования полета

13.00 – 14.00

О Б Е Д

Председатели – проф. **Л.П. Несенюк**, Россия
г-н **Л. Камберлен**, Франция

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 12. **В.Д. Дишель**, **А.К. Быков**, **В.Г. Сулимов**, **Н.В. Соколова**, **А.В. Федоров** (ФГУП «НПП автоматики и приборостроения им. акад. Н.А.Пилюгина», Москва, **Россия**)
Совершенствование бортового математического обеспечения первой инерциально-спутниковой системы навигации и ориентации космических средств выведения. Обобщение результатов серии летных испытаний системы

- 14.20 – 14.40 13. **В.С. Лобанов, Н.В. Тарасенко, Д.Н. Шульга, В.Н. Зборошенко** (ФГУП «ЦНИИ машиностроения», г. Королев Московской обл., **Россия**), **В.П. Федотов** (ФГУП «НПО им. С.А.Лавочкина», г. Химки Московской обл., **Россия**)
Использование корректируемой бесплатформенной инерциальной навигационной системы на основе волоконно-оптических гироскопов и кварцевых акселерометров для управления движением межпланетных КА
- 14.40 – 15.00 14. **Дамьен Кубрак, Кристоф Макабье** (ENAC, Тулуза, **Франция**), **Мишель Монра** (Alcatel Space, Тулуза, **Франция**)
Применение дешевых микромеханических датчиков для усовершенствования обработки сигналов бесплатформенных инерциально-спутниковых систем

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 15.00 – 15.30 15. **Л.Н. Блохин, Н.В. Билак** (Национальный авиационный университет, Киев, **Украина**)
Проблемные вопросы и задача эффективной модернизации стабилизирующих комплексов самолетов
16. **Л.Н. Блохин, С.И. Осадчий, И.Ю. Сафронова** (Национальный авиационный университет, Киев, **Украина**)
Оценивание стохастического состояния беспилотного объекта в крейсерском движении по данным натурных испытаний
17. **Е.Г. Харин, В.Г. Поликарпов, И.А. Копылов, В.А. Копелович, В.Р. Кожурин** (ФГУП «ЛИИ им. М.М. Громова», г. Жуковский Московской обл., **Россия**)
Использование комплекса бортовых траекторных измерений для оценивания характеристик систем и комплексов бортового оборудования при летных испытаниях самолетов
18. **Милош Сотак, Франтишек Кмеч** (Академия вооруженных сил, Липтовски Микулас, **Словакия**), **Милан Сопата** (Технический университет, Кошице, **Словакия**)
Сравнение калмановской фильтрации и фильтрации на базе «частных» фильтров, применяемых в инерциально-спутниковых навигационных системах
19. **Джамшайд Али, Фан Яньчен** (Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, **Китай**)
Автономный интегрированный комплекс, включающий БИНС и астронавигационную систему и реализованный на базе алгоритма «выделенных частных» фильтров
20. **В.Д. Кусков, Е.Л. Новикова** (ФГУП «ЦНИИ машиностроения», г. Королев Московской обл., **Россия**)
Комплексная навигационно-связная информационная система с высокоточным автономным астрозвездным навигационным обеспечением

15.30 – 16.00 П Е Р Е Р Ы В

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.00 – 16.20 21. **Л.Б. Рапопорт** (*Javad GNSS и Институт проблем управления РАН, Москва, Россия*), **М.Я. Ткаченко, В.Г. Могильницкий, А.А. Хвальков, А.В. Пестерев** (*Javad GNSS, Москва, Россия*)
Интегрированная система спутниковой и инерциальной навигации: экспериментальные результаты и применение к управлению мобильными роботами
- 16.20 – 16.40 22. **А.А. Фомичев, А.Б. Колчев, П.В. Ларионов, Р.В. Пугачев, В.Б. Успенский** (*ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Комплексирование информации в интегрированной навигационной системе при неполном рабочем созвездии спутников
- 17.00 – 21.00 Обзорная автобусная экскурсия по городу

ВТОРНИК, 30 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ I – ИНТЕГРИРОВАННЫЕ СИСТЕМЫ (Продолжение)

