

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

**12 МАРТА**  
**Вторник**  
**Конференц-зал**  
**корп. АДМ, IV этаж**

**8.00-9.40**      Регистрация участников конференции

**9.40-10.00**      **ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

**10.00-10.45**      **Лекция.** Инерциальные технологии в задачах диагностики рельсового пути.  
Член секции молодых ученых Академии навигации и управления движением  
*к.т.н. А.М. Боронахин (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» (СПбГЭТУ))*

**10.45-11.00**      **Перерыв**

**Секция. ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ**

**Руководители:**      Член секции молодых ученых Академии навигации и управления движением  
*к.т.н. А.А. Столбов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*А.А. Краснов      – " –*

**11.00-11.20**      1.    **Д.А. Соколов (ЗАО "СКБ приборов подземной навигации", С.-Петербург), Т.В. Падерина (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Диаметральная схема гироинклинометра. Основные технические решения скважинного модуля ориентации

- 11.20-11.40 2. **А.И.Баландин, К.О.Барышников, М.И.Коптенков** (Филиал ФГУП «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры «Научно-исследовательский институт прикладной механики имени академика В.И.Кузнецова» (ЦЭНКИ–НИИПМ), Москва). Гибридный гиромагнитометрический инклинометр
- 11.40-12.00 3. **С.А.Тимочкин** (ОАО «Концерн ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методические погрешности построения астрономической вертикали в инерциальной навигационной системе, демпфируемой от измерителя абсолютной скорости
- 12.00-12.20 4. **А.Н.Дзюба, Л.П.Старосельцев** (ОАО «Концерн ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование путей создания гиросtabilизатора гравиметра на волоконно-оптических гироскопах
- 12.20-12.40 5. **Д.С.Громов, А.А.Краснов** (ОАО «Концерн ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Особенности обеспечения теплового режима гиросtabilизированного гравиметра
- 12.40-13.00 6. **Д.Ю.Зобачев, Т.А.Ульяновская** (ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания» (ОАО «ЛНППК»). Создание ударостойкой бесплатформенной инерциальной навигационной системы на основе волоконно-оптических гироскопов

### **ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**  
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)

13.20-14.00 **Обед**

**Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. **Ю.А. Литманович** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
**А.Ю. Соколов** – " –

- 14.00-14.20 7. **А.Н.Шевченко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценивание и учет ступенчатых изменений погрешностей построения инерциального трехгранника в инерциальной навигационной системе на неуправляемых гироскопах
- 14.20-14.40 8. **И.А.Галай, К.К.Веремеенко** (НИУ Московский авиационный институт). Калибровка инерциальных навигационных систем в режиме их функционирования
- 14.40-15.00 9. **С.А.Тимочкин, А.Ю.Соколов, Н.Н.Мошкин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). О наблюдаемости погрешностей датчиков угла кардановых подвесов инерциальной навигационной системы на неуправляемых гироскопах
- 15.00-15.20 10. **Т.А.Депутатова, Е.А.Депутатова** (Филиал ФГУП "НПЦАП" - "ПО "Корпус", г. Саратов). Принцип смены инерциальных чувствительных элементов в стенде для самоконтроля измерителей угловой скорости различного класса

### **ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

- 15.20-15.40 11. **О.О.Величко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методы и технические средства для метрологического обеспечения производства и испытаний микромеханических инерциальных датчиков (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 15.40-16.00 12. **С.И.Серегин** (ГОУ ВПО Тульский государственный университет). Бесплатформенная система ориентации для вращающихся по крену летательных аппаратов (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)

- 16.00-16.20      **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40    13. **Д.П.Елисеев, В.П.Серебряков, А.П.Чапурский**  
(ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Результаты проектирования конструкции малогабаритного ударного стенда
- 16.40-17.00    14. **А.А.Медведков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). О возможности построения гироскомпаса на основе бескарданного электростатического гироскопа в условиях малоподвижного основания
- 17.00-17.20    15. **К.О.Барышников, А.И.Баландин, М.И.Коптенков**  
(Филиал ФГУП «ЦЭНКИ»– «НИИПМ имени академика В.И.Кузнецова», Москва). Перспективы применения малогабаритных волоконно-оптических гироскопов для создания бесплатформенных инерциальных навигационных систем

**12 МАРТА**  
**Вторник**  
**Малый конференц-зал**  
**корп. АДМ, III этаж**

**Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ  
В НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ**

**Руководители:**    *к.т.н. Ю.А.Литвиненко* (ОАО «Концерн «ЦНИИ  
«Электроприбор», С.-Петербург)

**Ю.В.Шафранюк**    – " –

- 11.00-11.20    16. **А.Б.Торопов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Парциальный фильтр для решения задачи коррекции показаний морской навигационной системы с использованием нелинейных измерений

- 11.20-11.40 17. **Н.А.Перчаткин, В.В.Щербинин** (ОАО «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва). Алгоритм функционирования цветной оптической корреляционно-экстремальной системы навигации беспилотного летательного аппарата
- 11.40-12.00 18. **М.Э.Юдин** (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения (СПбГУАП)). Обзор программных и аппаратных средств обеспечения гарантированной точности в навигационных системах
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 12.00-12.20 19. **И.М.Фуров** (ОАО «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва). Использование БИНС с триадой акселерометров
- 12.20-12.40 20. **А.О.Ведякова** (Санкт-Петербургский государственный университет). Параметрическая идентификация моделей судов с применением статической нейронной сети
- 12.40-13.00 21. **А.И.Соколов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.С.Фирса** (Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики (СПбНИУ-ИТМО); ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Обработка сигнала в электромагнитном лаге
- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**  
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)
- 13.20-14.00 **Обед**

- Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
 д.т.н. **О.А. Степанов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург),  
**А.Б.Торопов** – " –
- 14.00-14.20 22. **В.С.Юманов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург). Алгоритм преобразования квази-географических координат, предусматривающий возможность работы на различных эллипсоидах
- 14.20-14.40 23. **А.А.Ведяков, А.А. Пыркин** (СПбНИИУИТМО). Алгоритм оценивания параметров мультисинусоидального сигнала с неизвестным числом гармоник
- 14.40-15.00 24. **Д.Ю.Крысин, Е.О.Логинова** (СПбГУАП). Автономное измерение высоты положения объекта вблизи водной поверхности с помощью времяпролетных РМД-камер
- 15.00-15.20 25. **Д.С.Державин, С.В.Смирнов, В.В.Щербинин** (ОАО «ЦНИИ автоматики и гидравлики», Москва). Алгоритм функционирования системы поддержки принятия решения о выборе мест расстановки наземных радиомаяков автономной системы ближней радионавигации летательных аппаратов
- 15.20-15.40 26. **В.М.Бардов, Д.Ю.Обертов** (СПбНИИУИТМО). Оценка параметров транспортных средств по показаниям датчиков дорожного покрытия
- 15.40-16.00 27. **К.Д.Мовсисян** (СПбГУАП). Оптимальное комплексирование датчиков при наличии флюктуационных и регулярных составляющих погрешностей
- 16.00-16.20 **Перерыв**

- 16.20-16.40 28. **В.А.Белокуров, Д.А.Фролов, В.Г.Андреев** (ФГБОУВПО РГРТУ, г. Рязань). Применение переопределённых авторегрессионных моделей для моделирования дрейфа микромеханических гироскопов в бесплатформенных курсогировертикалях
- 16.40-17.00 29. **М.В.Рябцев** (ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет»). Разработка математической модели оптических датчиков горизонта для автопилота
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 17.00-17.20 30. **Н.Д.Гостева, Ю.А.Литвиненко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование математической модели ухода двухстепенного поплавкового гироскопа
- 17.20-17.40 31. **Д.А.Хвостов, К.А.Пантюхина, С.А.Чепинский** (СПбНИУИТМО). Энергоэффективная обработка данных в автономных системах
- 17.40-18.00 32. **Е.В.Елаев** (Санкт-Петербургский государственный университет). О расчете допусков в ускорителе заряженных частиц

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

- Руководители:** *к.т.н. А.Г. Баженов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*к.т.н. Ю.В. Донецкая – " –*
- 11.00-11.20 33. **А.С.Тимченко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Информационные технологии в проектировании имитаторов навигационных и других комплексов
- 11.20-11.40 34. **Ю.А.Соляник, Ю.И.Жуков** (Санкт-Петербургский государственный морской технический университет (СПГМТУ)). Совместное использование функционального и имитационного моделирования для исследования вычислительных процессов и систем на различных этапах их разработки
- 11.40-12.00 35. **П.Е.Данилин, Н.А.Зайцева, Д.А.Ивченков** (ОАО «МИЭА», Москва). Анализ функциональной пригодности бортового программного обеспечения на различных этапах жизненного цикла
- 12.00-12.20 36. **С.С.Виноградов, С.А.Мухин, А.П.Соколов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Автоматизация выпуска комплектов документации для группы подобных изделий
- 12.20-12.40 37. **М.В.Сергеев, Р.В.Брезгин** (ОАО «Концерн «НПО «Аврора», С.-Петербург). Модель управления жизненным циклом эксплуатационной документации модульной структуры



12.40-13.00 38. **Е.Н.Силиванюк, Н.В.Тупысев** (ОАО «ЦКБ МТ «Рубин», С.-Петербург). Опыт создания и внедрения в ОАО «ЦКБ МТ «Рубин» автоматизированной системы управления научно-технической информацией

13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**  
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)

13.20-14.00 **Обед**

**Руководители:** к.т.н. **Е.Н. Карташев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
к.т.н. **Ю.В. Донецкая** – " –

14.00-14.20 39. **Е.Н. Карташев, Д.А. Куц** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценка чувствительности пьезокерамических датчиков с использованием компьютерного моделирования и сравнение результатов с измерениями в гидроакустическом бассейне

14.20-14.40 40. **Р.С.Пальков** (Филиал ФГУП "НПЦАП" – "ПО "Корпус", г. Саратов). Применение метода конечных элементов для прогнозирования эффективных механических характеристик нанокпозиционных материалов

14.40-15.00 41. **А.А.Залучанов, Д.И.Ванюкова, К.В.Малынкин, П.А. Соколов** (ЗАО НПО «Мобильные информационные системы», Москва). Специализированные методы визуализации 2D и 3D изображений в бортовых картографических системах

15.00-15.20 42. **А.А.Залучанов, Д.И.Ванюкова, К.В.Малынкин, П.А. Соколов** (ЗАО НПО «Мобильные информационные системы», Москва). Метод эффективного формирования 2D изображения в поперечной равноугольной цилиндрической проекции Гаусса-Крюгера

