

**Список принятых рефератов
на XXIX Санкт-Петербургскую международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
30 мая – 1 июня 2022 г.**

с решением членов Программного комитета

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1.	<p>А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), Т.В. Молоденкова (<i>СГТУ им. Ю.А. Гагарина, Саратов, Россия</i>)</p> <p>Аналитический квазиоптимальный алгоритм минимальной по времени переориентации космического аппарата при произвольных граничных условиях</p>	СТЕНДОВЫЙ
2.	<p>В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина, А.С. Мурзаев (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Унифицированный метод адаптивно-робастного наблюдения аэрообъекта со сложным спектром в радарх с квазинепрерывным ЛЧМ-излучением и (микр) навигацией</p>	СТЕНДОВЫЙ
3.	<p>В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина, А.С. Мурзаев (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Метод наблюдения/распознавания/классификации вертолета по ЛЧМ-эхосигналам в импульсно-доплеровских вертолетных радарх с радиоинерциальной микронавигацией</p>	СТЕНДОВЫЙ
4.	<p>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>)</p> <p>Уравнения и алгоритмы бесплатформенных инерциальных навигационных систем для определения кажущейся, гравитационной и относительной скоростей движущегося объекта, а также географических координат местоположения объекта</p>	СТЕНДОВЫЙ
5.	<p>Ю.Н. Челноков, М.Ю. Логинов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>)</p> <p>Прогноз и коррекция движения космического аппарата с использованием решений регулярных кватернионных уравнений в KS-переменных и изохронных производных</p>	СТЕНДОВЫЙ
6.	<p>И.А. Панкратов (<i>Саратовский национальный исследовательский государственный университет, Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), Ю.Н. Челноков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>)</p> <p>Кватернионные модели и алгоритмы решения задач оптимальной переориентации орбиты и плоскости орбиты космического аппарата</p>	СТЕНДОВЫЙ

7.	Ц. Цай, Ц.Х. Чен, Я.Х. Сюй, Ц.С. Лю (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский технический университет, Харбин, Китай</i>) Применение ансцентного фильтра Калмана с нейронной сетью в задаче быстрой взаимной выставки в полярных условиях	СТЕНДОВЫЙ
8.	М.Ю. Беляев (<i>ПАО «РКК «Энергия» им. С.П.Королева», Королев, Россия</i>), Й. Вепплер (<i>ДЛР, Бонн, Германия</i>), М. Викельски (<i>Институт орнитологии Макса Планка, Радольфцелл, Германия</i>), О.Н. Волков (<i>ПАО «РКК «Энергия» им. С.П.Королева», Королев, Россия</i>), У.Мюллер (<i>Институт орнитологии Макса Планка, Радольфцелл, Германия</i>), В. Питц (<i>Спейстех, Имменштадт, Германия</i>), О.Н. Соломина, Г.М. Тертицкий (<i>Институт географии РАН, Москва, Россия</i>) Результаты исследований миграций животных с помощью научной аппаратуры Икарус на РС МКС	ПЛЕНАРНЫЙ
9.	Е.А. Петрухин (<i>АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов, Россия</i>), А.С. Бессонов (<i>МИРЭА - Российский технологический университет, Москва, Россия</i>) Эффект дифракционной невзаимности в лазерном гироскопе	СТЕНДОВЫЙ
10.	К. Ян, С. Тан, Я. Пань, Я. Цзя, Л. Цзэнг, Я. Тао (<i>Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Исследование влияния поверхностной шероховатости на коэффициент добротности цилиндрического резонатора с металлизированной поверхностью	СТЕНДОВЫЙ
11.	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, Т.Е. Сомова (<i>Самарский государственный технический университет, Самара, Россия</i>) Управление космическим роботом при смене топливных баков двигательной установки геостационарного спутника	СТЕНДОВЫЙ
12.	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Самара, Россия</i>) Автономное наведение и управление геостационарным спутником связи при длительной консервации	СТЕНДОВЫЙ
13.	В.Б. Ильин, И.А. Копылов, Е.Г. Харин, В.А. Копелович, А.Ф. Якушев, П.Ю. Жабин (<i>Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова, Жуковский, Россия</i>) Летные исследования характеристик бортовой аппаратуры СНС при ее работе с различными глобальными навигационными спутниковыми системами	СТЕНДОВЫЙ
14.	И.Н. Бурдинский, А.С. Миронов (<i>Тихоокеанский государственный университет, Хабаровск, Россия</i>) Применение конфигурируемых систем на кристалле при реализации приемника сигналов гидроакустических навигационных систем для подвижных автономных робототехнических комплексов	СТЕНДОВЫЙ