Председатели – д.т.н. **Ю.А. Литманович**, Россия
д-р **Дж. Марк**, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00 – 9.20 23. **Н.А. Атаманов, В.А. Троицкий** (*ООО «НАВТЕКО», Москва, Россия*), **И.В. Гусев, В.А. Коротин, П.Н. Кулешов** (*ЗАО «ПИК ПРОГРЕСС», Москва, Россия*)
Результаты испытаний бесплатформенной инерциальной навигационной системы БИНС-Н в составе измерительного комплекса путеобследовательской станции ЦНИИ-4
- 9.20 – 9.40 24. **А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев, С.М. Гладкин** (*Военно-воздушная инженерная академия им. Н.Е. Жуковского, Москва, Россия*), **С.Л. Булгаков, Ю.П. Михеенков** (*«Лазер Сервис», Москва, Россия*), **Ю.Д. Голяев, Ю.Ю. Колбас** (*ФГУП «НИИ "Полюс"», Москва, Россия*)
Улучшение эксплуатационных характеристик интегрированных навигационных систем на основе сильносвязанных схем демпфирования ошибок чувствительных элементов
- 9.40 – 10.00 25. **Г.В. Анцев, В.А. Сарычев, В.А. Тупиков, Л.С. Турнецкий** (*ОАО «НПП "Радар – ММС"», Санкт-Петербург, Россия*)
Навигация и наблюдение – сходство и различие

- 10.00 – 10.20 26. **Ю. Мецгер, А. Майер, Г.Ф. Троммер** (*Институт оптимизации систем, Университет Карлсруэ, Германия*)
Сравнение модульного и центрального фильтров, используемых при решении задачи навигации по рельефу местности
- 10.20 – 10.40 27. **Е.А. Микрин, М.В. Михайлов, М.Ю. Беляев, Д.Н. Рулев, Е.С. Медведев** (*РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*), **В.В. Сазонов** (*Институт прикладной математики РАН им. М.В.Келдыша, Москва, Россия*), **В.Н. Жуков, Р.А. Дзесов** (*ФГУП «ЦНИИ машиностроения», г. Королев Московской обл., Россия*), **Э.Де Паскаль** (*Европейское космическое агентство, Тулуза, Франция*)
Использование спутниковой навигации для обеспечения полета европейского автоматического транспортного корабля ATV к международной космической станции
- 10.40 – 11.00 28. **Р. Каточ** (*SABS, Бангалор, Индия*), **П.Р. Махапатра** (*Индийский институт наук, Бангалор, Индия*)
Оценка пространственного положения самолета при помощи GPS приемника с использованием нейронной сети и фильтра Калмана

11.00 – 11.30 П Е Р Е Р Ы В

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

- 11.30 – 11.50 29. **Джозеф Софка, Виктор Скормин** (*Бингемптонский университет, Бингемптон, штат Нью-Йорк, США*)
Стабилизация оптической платформы с использованием полнозапястного робота-манипулятора «Omni-Wrist III»
- 11.50 – 12.10 30. **И.Б. Бедрин, В.С. Жолнеров, И.К. Конаржевский** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия*), **Ю.А. Соловьев, В.М. Царев** (*ФГУП «НТЦ "Интернавигация"», Москва, Россия*)
Совместное использование спутниковых и импульсно-фазовых радионавигационных систем с помощью интегрированной аппаратуры ГЛОНАСС/GPS/Logan-C/Чайка

С Т Е Н Д О В Ы Е Д О К Л А Д Ы *

- 12.10 – 13.00 31. **М.Б. Богданов, А.В. Прохорцов, В.В. Савельев** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», Тула, Россия*)
Об эффективности различных типов коррекции показаний БИНС по сигналам СНС