- 15.20-15.40 43. **А.С.Алексеев** (ФГБОУ ВПО «БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф.Устинова»); ОАО «Концерн «Гранит-Электрон», С.-Петербург). Визуализация беспилотного летательного аппарата средствами OpenGL
- 15.40-16.00 44. **А.П.Григорьев** (ФГУП КБ «Арсенал»; СПбГУАП, С.-Петербург). Нейронные сети в контроле, диагностике и восстановлении знаний оператора-навигатора
- 16.00-16.20 **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40 45. **С.В.Шаветов, А.А.Ведяков** (СПбНИУИТМО). Система удаленного управления мехатронными комплексами
- 16.40-17.00 46. **К.А. Зименко** (СПбНИУИТМО). Биотехническая система управления устройством реабилитации (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 17.00-17.20 47. **А.Е.Трифонов** (Санкт-Петербургский государственный университет). Моделирование поведения млекопитающего

**Секция. НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ**

- Руководители:** *Член секции молодых ученых Академии навигации и управления движением к.т.н. А.И.Соколов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), А.С.Долнакова – " –*
- 11.00-11.20 48. **В.В.Цодокова, С.В.Гайворонский** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Метод определения калибровочных параметров оптико-электронного астровизира
- 11.20-11.40 49. **К.С.Пестова** (ОАО "Гирооптика", С.-Петербург). Полунатурное моделирование функционирования беспилотного летательного аппарата
- 11.40-12.00 50. **А.С.Тимченко** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Обзор существующих измерителей скорости подвижных морских объектов
- 12.00-12.20 51. **Е.С.Петухова** (ОАО «Концерн «Гранит-Электрон», С.-Петербург). Разработка автономной бортовой системы управления посадкой беспилотного летательного аппарата самолётного типа на судно малого водоизмещения
- 12.20-12.40 52. **Л.Л.Ловицкий** (ЛИИ им. М.М. Громова, г. Жуковский Московской обл.). Оценка влияния скольжения на погрешность измерения барометрической высоты

- 12.40-13.00 53. **А.В.Сумароков** (ОАО РКК "Энергия", г. Королев Московской обл.), **А.Д.Гладышев** (Московский физико-технический институт (Государственный университет), г. Долгопрудный Московской обл.). Алгоритмы оценки параметров движения космического аппарата
- 13.00-13.20 **Фотографирование участников конференции**  
(Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж)
- 13.20-14.00 **Обед**
- 14.00-14.20 54. **К.А.Кравчук** (Вторая Санкт-Петербургская гимназия, С.-Петербург), **Б.Р.Андриевский** (Институт проблем машиноведения РАН, С.-Петербург). Исследование динамики полета беспилотного планера вида «летающее крыло»
- 14.20-14.40 55. **М.О.Костишин** (ФГУП "СПбОКБ "Электроавтоматика" имени П.А.Ефимова", С.-Петербург). Автономная навигация роботизированных систем с использованием датчиков измерения расстояния
- 14.40-15.00 56. **М.С.Дворяшин** (ФНПЦ ОАО «Концерн «Гранит–Электрон», С.-Петербург). Способы посадки беспилотного летательного аппарата на движущееся судно
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 15.00-15.20 57. **М.А.Смирнова** (Санкт-Петербургский государственный университет). Синтез астатических законов управления с неполной обратной связью для морских подвижных объектов
- 15.20-15.40 58. **С.А.Гайворонский, Т.А.Езангина** (Томский политехнический университет). Система стабилизации положения подводного объекта

- 15.40-16.00 59. **Т.В.Иванова, П.А.Давыдов** (ОАО «Концерн «НПО «Аврора», С.-Петербург). Исследование особенностей управления позиционированием полупогружной буровой установки

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

16.00-16.20 **П е р е р ы в**

**Руководители:** *к.т.н. А.Е.Елисеенков* (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
*А.Б.Чекмарев* – " –

- 16.20-16.40 60. **Р.А.Севостьянов, Д.Э.Нефедов, Т.Д.Скрябина** (Санкт-Петербургский государственный университет). Вопросы программной поддержки процессов управления мобильным роботом

- 16.40-17.00 61. **Е.А.Елкин** (Московский государственный университет геодезии и картографии (МИИГАиК)). Измерение длины трассы с помощью эталона

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

- 17.00-17.20 62. **П.В.Коновалов** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» имени П.А.Ефимова», С.-Петербург). Послойное формирование индикационного кадра в бортовых системах картографической информации

- 17.20-17.40 63. **С.А.Вражевский, М.В.Сорокин, А.Э.Першуткин** (СПбНИИУИТМО). Построение карт местности при помощи мобильных роботов

- 17.40-18.00 64. **К.В.Малынкин, А.В.Провалов** (ЗАО НПО «Мобильные информационные системы», Москва). Применение аналитической кратномасштабной модели рельефа в бортовых геоинформационных системах

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

**Секция. ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ  
ИНЕРЦИАЛЬНЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ**

- Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
*д.т.н. проф. Ю.В.Филатов (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ»),*  
*В.В.Цодокова (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*
- 9.00-9.20 65. **О.А.Шрамко, А.В.Рупасов, Р.Л.Новиков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Исследование зависимости степени сохранения поляризации в чувствительном элементе волоконно-оптического гироскопа от радиуса намотки волокна
- 9.20-9.40 66. **Р.Л.Новиков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»). Метод контроля качества намотки волоконного контура волоконно-оптического гироскопа
- 9.40-10.00 67. **Д.С.Щербицкий, Н.И.Кробка** (ФГУП «ЦЭНКИ», Москва). Исследование оптического модулятора в составе катушки волоконно-оптического гироскопа
- 10.00-10.20 68. **А.Д.Плотников** (ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания»; Пермский национальный исследовательский политехнический университет). Термокомпенсация сигналов волоконно-оптических гироскопов БИНС  
**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 10.20-10.40 69. **К.В.Коффер** (ОАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания»; Пермский национальный исследовательский политехнический университет). Оценка коэффициентов модели ошибок при изменении температуры  
**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

- 10.40-11.00 70. **М.И.Коптенков, А.И.Баландин, К.О.Барышников** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» – «НИИ ПМ им. акад. В.И.Кузнецова», Москва). Ретроспективный анализ волоконно-оптических гироскопов на деполяризованном излучении
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- 11.20-11.40 71. **Д.А.Кутовой, П.В.Ситников** (ФГУП «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А.Семихатова», Екатеринбург). Некоторые практические вопросы использования вариации Аллана при исследовании бесплатформенного инерциального блока
- 11.40-12.00 72. **С.В.Суханов, Е.Ю.Кирюшин, Д.В.Гурлов** (ОАО АНПП «Темп-Авиа», г. Арзамас). Моделирование лазерного гироскопа с виброподставкой в Simulink
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 12.00-12.20 73. **Н.В.Трибулев, А.И.Биденко, В.С.Черниченко, Н.И.Кробка** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ»–«НИИ ПМ им. акад. В.И.Кузнецова»; Московский государственный технический университет им. Н.Э.Баумана (МГТУ им. Н.Э. Баумана)). Атомный интерферометр для инерциальной навигации
- 12.20-12.40 74. **А.И.Биденко, Н.В.Трибулев, В.С.Черниченко, Н.И.Кробка** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ»–«НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова»; МГТУ им. Н.Э. Баумана). Квантовый интерферометр на конденсате Бозе-Эйнштейна
- 12.40-13.00 75. **В.С.Черниченко, А.И.Биденко, Н.И.Кробка, Н.В.Трибулев** (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. акад. В.И. Кузнецова»; МГТУ им. Н.Э.Баумана). Квантовый интерферометр на сверхтекучем гелии-4
- 13.00-14.00 **Обед**

- 14.00-14.45 **Лекция.** Адаптивные и робастные алгоритмы управления с примерами робототехнических приложений.  
Член секции молодых ученых Академии навигации и управления движением  
*к.т.н. А.А.Пыркин (СПбНИУИТМО)*
- 14.45-15.00 **Перерыв**
- Руководители:** действительный член Академии навигации и управления движением  
*д.т.н. Б.Е. Ландау (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*А.Н. Шевченко – " –*
- 15.00-15.20 76. **Д.П.Елисеев, Д.В.Розенцвейн** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Проблемы оценки ударостойкости и ударопрочности приборов навигации
- 15.20-15.40 77. **А.В.Кукушкин, В.В.Сумароков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Способ повышения стабильности работы двухстепенного поплавкового гироскопа
- 15.40-16.00 78. **Д.А.Петров** (ФГУП «НИИ командных приборов», С.-Петербург). Газовый смазочный слой в зазоре произвольной формы
- 16.00-16.20 **Перерыв**
- 16.20-16.40 79. **Ю.Л.Аванесов, Н.К.Кулаченков** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Конструктивные схемы оптико-механического устройства на основе голографической призмы



**Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ  
В НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМАХ**

- Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
*д.т.н. проф. А.Е. Барабанов (Санкт-Петербургский государственный университет)*  
*А.В. Моторин (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург»)*
- 9.00-9.20 80. **Н.В.Данилюк (СПбГУАП).** Исследование универсального метода спектральной финитной оптимальной адаптивной фильтрации
- 9.20-9.40 81. **Н.И.Нечаева (СПбГУАП).** Исследование метода оптимальной комплексной спектрально-финитной фильтрации и идентификации навигационных сигналов
- 9.40-10.00 82. **А. Э. Медина Падрон (СПбГУАП).** Методы линейной фильтрации с учётом надёжности измерителей. Сравнительная характеристика финитно-спектрального метода с фильтром Калмана и  $\alpha$ - $\beta$  фильтром
- 10.00-10.20 83. **О.В.Белорусова (СПбГУАП).** Исследование метода оценки достоверности прогноза невыхода навигационного параметра за допустимые границы
- 10.20-10.40 84. **Ю.С.Федоров, Ю.П.Иванов (СПбГУАП).** Исследование спектрального метода оценки достоверности прогноза недостижения навигационными параметрами заданных границ
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 10.40-11.00 85. **А.П.Козионов (ООО Сименс; СПбГУАП), А.Л. Пяйт, В.Т. Кушербаева (ООО Сименс, С.-Петербург).** Интеллектуальная обработка сигналов для системы контроля состояния дамб

- 11.00-11.20      **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40      86. **Л. Н. Александровская, А. Е. Ардалионова**  
(ОАО МИЭА, Москва). Оценка уровня безопасности автоматической посадки самолета по критерию точности управления
- 11.40-12.00      87. **В.А.Васильев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.С.Долнакова** (СПбНИУИТМО; ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Определение нижней границы точности в задаче оценивания сдвига частоты в доплеровском измерителе скорости
- 13.00-14.00      **О б е д**
- 14.00-14.45      **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**  
**См. стр. 17**
- 14.45-15.00      **П е р е р ы в**