15.	М.А. Барулина, А.В. Голиков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, Е.А. Депутатова (<i>Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i>) Обеспечение температурной стабильности блока измерителей линейного ускорения в условиях космического полёта	СТЕНДОВЫЙ
16.	Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова (<i>Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i>), С.В. Пчелинцева, В.О. Горбачев (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>), В.М. Никифоров (<i>АО «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва, Россия</i>) Разработка концепции проектирования класса прецизионных мехатронных стендов, использующих инерциальные чувствительные элементы, скомплексированные с высокоточными датчиками угла	СТЕНДОВЫЙ
17.	С.В. Егоров (<i>АО «Мичуринский завод «Прогресс», Мичуринск, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
18.	А.М. Попов, Д.Г. Кострыгин, П.В. Крашанин, А.А. Шевчик (<i>БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, С.-Петербург, Россия</i>) Разработка алгоритма наведения роя беспилотных летательных аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
19	Н.С.Гужва (<i>Cognitive Technologies, Москва, НИТУ «МИСИС», Москва, Россия</i>), М.Г. Лобанов, В.Е.Прун (<i>Cognitive Technologies, Москва, Россия</i>), Р.Н.Садеков, В.В.Постников (<i>Cognitive Technologies, Москва, Россия, НИТУ «МИСИС», Москва, Россия</i>)	ПЛЕНАРНЫЙ
20	В.В. Матвеев, В.В. Лихошерст, В.Я. Распопов, Д.С. Стрельцов (<i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
21	А.В. Моторин, О.А. Степанов, А.А. Краснов, А.В. Соколов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
22	И.В.Белоконов, W. A. Cardenas Duran, J. G. Quijada Pioquinto (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия</i>) Исследование возможности использования свёрточной нейронной сети для обнаружения Солнца в режиме нестабилизированного движения наноспутника	СТЕНДОВЫЙ
23	Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, С.В. Прилуцкий, Д.В. Обухович, В.Е. Прилуцкий, В.Г. Пономарев, И.В. Федоров, А.И. Зуев, В.К. Варнаков, С.М. Кострицкий, И.В. Морев (<i>ООО НПК «Оптолинк», г. Зеленоград, Россия</i>) Компактные блоки чувствительных элементов БЧЭ200 и БЧЭ400 на базе ВОГ с применением МЭМС-акселерометров: разработка и исследование характеристик	СТЕНДОВЫЙ

24	А.А. Маслов, Д.А. Маслов, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков (<i>Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия</i>) Масштабный коэффициент волнового твердотельного гироскопа в режиме датчика угловой скорости	СТЕНДОВЫЙ
25	Е.В. Барина, И.В. Белоконов, И.А. Тимбай (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия</i>) Особенности движения аэродинамически стабилизированных наноспутников формата CubeSat 6U	СТЕНДОВЫЙ
26	М.А. Басараб, А.В. Пролетарский (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>); Б.С. Лунин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>); A. Giani, P. Combette, A. Kechaf (<i>Университет Монпелье, Институт электроники и систем (IES), Монпелье, Франция</i>) Моделирование газового струйного гироскопа с помощью бессеточных методов	СТЕНДОВЫЙ
27	Д.А. Трофимов, С.Д. Петров (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, С.-Петербург, Россия</i>), И.В. Чекунов, В.А. Усачев (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Выставка инерциальных навигационных систем по радиоинтерферометрическим наблюдениям ярких естественных и искусственных радиоисточников	СТЕНДОВЫЙ
28	Л.В. Водичева, Л.Н. Бельский, Ю.В. Парышева (<i>АО «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия</i>) Особенности автономной начальной выставки БИНС для космических средств выведения	СТЕНДОВЫЙ
29	М.Е.Рулев, В.М.Ачилдиев (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», Москва, Россия, Мытищинский филиал МГТУ им. Н.Э. Баумана, Мытищи, Россия</i>), Ю.К.Грузевич (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», Москва, Россия, МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), Н.А. Бедро (<i>ОАО «НПО ГЕОФИЗИКА-НВ», Москва, Россия</i>) Первичная обработка биофизических сигналов электросейсмокардиоблока	СТЕНДОВЫЙ
30	В.В. Аврутов, О.И. Нестеренко (<i>Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт им. Игоря Сикорского», Киев, Украина</i>) Автономное определение курса и скорости подвижного объекта	СТЕНДОВЫЙ
32	М.Ю. Тхоренко, Е.В. Каршаков (<i>Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия</i>) Оценка предельной точности магнитной навигации по данным геомагнитных съемок	СТЕНДОВЫЙ