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

32. **С.Н. Подкорытов** (ОАО «НИИРЭК» холдинговой компании «Ленинец», Санкт-Петербург, **Россия**)
Оптимальное комплексирование данных спутниковой и инерциальной систем в реальном масштабе времени
33. **С.Н. Подкорытов, А.И. Пышкин, Л.И. Суровцева** (ОАО «НИИРЭК» холдинговой компании «Ленинец», Санкт-Петербург, **Россия**),
П.В. Урбанас (ОАО «НПП "МИР"» холдинговой компании «Ленинец», г. Пушкин, Санкт-Петербург, **Россия**)
Учет поляризационно-фазовых поправок в высокоточных инерциально-спутниковых системах
34. **Д. Мушицки, Р.Дж. Эванс** (Университет Мельбурна, штат Виктория, Австралия), **А.Л. Фрадков, Б.Р. Андриевский** (Институт проблем машиноведения РАН, Санкт-Петербург, **Россия**)
Минимальная скорость передачи данных, необходимая для передачи информации о положении объекта
35. **С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов** (Серпуховский военный институт, г. Серпухов Московской обл., **Россия**), **Л.П. Каменский, В.М. Рудаков** (ФГУП «Московский институт теплотехники», Москва, **Россия**), **А.И. Сдвижков** (ФГУП «ВНИИ "Сигнал"», г. Ковров Владимирской обл., **Россия**)
Коррекция автономных наземных навигационных систем в движении по отдельным точкам цифровой карты дороги
36. **В.В. Инсаров** (ФГУП «Государственный НИИ авиационных систем», Москва, **Россия**)
Алгоритмы комплексного оценивания в интегрированной системе наведения с использованием нескольких источников информации
37. **В.Л. Волков, Н.В. Жидкова** (Арзамасский политехнический институт – филиал Нижегородского государственного технического университета, Арзамас, **Россия**)
Робастный алгоритм идентификации и компенсации информационных отказов навигационной системы
38. **И.Ю. Филатов, И.Ю. Каширин, М.А. Сёмкин** (Рязанская государственная радиотехническая академия, Рязань, **Россия**)
Позиционирование и классификация объектов путем совмещения радиолокационной и картографической информации с применением средств искусственного интеллекта для автономных систем навигации
39. **Ч. Гаджиев** (Стамбульский технический университет, Стамбул, **Турция**)
Разработка отказоустойчивого интегрированного высотомера, включающего ИНС и радар, в котором используется адаптивный алгоритм фильтрации с коррекцией коэффициента усиления фильтра

40. **Го-Шин Хуан, Чю-Коу Тун** (*Институт информации и электроэнергии, Национальный технологический институт имени Чинь И, Тайпинг, Тайчжун, Тайвань*)
Навигация подвижного объекта с использованием инерциальных датчиков
41. **Фарид Гул, Фан Цзяньчэн** (*Пекинский университет авиации и космонавтики, Пекин, Китай*)
Калибровка датчиков бесплатформенной ИНС при помощи астрономических наблюдений и использования особенностей неуправляемых участков траектории полета

13.00 – 14.00 **О Б Е Д**

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 14.00 – 14.20 42. **Кристина Шнибауер** (*Robert Bosch GmbH, Blaupunkt GmbH, Хильдесхайм, Германия*), **Майлин Вартенберг** (*Robert Bosch GmbH, Blaupunkt GmbH, Хильдесхайм, Германия*)
Переход от сигналов канала дорожных сообщений ТМС к системе оперативной информации об участках трасс – методы создания служб информации о дорожном движении
- 14.20 – 14.40 43. **Э.И. Дружинин, С.Н. Васильев, В.А. Воронов** (*Институт динамики систем и теории управления СО РАН, Иркутск, Россия*)
Новая вычислительная технология формирования программных управлений в нелинейных системах
- 14.40 – 15.00 44. **Абилю Азенья, Андриано Карвалью** (*Институт систем и робототехники, Порту, Португалия*)
Анализ систематических погрешностей определения местоположения автоматически управляемых подвижных объектов в замкнутых помещениях

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 15.00 – 15.20 45. **С.Н. Подкорытов, М.А. Смирнова** (*ОАО «НИИРЭК» холдинговой компании «Ленинец», Санкт-Петербург, Россия*)
Итеративные линейные фильтры для выделения гладких сигналов на фоне шумов
46. **О.А. Степанов** (*ФГУП «ЦНИИ "Электроприбор"», Санкт-Петербург, Россия*), **О.С. Амосов** (*Государственный технический университет, Комсомольск-на-Амуре, Россия*)
Применение нейронных сетей в нелинейных задачах обработки навигационной информации