**13 МАРТА**  
**Среда**  
**Малый конференц-зал**  
**корп. АДМ, III этаж**

**Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ  
В ГИДРОАКУСТИКЕ И РАДИОЛОКАЦИИ**

**Руководители:**      *к.т.н. А.В.Шафранюк* (ОАО «Концерн «ЦНИИ  
«Электроприбор», С.-Петербург),  
*Т.А.Силина*      – " –

- 15.00-15.20      88. **В.В.Прокопович, А.С.Смирнов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). О реализации алгоритма компенсации вибрационной составляющей помехи в гидрофонах приемной гидроакустической антенны

- 15.20-15.40 89. **Е.Н.Лютоева, А.В.Шафранюк** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Оценка частотного спектра сигнала в условиях частично когерентных полей
- 15.40-16.00 90. **Г.Б.Сидельников, Г.С.Малышкин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Некогерентная компенсация сигналов сильных локальных источников на базе адаптивных алгоритмов проекционного типа
- 16.00-16.20 **Перерыв**
- 16.20-16.40 91. **И.А.Сидоров, А.П.Солдатенко, А.Д.Решиков** (ОАО "Концерн радиостроения "Вега", Москва). Радиометрические системы для решения задач навигации, гидрологии и экологического мониторинга
- 16.40-17.00 92. **С.В.Марков, С.А.Маркин, П.А.Соловьёв, И.В.Коновалова** (ОАО "Концерн радиостроения "Вега", Москва). Способы реализации алгоритмов обработки радиолокационной информации в системах авиационного и космического базирования

**13 МАРТА**  
**Среда**  
**Комн. 214 (аудитория)**  
**корп. АДМ, II этаж**

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

**Руководители:** к.т.н. **А.Г.Баженов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
к.т.н. **Ю.В.Донецкая** – " –

- 9.00-9.20 93. **Ю.В.Донецкая** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Этапы формирования полного электронного определения изделия и их реализация

- 9.20-9.40 94. **С.Б.Алексеев** (ОАО "Конструкторское бюро специального машиностроения", С.-Петербург). Информационная поддержка технологий упрочнения деталей машин и механизмов методом конфигурирования и оптимизации процессов нанесения защитных покрытий
- 9.40-10.00 95. **Д.К.Щеглов, О.В.Королькова, А.К.Щеглов** (ОАО "Конструкторское бюро специального машиностроения", С.-Петербург). Методология информационной поддержки конкурентного системного мониторинга сложных организационно-технических систем
- 10.00-10.20 96. **С.А.Горохов** (СПбГЭТУ "ЛЭТИ"; ОАО «Балтийский завод», С.-Петербург). Система мониторинга и оценки риска возникновения аварий на опасных объектах энергетики
- 10.20-10.40 97. **П.В.Ситников, Ю.С.Тиунов** (ФГУП "НПО автоматики имени академика Н.А. Семихатова", Екатеринбург). Особенности отработки программного обеспечения вычислительного устройства с использованием моделей входной навигационной информации

**Секция. ЭЛЕКТРОННЫЕ И ЭЛЕКТРОМЕХАНИЧЕСКИЕ  
УСТРОЙСТВА СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**

- Руководители:** Заместитель генерального директора по развитию информационных технологий  
*И.Е.Гутнер* (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
к.т.н. *П.В.Юхта* – " –
- 11.20-11.40 98. **Ю.М.Скородумов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Выполнение заданий в вычислительных системах реального времени
- 11.40-12.00 99. **Е.В. Книга** (ФГУП «СПбОКБ «Электроавтоматика» им. П.А. Ефимова», С.-Петербург). Принципы организации вычислительных систем перспективных летательных аппаратов
- 12.00-12.20 100. **А.В.Зыков** (РКК «Энергия», г. Королев Московской обл.). Моделирование управляемого раскрытия большого вращающегося солнечного паруса
- 12.20-12.40 101. **И.Н.Будяненко** (СПбГУАП) Учебно-исследовательская автоматизированная система контроля дистанционной передачи угла (на примере авиационного планового навигационного прибора)
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 12.40-13.00 102. **А.С.Раскин** (СПбНИУИТМО; ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.И.Соколов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Разработка устройства имитации морского волнения

13.00-14.00 **Обед**

14.00-14.45 **Лекция.** Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж

14.45-15.00 **Перерыв**

**Руководители:** *к.т.н. В.Д.Аксененко (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
Ю.В.Скородумов – " –*

15.00-15.20 103. **Ф.Г.Поливанный (СПбГУАП).** Система регистрации сигналов сверхвысокого разрешения

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

15.20-15.40 104. **А.В.Ладонкин (ФГБОУ ВПО «Тулский государственный университет»).** Оптические системы ориентации и навигации беспилотных летательных аппаратов

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

15.40-16.00 105. **В.Д.Аксененко, И.В.Семенов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Исследование момента сухого трения в узлах двухосного опорно-поворотного устройства

16.00-16.20 **Перерыв**

16.20-16.40 106. **В.Н. Шелудько, В.П. Казаков, Е.В. Друян (СПбГЭТУ "ЛЭТИ").** Разработка адаптивной системы управления скоростью барабанного имитатора движущейся поверхности покрытия