33	И.В. Белоконов, М.С. Щербаков (<i>Самарский национальный исследовательский университет им. академика С. П. Королева, Россия</i>) Исследование одноосного алгоритма управления инспекционным движением гравитационно-стабилизированного наноспутника	СТЕНДОВЫЙ
34	Ана Думитраску (<i>Морской университет Констанцы, Констанца, Румыния</i>) Интегрированная инерциально-спутниковая система для анализа эксплуатационных характеристик в мотоспорте	СТЕНДОВЫЙ
35	С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов (<i>Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Формирование инерциальных кинематических параметров для имитационного моделирования наземных навигационных систем, корректируемым по геопространственным данным	СТЕНДОВЫЙ
36	С.Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия</i>), Б.П. Бодунов, С.Б. Бодунов (<i>АО «НПП «МЕДИКОН», Миасс, Россия</i>) Волновой твердотельный гироскоп авиационно-космического применения навигационного класса точности	СТЕНДОВЫЙ
37	В.Ф. Журавлев, С.Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия</i>) Пространственный эффект инертности упругих волн на сфере. Технические приложения в современной гироскопии	ПЛЕНАРНЫЙ
38	П.А. Филатов (<i>МФТИ, Москва, Россия</i>), А.А. Фомичев (<i>МФТИ, Москва, Россия</i>), АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия), А.Б. Тарасенко (<i>МФТИ, Москва, Россия</i>), А.Д. Морозов, П.В. Ларионов (<i>АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>), И.С. Кружилин (<i>МФТИ, Москва, Россия</i>) Оценка точности навигационной системы на основе лазерных гироскопов с плоским контуром и акселерометров типа Q-flex	СТЕНДОВЫЙ
39	Р.Р. Бикмаев (<i>АНО «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Глобально согласованное решение для одновременной локализации и отображения с использованием ортофотоплана в качестве априорной информации	ПЛЕНАРНЫЙ
40	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>), А.А. Полякова (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Геофизические инварианты и наблюдаемость интегрированных инерциальных навигационных систем	СТЕНДОВЫЙ