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

47. **В.И. Кулакова, А.В. Небылов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия*), **О.А. Степанов** (*ФГУП «ЦНИИ "Электроприбор"», Санкт-Петербург, Россия*)
Применение H_2/H_∞ - оптимизации в задаче авиационной гравиметрии

ЗАСЕДАНИЕ II – СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Председатели – д.т.н. **О.А. Степанов**, Россия
проф. А.В. Збруцкий, Украина

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 15.20 – 15.40 48. **Г.П. Аншаков, А.И. Мантуров, Я.А. Мостовой, В.И. Рублев, Ю.М. Усталов** (*ГНП РКЦ «ЦСКБ-Прогресс», Самара, Россия*)
Бортовое навигационное обеспечение космического аппарата дистанционного зондирования Земли «РЕСУРС-ДК»

15.40 – 16.10 П Е Р Е Р Ы В

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 16.10 – 16.30 49. **А.Ю. Феоктистов, К.Г. Шупен** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Санкт-Петербург, Россия*)
Применение метода обучения для синтеза алгоритма мониторинга состояния спутниковой навигационной системы
50. **А. Банахович** (*Гдыньская морская академия, Гдыня, Польша*), **Р. Бобер, А. Вольски, Г. Банахович** (*Морской университет Щецина, Щецин, Польша*)
Исследование результатов измерений, выполненных с помощью GPS и DGPS приемников в Западной Померании (Польша)
51. **В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, Н.В. Васильева, Э.А. Панов** (*Филиал ОАО «ВНИИРА» «ВНИИРА-Навигатор», Санкт-Петербург, Россия*)
Анализ влияния точности координатно-временной привязки носителя псевдоспутника на характеристики навигационного поля СРНС+ПС
52. **Л.П. Барабанова** (*Ковровская государственная технологическая академия им. В.А.Дегтярева, Ковров, Россия*)
О геометрическом факторе в задаче разностно-дальномерного позиционирования
53. **Е.И. Игнатович, А.Ф. Щекутьев** (*ЦУП-М ЦНИИ машиностроения, г. Королев Московской обл., Россия*)
Исследование возможностей модернизации эфемеридно-временного обеспечения КНС ГЛОНАСС с использованием межспутниковых измерений

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

ЗАСЕДАНИЕ III – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ

Председатели – **проф. Д.П. Лукьянов**, Россия
проф. Г. Громмер, Германия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 16.30 – 16.50 54. **Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, В.Е. Прилуцкий, В.Г. Пономарев, В.Г. Марчук, И.В. Морев, Е.М. Падерин, С.М. Кострицкий** (ООО «НПК "ОПТОЛИНК"», Зеленоград, Москва, **Россия**), **В.Н. Бранец, В.С. Рыжков** (РКК «ЭНЕРГИЯ» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., **Россия**)
Трехосный волоконно-оптический гироскоп для ракетно-космического применения
- 16.50 – 17.10 55. **В.И. Гребенников, Л.В. Еремина, Б.А. Мишин, С.Ф. Нахов, Р.В. Ермаков** (ФГУП «ПО "Корпус"», Саратов, **Россия**)
Малогабаритный трехкомпонентный волоконно-оптический измеритель угловой скорости средней точности

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 17.10 – 18.00 56. **В.Н. Бранец, Д.Н. Дибров, В.С. Рыжков** (РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., **Россия**), **Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин, С.Ф. Нахов** (ФГУП «ПО "Корпус"», Саратов, **Россия**)
Методика аттестации блока измерения линейного ускорения с неортогональной ориентацией осей чувствительности шести кварцевых маятниковых акселерометров и методика аттестации рабочих мест для контроля блока и акселерометров
57. **В.Э. Джашитов, В.М. Панкратов** (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, **Россия**)
Выбор параметров упругих криволинейных проводников датчиков авиакосмического приборостроения на основе определения частот их собственных колебаний
58. **В.Я. Распопов, Ю.В. Иванов, Р.В. Алалуев** (Тульский государственный университет, Тула, **Россия**), **С.В. Акулинин, А.В. Королев** (ОАО «Тулажелдормаш», Тула, **Россия**)
Опыт разработки и эксплуатации измерителей уровня для путевых железнодорожных машин на базе акселерометров с кремниевым чувствительным элементом
59. **Ю.К. Жбанов** (Институт проблем механики РАН, Москва, **Россия**)
Самонастраивающийся контур подавления квадратуры в волновом твердотельном гироскопе
60. **А.С. Донник, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков** (Московский энергетический институт (технический университет), Москва, **Россия**)
Влияние поступательной вибрации основания на динамику волнового твердотельного гироскопа