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

16.40-17.00 107. **В.П. Сидоров (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Высокодинамичная система визуального слежения за быстроперемещающейся целью

17.00-17.20 108. **М.М. Копычев, К.В. Игнатьев (СПбГЭТУ "ЛЭТИ").** Разработка исследовательской установки типа «упругая двухмассовая система»

Секция. **НАВИГАЦИЯ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ**

**Руководители:** *к.т.н. А.Е. Елисеенков (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
А.Б. Чекмарев – " –*

- 9.00-9.20 109. **М.В.Захарчук (СПбНИУИТМО).** Использование мехатронного стенда “Вертолет” для исследования алгоритмов управления пространственным движением
- 9.20-9.40 110. **А.В.Беляков, А.А.Молтасов, Ю.В.Чугина (СПбНИУИТМО).** Метод определения местоположения мобильного робота
- 9.40-10.00 111. **И.В.Фоминов (Военно-космическая академия имени А.Ф.Можайского, С.-Петербург).** Принципы построения адаптивного бортового информационно-измерительного комплекса космического аппарата
- 10.00-10.20 112. **К.А.Кравчук (Вторая Санкт-Петербургская гимназия), К.С.Амелин (Институт проблем машиноведения РАН, С.-Петербург).** Малый беспилотный летательный аппарат Rainbow Runner как объект автопилотирования
- 10.20-10.40 113. **Д.В.Демкин, А.А.Лукин (Национальный исследовательский университет "Московский энергетический институт").** Разработка системы машинного зрения квадрокоптера для осуществления заданного программного движения (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)

10.40-11.00 114. **А.В.Груничев, А.А.Лукин** (*Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт»*). Управление летающим мобильным роботом класса «квадрокоптер» с применением двумерного дальномера с секторным обзором (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)

11.00-11.20 **П е р е р ы в**

13.00 -14.00 **Обед**

14.00-14.45 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

**13 марта**  
**Среда**  
**Зал Ученого совета**  
**корп. А, IV этаж**

**Секция. ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ  
НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ**

**Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. проф. **Н.В. Колесов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
**О.О. Величко** – " –

15.00-15.20 115. **А.С.Боргуль** (*СПбНИУИТМО*). Человеко-машинный интерфейс для активного протеза руки

15.20-15.40 116. **А.П.Григорьев** (*СПбГУАП*). Специальные нейронные сети в задачах астронавигации

15.40-16.00 117. **В.В.Розанов** (*СПбГУАП*). Прогнозирование критических ситуаций с помощью нейронных сетей

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**



- 16.00-16.20      **П е р е р ы в**
- 16.20-16.40      118. **Д.Н.Кузнецов** (*СПбГУАП*). Диагностика умений решения навигационных задач на основе байесовских сетей
- 16.40-17.00      119. **Я.О.Анисимов** (*Южно-Уральский государственный университет, г. Челябинск*). Частотный подход в задаче нейросетевого управления гироскопического стабилизатора
- 17.00-17.20      120. **Ю.В.Фрольцов** (*ОАО «ЛНППК», г. Пермь*). Применение нейросетевого подхода в задаче ориентации систем, построенных на сокращенном количестве чувствительных элементов

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

**13 МАРТА**  
**Среда**  
**Комн. 434**  
**корп. А, IV этаж**

**Секция. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ**

**Руководители:**      *к.т.н. А.В. Лопарев* (*ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*),  
   *к.ф.-м.н. Т.А. Лепихин* (*Санкт-Петербургский государственный университет*)

- 9.00-9.20      121. **М.В.Фаронов, А.А.Пыркин** (*СПбНИУИТМО*). Адаптивное управление мобильным роботом на основе системы технического зрения
- 9.20-9.40      122. **А.А.Хасанов, А.С.Крупенькин** (*СПбНИУИТМО*). Удаленное управление малоразмерным мобильным роботом

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

- 9.40-10.00 123. **А.С.Кремлев, С.А.Вражевский, В.В.Струкова** (СПбНИИУИТМО). Применение учебных роботов «Вое-Вот» для проведения лабораторных практикумов
- 10.00-10.20 124. **К.В.Игнатъев, М.М.Копычев** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Программное обеспечение для отладки систем управления упругими объектами
- 10.20-10.40 125. **А.Г.Силина, Э.П.Чернышев** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Исследование устойчивости автоколебаний в системах с релейными элементами
- 10.40-11.00 126. **А.Ю.Кустов** (Институт проблем управления имени В.А.Трапезникова РАН, Москва). Синтез фильтра, формирующего гауссовскую окрашенную последовательность с ненулевым математическим ожиданием, при заданном уровне средней анизотропии
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 127. **В.В.Алцыбеев** (Санкт-Петербургский государственный университет). Математическая модель оптимизации динамики пучков в гибридных системах
- 11.40-12.00 128. **О.А.Жирнов, Т.А.Брынцева, Е.В.Усик** (Санкт-Петербургский государственный университет). Синхронизация движения группы мобильных роботов (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 12.00-12.20 129. **Б.И.Адамов** (Национальный исследовательский университет МЭИ, Москва) Стабилизация движения сигвея с параметрической неопределённостью с повышением комфортабельности езды пассажира
- 12.20-12.40 130. **А.Н. Никонов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Особенности поведения нелинейных динамических объектов в задачах управления

**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

12.40-13.00 131. **О.Г. Андрианова** (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва). Анизотропная частотная теорема для дескрипторных систем