41	А.Б. Тарасенко (МФТИ, Москва, <i>Россия</i> , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i>), Д.Е. Бородулин , А.Б. Колчев (АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i>), П.В. Ларионов , П.А. Филатов , А.А. Фомичев (МФТИ, Москва, <i>Россия</i> , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i>) Лётные испытания малогабаритной инерциально-спутниковой навигационной системы	ПЛЕНАРНЫЙ
42	А.В. Чернодаров , А.П. Патрикеев (ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, <i>Россия</i>), С.П. Тимошенков (НИУ МИЭТ, Москва, <i>Россия</i>), С.А. Иванов (АО «Раменский приборостроительный завод», Раменское, <i>Россия</i>) Динамическая калибровка и испытание МЭМС модуля с использованием опорной инерциально-спутниковой навигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
43	О. В. Минина , А. В. Прохорцов , В.А. Смирнов (Тульский государственный университет, <i>Россия</i>) Высокоточный способ определения угловой ориентации беспилотных летательных аппаратов по сигналам спутниковой радионавигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
44	Д.А. Бедин (Институт математики и механики им. Н.Н. Красовского Уральского отделения Российской академии наук, Екатеринбург, <i>Россия</i>) Позиционирование по измерениям псевдодальностей с помощью метода Банкрофта: подходы к описанию нелинейного распределения ошибок	СТЕНДОВЫЙ
45	Маожань Чжу , Юаньсинь У (Шанхайский университет Цзяо Тун, Шанхай, <i>Китай</i>) Упрощенный алгоритм точного вычисления инерциальных параметров на основе оптимизации полиномами Чебышева	ПЛЕНАРНЫЙ
46	Ц. Чэн , Ц. Ли , Ч. Цзян , Ц. Цзян , Ч. Цзя (Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский технический университет, Харбин, <i>Китай</i>) Оценка качества позиционирования с использованием ГНСС «Бэйдоу-3» в режиме RTK по сигналам дублированных приёмников	СТЕНДОВЫЙ
47	Г.О. Баранцев , А.В. Козлов (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>), И.Х. Шаймарданов , А.В. Некрасов (АО «Инерциальные Технологии Технокомплекса», Раменское, <i>Россия</i>) Модель упругой динамической деформации виброподвеса лазерного гироскопа и методика ее калибровки	СТЕНДОВЫЙ
48	М.С. Селезнева , К.А. Неусыпин , А.В. Пролетарский , Чень Данхэ (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, <i>Россия</i>) Алгоритмы комплексирования инерциальной навигационной системы с датчиками угловых ускорений	СТЕНДОВЫЙ

49	Цзяньхуа Чэн, Чао Цзян, Цзясян Ли, Цзячан Цзян, Чунь Цзя (<i>Колледж автоматики, Харбинский технический университет, Харбин, Китай</i>) Анализ эффективности целочисленного разрешения многозначности для глобальной навигационной спутниковой системы «Бэйдоу»	СТЕНДОВЫЙ
50	А.О. Макалов, В.А. Смирнов, А.В. Прохорцов (<i>Тульский государственный университет, Россия</i>) Инерциально-акустическая система электронной аускультации для диагностики легочных заболеваний	ПЛЕНАРНЫЙ
52	И.В. Папкина, А.В. Крысько, В.А. Крысько (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
53	Р.В. Ермаков (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>), Д.В. Кондратов (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Институт проблем точной механики и управления РАН, Москва, Россия</i>), А.А. Львов, Д.Ю. Лившиц (<i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
54	В.Б. Пудловский (<i>«Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», Менделеево, Московская область, Россия, «Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия</i>), Н.И. Петухов, А.А. Чугунов, А.П. Малышев (<i>«Национальный исследовательский университет «МЭИ», Москва, Россия</i>), А.А. Фролов (<i>«Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», Менделеево, Россия</i>) Совместная обработка сверхширокополосных и ГНСС сигналов для “бесшовной” навигации в городе	СТЕНДОВЫЙ
55	Н. В. Тихменев, А. В. Белов, И. В. Князев, В. А. Никитин, М. А. Рогожкина (<i>ПАО «Электроприбор», г. Тамбов, АО «ГосНИИП», Москва, Россия</i>) Задержка пробоя и режимы включения разряда в зеэмановском ЛГ	СТЕНДОВЫЙ
56	А.В. Каликанов, В.Я. Распопов, В.В. Матвеев, В.В. Лихошерст, М.Г. Погорелов (<i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
57	Н.В. Тихменев, Д.А. Банников, И.В. Князев (<i>ПАО «Электроприбор», г. Тамбов, АО «ГосНИИП», Москва, Россия</i>) О влиянии наведенного поглощения на захват частот в ЛГ	СТЕНДОВЫЙ
58	Н.В. Тихменев, Д.А. Банников, С.Е. Коршунов, И.Г. Проценко (<i>ПАО «Электроприбор», г. Тамбов, АО «ГосНИИП», Москва, Россия</i>) Измерение потерь прецизионных зеркал кольцевых лазеров	СТЕНДОВЫЙ