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

61. **А.В. Молчанов** (*Московский институт электромеханики и автоматики, Москва, Россия*), **А.Ю. Степанов, М.В. Чиркин** (*Рязанский государственный университет, Рязань, Россия*)
Технологические аспекты минимизации погрешностей лазерных гироскопов
62. **А.Б. Колчев, П.В. Ларионов, А.А. Фомичев** (*ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., Россия*)
Особенности коррекции дрейфа нуля зеemanовского лазерного гироскопа
63. **В.П. Губко** (*ОАО «НПО электромеханики», Миасс, Россия*)
Миниатюрные чувствительные элементы НПО электромеханики: характеристики, конструктивные особенности и пути увеличения измерительного диапазона

18.30 – 22.00

БАНКЕТ

СРЕДА, 31 МАЯ

ЗАСЕДАНИЕ III – ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ДАТЧИКИ
(Продолжение)

Председатели – **проф. Д.П. Лукьянов**, Россия
проф. Г. Троммер, Германия

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 9.00 – 9.20 64. **В.Н. Бранец, Д.Н. Дибров, В.С. Рыжков** (*РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*), **Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, А.В. Полушкин, С.Ф. Нахов** (*ФГУП «ПО "Корпус"», г. Саратов, Россия*)
Измеритель вектора кажущегося линейного ускорения – прибор БИЛУ КХ69-042 для СУ спускаемого аппарата корабля «Союз-ТМА»
- 9.20 – 9.40 65. **Е.В. Бабкин, М.Ю. Беляев, Д.А. Завалишин, В.М. Стажков** (*РКК «Энергия» им. С.П.Королева, г. Королев Московской обл., Россия*), **В.В. Сазонов** (*Институт прикладной математики РАН им. М.В.Келдыша, Москва, Россия*)
Использование измерений кажущегося ускорения на МКС
- 9.40 – 10.00 66. **В.Д. Дудка, В.В. Кирилин, А.В. Морозов, А.В. Юдаев** (*ГУП «КБ приборостроения», Тула, Россия*), **В.Я. Распопов, Д.М. Малютин** (*Тульский государственный университет, Тула, Россия*)
Опыт разработки и комплексной автоматизации проектирования бортовых гироскопов

- 10.00 – 10.20 67. **В.Б. Никишин, А.И. Синева, П.К. Плотников, П.Г. Чигирев, А.В. Ульянов** (ЗАО «Газприборавтоматикасервис», Саратов, **Россия**)
Технология позиционирования трасс и дефектных мест магистральных трубопроводов с помощью внутритрубных навигационно-топографических комплексов