13.00-14.00 **Обед**

14.00-14.45 **Лекция.** Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж

14.45-15.00 **Перерыв**

**Руководители:** Член секции молодых ученых Академии навигации и управления движением  
к.ф.-м.н. **М.В. Сотникова** (Санкт-Петербургский государственный университет),  
**В.С. Юманов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

15.00-15.20 132. **Н.С. Животнев, В.О. Рыбинский** (СПбГМТУ). Синтез цифровых алгоритмов управления морскими объектами по критерию минимума оценки мгновенной дисперсии

15.20-15.40 133. **С.В. Арановский** (СПбНИУИТМО). Метод адаптивной компенсации мультисинусоидальных возмущений  
**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

15.40-16.00 134. **Ю.П. Емельянова** (АПИ НГТУ им. Р.Е. Алексеева, г. Арзамас). Построение алгоритмов управления с итеративным обучением на основе моделей с двухмерной динамикой

16.00-16.20 135. **Ю.А. Капитанюк, С.А. Чепинский, А.В. Хованский** (СПбНИУИТМО). Управление движением мобильного робота вдоль криволинейной траектории

16.20-16.40 136. **Д.Н. Базылев, А.А. Пыркин** (СПбНИУИТМО). Балансирование шагающего робота

- 16.40-17.00 137. **А.В. Горин** (СПбНИИУИТМО). Система стабилизации двухступенного подвеса видеокамеры  
**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 17.00-17.20 138. **Е.В.Белградская, Е.В.Друян, А.В.Путов, В.П.Казаков** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Цифровой адаптивный регулятор с сигнальной настройкой, наблюдателем состояния и эталонной моделью для управления многомассовыми упругими электромеханическими объектами  
**ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**

Секция. **ИНТЕГРИРОВАННЫЕ И СПУТНИКОВЫЕ  
НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ**

**Руководители:** действительный член Академии навигации и управления движением  
д.т.н. *Д.А. Кошаев* (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
*А.А.Медведков* – " –

- 9.00-9.20 139. **А.В.Моторин, А.А.Медведков, А.П.Салтыков, Д.А.Кошаев** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Методика и результаты оценки точности определения скорости и координат с использованием спутниковых приемников
- 9.20-9.40 140. **Е.С.Новоселова** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург). Повышение эффективности координатно-временного и навигационного обеспечения потребителей на основе комплексного использования сигналов навигационных систем космического и наземного базирования
- 9.40-10.00 141. **Л.Н.Подгорная, Р.В.Шалымов** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Разработка математической модели, описывающей движение элементов конструкции вагона
- 10.00-10.20 142. **А.В. Моторин** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Разработка аппаратно-программного комплекса для изучения систем инерциальной навигации

- 10.20-10.40 143. **М.И.Юданов** (*СПбГУАП*). Контроль целостности интегрированной навигационной системы с использованием алгоритмов нечеткой логики
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 10.40-11.00 144. **А.И.Обухов** (*Арзамасский политехнический институт НГТУ им. Р.Е.Алексеева (АПИ) (филиал); ОАО АНПП «Темп-Авиа»*), **О.А.Фролова** (*ОАО АНПП «Темп-Авиа», г. Арзамас*). Метод контроля достоверности данных аппаратуры потребителей спутниковой навигационной системы в составе инерциально-спутниковой системы
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 145. **Д.В.Свяжин** (*ОАО АНПП «Темп-Авиа», г. Арзамас*), **А.В.Корнилов, В.В.Лосев** (*АПИ (филиал); ОАО АНПП «Темп-Авиа», г. Арзамас*). Комплексная обработка информации в интегрированной системе резервных приборов
- 11.40-12.00 146. **Е.Д. Колотиллов, А.Г. Кузнецов** (*ОАО МИЭА, Москва*). Методика аргументированного принятия решения выбора состава навигационного комплекса
- 12.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

**14 МАРТА**  
**Четверг**  
**Малый конференц-зал**  
**корп. АДМ, IV этаж**

**Секция. ОБРАБОТКА ИНФОРМАЦИИ  
В ГИДРОАКУСТИКЕ И РАДИОЛОКАЦИИ**

**Руководители:** *к.т.н. А.В.Шафранюк (ОАО «Концерн «ЦНИИ  
«Электроприбор», С.-Петербург),  
Т.А.Силина – " –*

- 9.00-9.20      147. **В.А.Гучмазов** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **Е.Д.Долганова** (СПбНИИУИТМО; ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Имитатор сигналов гидроакустической антенны эхолота (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 9.20-9.40      148. **П.А.Садовский, Д.Н.Сузанский** (ОАО «Концерн «Вега», Москва). Алгоритмы функционирования системы комбинированного наведения на подвижные цели
- 9.40-10.00    149. **С.А.Кривенко, А.Т.Трофимов** (ОАО «НИИ «Атолл», г. Дубна Московской обл.). Задачи обнаружения траекторий морских объектов по отметкам шумопеленгации гидроакустических систем

- 10.00-10.20 150. **Ю.В.Шафранюк** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Синтез алгоритма классификации и определения параметров движения целей, реализуемого в пассивной гидроакустической станции с гибкой протяженной буксируемой антенной
- 10.20-10.40 151. **Д.С.Боровицкий** (ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург). Разработка варианта гидроакустического сигнала системы подводной навигации
- 12.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**