59	Сарасвати Сириконда, Шрину Читтималла, Лакшминараяна Парайитам (<i>NERTU (Учебно-исследовательский центр навигационной электроники), Османский университет, Хайдарабад, Индия</i>) Эффективность позиционирования с использованием приемника навигационной спутниковой системы NavIC, интегрированного с инерциальными измерительными датчиками	ПЛЕНАРНЫЙ
60	Динце Ван, Хаоюй Цай, Цзе У (<i>Колледж воздушно-космической науки и техники, Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Отказоустойчивый метод навигации с помощью интегрированной системы БИНС/АНС, учитывающий погрешность модели атмосферной плотности	Объединить рефераты №60 и №61 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ
61	Хаоюй Цай, Динце Ван (<i>Колледж воздушно-космической науки и техники, Национальный университет оборонных технологий, Чанша, Китай</i>) Метод комплексирования БИНС/ГНСС/АНС для точной навигации автоматического межорбитального транспортного аппарата	
62	А.В. Небылов, В.А. Небылов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия</i>) Относительная навигация и совместное управление воздушно-космического самолета и экраноплана с целью их стыковки	СТЕНДОВЫЙ
63	С.Д. Петров, П.В. Мовсесян (<i>Санкт-Петербургский государственный университет, Россия</i>), И.В. Чекунов, В.А. Усачев (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>)	СТЕНДОВЫЙ
64	С.В. Астахов, О.В. Кубряк, И.Г. Ниналалов, И.В. Меркурьев (<i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i>) Методы повышения точности автономной системы ориентации и навигации на базе микромеханических гироскопов и оптико-электронных датчиков	СТЕНДОВЫЙ
65	А.В. Небылов, А.А. Кузнецов (<i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия</i>) Исследование методов анализа максимальной ошибки управления	СТЕНДОВЫЙ
66	Ц. И, М.С. Селезнева, К.А. Неусыпин (<i>МГТУ имени Н. Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Исследование системы парковки автомобиля	СТЕНДОВЫЙ
67	Р.С. Куликов (<i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i>), О.В. Денисенко (<i>ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», Менделеево, Россия</i>), О. В. Глухов, И. В. Меркурьев (<i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i>) Моделирование влияния нестабильности шкалы времени на погрешность инерциальной навигации	СТЕНДОВЫЙ

68	О.А. Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия), В.А. Васильев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия , Университет ИТМО, С.-Петербург, СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург, Россия), А.Б. Торопов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия)	ПЛЕНАРНЫЙ
69	Бо Ван, Тицзин Цай (Колледж фундаментальной науки и техники, Юго-восточный университет, Нанкин, Китай) Алгоритм навигации по гравитационным данным с минимальными ограничениями для параметров гравитационных полей	СТЕНДОВЫЙ
70	О.С. Амосов, С.Г. Амосова (Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия) Машинное обучение с подкреплением для задач оптимального и адаптивного оценивания в навигационных приложениях	СТЕНДОВЫЙ
71	Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев, В.Г. Семенов, В.П. Суровцева (МФТИ, Москва, Россия , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия) Мультичастотный твердотельный лазерный гироскоп на YAG:Cr ⁴⁺ , система регулирования периметра и создания подставки, режимы работы	СТЕНДОВЫЙ
72	А. А. Галкин, А. С. Тимошенко, П. В. Еркин, В.П. Захаров, Н. А. Соломкина, Е. С. Кочурина (ООО Лаборатория Микроприборов, Зеленоград, Национальный исследовательский университет МИЭТ, Москва, Россия) Разработка системы автоматизированного управления парашютной грузовой платформой на базе инерциального модуля ГКВ-6	ПЛЕНАРНЫЙ
73	Ю.Ю. Брославец, В.Г. Семенов, А.А. Фомичев, Е.А. Полукеев (МФТИ, Москва, Россия , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия) Четырехчастотный зеемановский лазерный гироскоп с непланарным симметричным резонатором, система регулирования периметра	СТЕНДОВЫЙ
74	А.В. Большакова, А.М. Боронахин, Е.Д. Бохман, Д.Ю. Ларионов, Л.Н. Подгорная, А.Н. Ткаченко, Р.В. Шалымов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», Россия) Возможности использования показаний инерциальных датчиков для выявления протяженных неровностей рельсов	СТЕНДОВЫЙ
75	Д.А. Буров (АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия) Особенности применения платформенных и бесплатформенных гироскопических систем углового ориентирования в составе наземных подвижных объектов	СТЕНДОВЫЙ
76	А.А. Кумарин, С.В. Шафран, Д.С. Малахов, И.А. Кудрявцев (Самарский университет, Самара, Россия) Корректировка модуля слежения навигационного приемника на основе данных о движении	СТЕНДОВЫЙ