СТЕНДОВЫЕ ДОКЛАДЫ*

- 10.20 – 11.00 68. **Ю.Ю. Брославец, Т.Э. Зайцева, А.Б. Колчев, А.А. Фомичев** (Московский физико-технический институт (ГУ), ЗАО «Лазекс», г. Долгопрудный Московской обл., **Россия**)
Формирование модовой структуры излучения в лазерном гироскопе с неплоским резонатором с вращением поля и гауссовой диафрагмой
69. **А.А. Коновченко, Л.З. Новиков, Л.А. Дудко, А.Я. Артемьев, А.Д. Богатов, А.А. Игнатьев, В.С. Славин** (ФГУП «НИИ прикладной механики им. акад. В.И. Кузнецова», Москва, **Россия**)
Технические решения по обеспечению надежности и повышенного ресурса малогабаритных динамически настраиваемых гироскопов
70. **Т.Г. Нестеренко, И.В. Плотникова, О.М. Панькина** (Томский политехнический университет, Томск, **Россия**)
Анализ перекрестной чувствительности двухкомпонентного микромеханического гироскопа
71. **Б.В. Грязев, С.В. Щербаков** (ГУП «КБ приборостроения», Тула, **Россия**), **В.В. Савельев, В.А. Смирнов** (Тульский государственный университет, Тула, **Россия**)
Способ обеспечения работоспособности гироскопических датчиков угла при нештатных отклонениях основания
72. **В.М. Слюсарь** (Национальный технический университет Украины «КПИ», Киев, **Украина**)
О влиянии инструментальных факторов на скорость углового дрейфа БИНС
73. **Г.Е. Сандовал-Ромеро** (Центр прикладных наук и технических разработок, Национальный автономный университет Мехико, Мехико, **Мексика**), **В.А. Николаев** (Санкт-Петербургский государственный университет телекоммуникаций им. М.А. Бонч-Бруевича, Санкт-Петербург, **Россия**)
Сравнение двух основных методов определения истинного направления на север: динамического и статического
74. **Н.Н. Кокошкин, Е.И. Верзунов, Д.А. Буров** (ФГУП «ВНИИ "Сигнал"», г. Ковров Владимирской обл., **Россия**)
Самоориентирующаяся система гироскопическоуказания повышенной точности с каналом аналитического гироскопирования
75. **В.М. Никифоров** (ФГУП «НПЦ автоматики и приборостроения им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва, **Россия**)
Комбинированный терминально-программный компенсационный регулятор управления движением гиросtabilизированной платформы

* Авторы стендовых докладов в течение 3 мин продемонстрируют на пленарном заседании 1-2 слайда; дальнейшее обсуждение будет проходить у демонстрационных плакатов.

76. **Цзюньсян Лянь, Юаньсинь У, Вэньци У, Мэйпин У, Дэвэнь Ху, Сяопин Ху** (*Национальный университет военной техники, Чангша, Хунань, Китай*)
Новый метод выставки бесплатформенной ИНС для подвижных объектов с раскачиванием
77. **Михаил Шаталов** (*Отделение технологии датчиков НИИ материаловедения и методов производства и Тиванейский технологический университет, Претория, ЮАР*), **Игорь Федотов, Стефан Жубер** (*Тиванейский технологический университет, Претория, ЮАР*)
Вибрационные гироскопы со сферической симметрией: динамика и управление

11.00 – 11.30

П Е Р Е Р Ы В

Председатели – **проф. В.З. Гусинский**, Россия
д-р Д. Линч, США

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

- 11.30 – 11.50 78. **Я.И. Биндер, А.Е. Елисеенков, Т.В. Падерина, В.Г. Розенцвейн** (*ФГУП «ЦНИИ "Электроприбор"», Санкт-Петербург, Россия*)
Малогобаритные гироскопические инклинометры: проблемы, концепция развития, результаты разработки и внедрения
- 11.50 – 12.10 79. **П.К. Плотников, Ю.В. Чеботаревский, В.Б. Никишин, А.И. Синев, В.Ю. Чеботаревский** (*Саратовский государственный технический университет, Саратов, Россия*)
Развитие метода решения задач подземной навигации
- 12.10 – 12.30 80. **А.П. Колеватов, С.Г. Николаев** (*Пермский государственный технический университет, Пермь, Россия*), **А.Г. Андреев, В.С. Ермаков, Д.А. Дунаев, О.Л. Кель, Н.В. Мальгин** (*ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания», Пермь, Россия*)
Разработка двухрежимного гиригоризонткурсоуказателя на базе волоконно-оптических гироскопов для наземных объектов
- 12.30 – 12.50 81. **Виктор Федосов, Милан Хвойка** (*Авиационный научно-исследовательский и испытательный институт, Прага, Чехия*)
Высокочувствительный микроакселерометр МАС (разработка и применение)

12.50 – 13.00 ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

13.00 – 14.00 ОБЕД

14.00 – 15.00 ПОСЕЩЕНИЕ ВЫСТАВКИ ОБРАЗЦОВ НОВОЙ ТЕХНИКИ ЦНИИ «ЭЛЕКТРОПРИБОР» И РЕКОНСТРУИРОВАННОГО МУЗЕЯ ПРЕДПРИЯТИЯ
(на выбор участников конференции)