**Секция. МИКРОМЕХАНИЧЕСКИЕ ДАТЧИКИ,  
СИСТЕМЫ И ТЕХНОЛОГИИ**

- Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
*д.т.н. М.И.Евстифеев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),*  
*Д.П.Елисеев – " –*
- 9.00-9.20 152. **А.А. Белогуров (СПбНИУИТМО), Н.В. Моисеев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Экспериментальное определение влияния внешних факторов на параметры чувствительного элемента и характеристики ММГ RR-типа
- 9.20-9.40 153. **Д.П.Козлов (СПбНИУИТМО; ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), Н.В.Моисеев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Исследование повторяемости смещения нуля при температурных испытаниях ММГ-ЭПТРОН
- 9.40-10.00 154. **Б.И.Адамов (Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт»).** Идентификация параметров нелинейной модели резонатора микромеханического гироскопа (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 10.00-10.20 155. **С.В.Цыбаков, О.Л. Мумин (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург).** Структура ошибок микромеханического акселерометра ADXL103
- 10.20-10.40 156. **А.С.Кукаев, Д.В.Сафронов, С.Ю.Шевченко, Е.П.Филиппова (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»).** Пассивный беспроводной микрогироскоп на поверхностных акустических волнах за рубежом и в России

- 10.40-11.00 157. **В.В.Яковлев** (СПбНИУИТМО; ЗАО «СКБ «Приборов подземной навигации», С.-Петербург), **Т.В. Падерина** (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург). Применение глубинных трехкоординатных датчиков наклона при решении задач геотехнического мониторинга наклонного хода метро
- 11.00-11.20 **Перерыв**
- 11.20-11.40 158. **Е.П.Филиппова, А.С.Кукаев, Д.В.Сафронов, С.Ю.Шевченко** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Метод кварцевого корпусирования для улучшения характеристик микроакселерометров на поверхностных акустических волнах
- 12.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

**14 МАРТА**  
**Четверг**  
**Комн. 434**  
**корп. А, IV этаж**

**Секция. ТЕОРИЯ И СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ**

- Руководители:** Действительный член Академии навигации и управления движением  
*д.т.н. А.Е. Пелевин* (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург),  
*к.ф-м.н. В.А. Васильев* – " –
- 9.00-9.20 159. **П.А.Рогачёв, И.Ю.Тюкин** (СПбГЭТУ «ЛЭТИ»). Адаптивные наблюдатели для класса нелинейно параметризованных систем

- 9.20-9.40 160. **М.Н.Смирнов** (*Санкт-Петербургский государственный университет*). Динамическая компенсация ограниченных внешних возмущений в системе стабилизации курса судна
- 9.40-10.00 161. **Р.Б.Зайцев** (*ООО «Праймтек», Москва*), **В.Н.Честнов** (*ИПУ РАН, Москва*). Синтез регуляторов по заданному показателю колебательности с помощью  $H_\infty$  - подхода
- ДОКЛАД НЕ СОСТОЯЛСЯ**
- 10.00-10.20 162. **А.В.Собчинский, В.Н.Честнов** (*ИПУ РАН, Москва*). Синтез дискретных  $H_\infty$ -регуляторов, обеспечивающих заданный радиус запасов устойчивости и время регулирования
- 10.20-10.40 163. **Н.И.Самшорин** (*ОАО ЭЗТМ, г. Электросталь*), **В.Н.Честнов** (*ИПУ РАН, Москва*). Синтез регуляторов при параметрической неопределенности и внешних возмущениях на основе  $H_\infty$  - подхода (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 10.40-11.00 164. **С.А.Гайворонский, Т.А.Езангина** (*Томский политехнический университет*). Алгоритмическое и программное обеспечение для настройки регуляторов удаленных систем автоматического управления с интервальными параметрами (доклад представлен для участия в конкурсе «УМНИК»)
- 11.00-11.20 **П е р е р ы в**
- 11.20-11.40 165. **В.А.Чеканов** (*ОАО «Электросталь», г. Электросталь*), **В.Н.Честнов** (*ИПУ РАН, Москва*). Радиус запасов устойчивости  $l_1$ -оптимальных регуляторов по выходу
- 11.40-12.00 166. **А.В.Карев** (*ОАО «Концерн «НПО «Аврора», С.-Петербург*). Об адаптивной системе с пониженным порядком эталонной модели

12.00 **Лекция. Конференц-зал, корп. АДМ, IV этаж**

12.00-12.45 **Лекция.** Высокопроизводительные вычисления в задачах моделирования физических процессов.  
*к.т.н. Я.В.Беляев (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

13.00-14.00 **Обед**

14.00-14.30 **Лекция (обзорный доклад).** 15 лет конференции молодых ученых «Навигация и управление движением»  
*Действительный член Академии навигации и управления движением, д.т.н. О.А. Степанов, А.А. Краснов (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)*

14.30-15.00 **Перерыв (просмотр фильмов)**

15.00-15.20 **Концерт**  
Лауреаты Международного конкурса  
**Баграт Лаппо** (виолончель)  
**Татьяна Тарановская** (фортепиано)  
П. И. Чайковский. Ноктюрн  
Р. Шуман. Три фантастические пьесы

15.20-16.20 **Подведение итогов**

16.20-16.30 **ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ**

**16.30 ФУРШЕТ**

**15 МАРТА**  
**Пятница**

10.00 **Культурная программа**