77	А.М. Грузликов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.- Петербург, Россия) Навигация АНПА в ближнем поле в интересах решения задачи приведения к причальному устройству	СТЕНДОВЫЙ
78	Д.Г. Грязин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.- Петербург, Россия), Т.В. Падерина (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.- Петербург, Россия)	СТЕНДОВЫЙ
79	Сергей Зотов, Дэвид Блуменфельд, Джоэл Пасласки, Эндрю Попп (Emscore Concord, Калифорния, США) ИИМ навигационного класса точности: технология изготовления компактных кварцевых МЭМС и ВОГ	ПЛЕНАРНЫЙ
80	П.К. Кузнецов, Г.И. Леонович, Б.В. Мартемьянов, Г.Н. Мятлов (Самарский технический университет, Россия)	СТЕНДОВЫЙ
81	Х. Бензеррук (Высшая технологическая школа, кафедра электротехники, Монреаль, Канада), А. В. Небылов, В. А. Небылов (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия) Позиционирование, навигация и синхронизация в глубоком космосе с использованием нескольких пульсаров на основе алгоритмов слияния неопределенной информации	СТЕНДОВЫЙ
83	А.Ю. Княжский, А.В. Небылов (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия)	СТЕНДОВЫЙ
84	Й.Ф.Вагнер, М.Коль, Б.Гёрфи (Штутгартский университет, Штутгарт, Германия) Переоценка результатов позиционирования при решении задачи пешеходной навигации с использованием ZURP-коррекций при контроле вычислительных процедур традиционно используемых алгоритмов	ПЛЕНАРНЫЙ
85	В.И. Бабуров, Н.В.Васильева (АО «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия), Н.В. Иванцевич (АО «Навигатор», БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург, Россия) Исследование метода коррекции координат при местоопределениях по двум спутниковым системам	СТЕНДОВЫЙ
86	В.А. Смирнов, А. В. Прохорцов, Н.И. Бабухин (Тульский Государственный Университет, Россия) Способ комплексирования оптических и инерциальных данных для определения параметров ориентации и навигации	СТЕНДОВЫЙ
87	И.Н. Хохлов, А.О. Синельников, Н.Е. Фетисова (АО «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха», г. Москва, Россия) Модель коррекции масштабного коэффициента зеэмановских лазерных гироскопов	СТЕНДОВЫЙ

88	Я.А. Зубарев, А.О. Синельников, Н.Е. Фетисова (АО «НИИ «Полюс» им.М.Ф.Стельмаха», Москва, Россия) Влияние конструкционных элементов на температурные деформации периметра зеемановского датчика угловой скорости	СТЕНДОВЫЙ
90	В.И. Бабуров, В.А. Бойко (АО «Навигатор», С.-Петербург, Россия), Н.В. Иванцевич (АО «Навигатор» С.-Петербург, Россия ; БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, С.-Петербург, Россия), И.Л. Фидлин, В.В.Худошин (АО «Навигатор», С.-Петербург, Россия) Полунатурный моделирующий комплекс проверки и отладки алгоритмов работы системы предупреждения столкновений с воздушными судами и наблюдения за воздушной обстановкой	СТЕНДОВЫЙ
91	Д.О.Прохорова, В.И.Ширяев (Южно-Уральский государственный университет, Челябинск, Россия) Анализ системы стабилизации угла тангажа с учетом шумов датчиков	СТЕНДОВЫЙ
92	Б. Баннинг (Международная ассоциация институтов навигации, Амстердам, Нидерланды), А. Маккэй (NAV Canada, Оттава, Канада) Переход к использованию истинного курса вместо магнитного в авиации к 2030 году	ПЛЕНАРНЫЙ
93	А. Г. Миков, С. А. Региня, А.П. Мошевикин (Петрозаводский государственный университет, Россия)	СТЕНДОВЫЙ
94	Ю.В. Болотин, А.В.Савин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Калибровка микромеханического инерциального измерительного блока на вращающемся стенде методом Фурье	СТЕНДОВЫЙ
95	С.Ю. Перепелкина, А.А. Федотов (Акционерное общество "Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова", г. Екатеринбург, Россия)	СТЕНДОВЫЙ
96	Н.А. Елисов, А.В. Крамлих, И.А. Ломака (Самарский национальный исследовательский университет, Россия) Подход к управлению переориентацией продольной оси наноспутника	ПЛЕНАРНЫЙ
97	В.М. Никифоров, А.А.Гусев, К.А. Андреев, К.А.Осокина (АО «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина», Москва, Россия), Д.М.Калихман, А.А.Акмаев (Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия) Оптимизация параметров регулятора компенсационного маятникового акселерометра	СТЕНДОВЫЙ
98	В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев, А.С. Ширяев (АО «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», г. Москва, Россия) Устранение автоколебаний в конечной точке терминального управления с помощью фильтра Калмана	СТЕНДОВЫЙ

99	<p>Гоху Фэн, Маосун Ван, Чань Лю (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Оборонный научно-технический университет НОАК, Чанша, Китай</i>)</p> <p>Отказоустойчивый метод демпфирования в морской навигации на основе модели положения нормального вектора</p>	СТЕНДОВЫЙ
100	<p>Чжэнбин Сюэ, Вэньцин Ван (<i>Пекинский институт аэрокосмических систем управления, Пекин, Китай</i>), Фуцян Лю (<i>Институт спутников дистанционного зондирования, Китайская академия космических технологий, Пекин, Китай</i>), Дунмин Ли (<i>Пекинский институт аэрокосмических систем управления, Пекин, Китай</i>)</p> <p>Векторная гравиметрия с наземного движущегося объекта</p>	СТЕНДОВЫЙ
101	<p>Х.Г. Чэнь, Ц.Ц. Ван, П. Чжан, В. Цзян, Х. Чэнь (<i>Институт № 16 Девятого НПО (Китайской Академии аэрокосмических электронных технологий) Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, Китай</i>)</p> <p>Исследование технологии ускоренного достижения теплового баланса волоконной катушки ВОГ</p>	СТЕНДОВЫЙ
102	<p>П. Чжан, Ц.Ц. Ван, Х.Г. Чэнь, В. Хун, У. Ц. Ли, Б. Хуан, В. Цзян, Г. Ван (<i>Институт № 16 Девятого НПО (Китайской Академии аэрокосмических электронных технологий) Китайской аэрокосмической научно-технической корпорации, Сиань, Китай</i>)</p> <p>Исследование технологии подавления эффекта Шупе в волоконно-оптическом гироскопе за счет конструкции с теплопроводящим и теплоизолирующим покрытиями</p>	СТЕНДОВЫЙ
103	<p>Да Ли (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин; Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), Линь Чжао (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин, Китай</i>), Хай-на Вэн, Хун-вэй Гао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Научно-техническая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Тяньцзинь, Китай</i>), Чэн-со Ли (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), Чжун Ли (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Научно-техническая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Тяньцзинь, Китай</i>)</p> <p>Способ обработки информации динамического гравитационного градиентометра с использованием комбинированных временно-частотных характеристик</p>	ПЛЕНАРНЫЙ
104	<p>Дэлун Кун, Вэйтин Чэнь, Цзе-Ин Ван, Дунлян Пэй, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>)</p> <p>Метод смещения частоты лазера атомного гравиметра на основе оптической фазовой синхронизации</p>	СТЕНДОВЫЙ

105	Лихун Дун, Цзяньлун Ван, Хуньюй Гао, Цзюньфэн Чжан, Сяоянь Лю, Чуан Пэй, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Исследование зависимости поляризации спинов от мощности накачки в атомном спиновом гироскопе	СТЕНДОВЫЙ
106	Лихуэй Дэн (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин; Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), Хунцзянь Ван (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин, Китай</i>), Жубинь Юань, Гинтин Гуо (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), Чжикан Чи (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин, Китай</i>) Исследование управления прохождением траектории беспилотным наземным объектом на основе прогнозного моделирования с использованием алгоритма «искусственной пчелиной колонии»	СТЕНДОВЫЙ
107	Чэн Ли, Бо Ян, Сян Чжэн, Чжэн-Ю Сунь, Луцян Чжоу (<i>Научно-техническая школа приборостроения Юго-Восточного Университета (SEU), Нанкин, Китай</i>) Акселерометр сейсмического класса на основе оптической МЭМС с управлением с помощью силовой обратной связи	ПЛЕНАРНЫЙ
108	Цзянь Лю, Сянсян Лу, Дунлян Пэй, Цзюньфэн Чжан, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Угловое выравнивание разнесенных рамановских лучей с помощью оптической интерференции в атомно-интерферометрических гироскопах	СТЕНДОВЫЙ
109	Цяо Тань, Сюэфэн Ван (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Асимметричное влияние геометрических параметров на модуляцию частоты в полусферическом резонаторе	СТЕНДОВЫЙ
110	И-Нань Чжан, Хао-Юй Гу, Ци Вэй, Жун Чжан (<i>Факультет точного приборостроения, Университет Цинхуа, Пекин, Китай</i>) Метод синтетического моделирования на уровне системы для гироскопа на основе МЭМС с частотной модуляцией по Лиссажу	СТЕНДОВЫЙ
111	Бо Лу (<i>Пекинский институт аэрокосмического автоматического управления (ВААСИ), Пекин, Китай</i>) Двойные остаточные сети с региональным кодированием местоположения в условиях слабого приема сигнала ГНСС	ПЛЕНАРНЫЙ

112	<p>Сяо-Гэ Нин (<i>Кафедра автоматике, Факультет электронной информации и электротехники, Шанхайский университет транспорта (SJTU), Шанхай; Пекинская компания современных опико-электронных технологий, Пекин, Китай</i>), Цзисюнь Хуан (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>), Цзяньсюнь Ли (<i>Кафедра автоматике, Факультет электронной информации и электротехники, Шанхайский университет транспорта (SJTU), Шанхай, Китай</i>)</p> <p>Новый метод выставки бесплатформенной инерциальной навигационной системы при сильном рассогласовании, основанный на преобразовании погрешности скорости</p>	СТЕНДОВЫЙ
113	<p>Тянь-И Лю, И-Чэн Чжоу (<i>Сианьский научно-исследовательский институт современных технологий управления, Китай</i>)</p> <p>Распределенная система совместной навигации для беспилотных летательных аппаратов на основе динамического приоритета</p>	ПЛЕНАРНЫЙ
114	<p>Вэньмин Чжан, Хао-Юй Гу, Чжихуэй Линь, Ци Вэй, Бинь Чжоу, Жун Чжан (<i>Факультет точного приборостроения, Университет Цинхуа, Пекин, Китай</i>)</p> <p>Метод высокоточной синхронной обработки поверхности полусферического резонатора из кварцевого стекла</p>	СТЕНДОВЫЙ
115	<p>Хаоцянь Хуан, Жуйтун Лю, Шуан Чжан, Пэн У (<i>Колледж энергетики и электротехники Университет Хохай, Нанкин, Китай</i>)</p> <p>Управление группой АНПА с помощью улучшенной скользящей модели финитного управления</p>	СТЕНДОВЫЙ
116	<p>Хайбин Гу, Чжаньцин Ван (<i>Факультет автоматике, Пекинский технологический институт, Пекин, Китай</i>)</p> <p>Анализ ходьбы по данным нескольких инерциальных измерительных модулей, закрепленных на нижних конечностях</p>	СТЕНДОВЫЙ
б/н	<p>Бинь Хэ (<i>Нанкинский университет науки и технологий, Нанкин, Китай</i>), Цин Лян (<i>HuaWei Technologies Co.,Ltd., Нанкин, Китай</i>)</p> <p>Оптимизация траектории БПЛА на основе адаптивного псевдоспектрального метода</p>	СТЕНДОВЫЙ
б/н	<p>А. В. Немов (<i>АО «РИРВ», г. С.-Петербург, Россия</i>), Д. Ю. Тюфтяков (<i>АО «КБ НАВИС», г. С.-Петербург, Россия</i>)</p>	СТЕНДОВЫЙ