

**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><b>А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков</b> (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), <b>Т.В. Молоденкова</b> (<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>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
2.	<p><b>В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина, А.С. Мурзаев</b> (<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 (микро) навигацией</p>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
3.	<p><b>В.Н. Коврегин, Г.М. Коврегина, А.С. Мурзаев</b> (<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>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
4.	<p><b>Ю.Н. Челноков</b> (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), <b>С.Е. Переляев</b> (<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>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
5.	<p><b>Ю.Н. Челноков, М.Ю. Логинов</b> (<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 <math>KS</math>-переменных и изохронных производных</p>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
6.	<p><b>И.А. Панкратов</b> (<i>Саратовский национальный исследовательский государственный университет, Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), <b>Ю.Н. Челноков</b> (<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>	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>

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

15.	<b>М.А. Барулина, А.В. Голиков</b> ( <i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i> ), <b>Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, Е.А. Депутатова</b> ( <i>Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i> ) Обеспечение температурной стабильности блока измерителей линейного ускорения в условиях космического полёта	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
16.	<b>Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова</b> ( <i>Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i> ), <b>С.В. Пчелинцева, В.О. Горбачев</b> ( <i>СГТУ имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i> ), <b>В.М. Никифоров</b> ( <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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
17.	<b>С.В. Егоров</b> ( <i>АО «Мичуринский завод «Прогресс», Мичуринск, Россия</i> )	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
18.	<b>А.М. Попов, Д.Г. Кострыгин, П.В. Крашанин, А.А. Шевчик</b> ( <i>БГТУ «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, С.-Петербург, Россия</i> ) Разработка алгоритма наведения роя беспилотных летательных аппаратов	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
19	<b>Н.С.Гужва</b> ( <i>Cognitive Technologies, Москва, НИТУ «МИСИС», Москва, Россия</i> ), <b>М.Г. Лобанов, В.Е.Прун</b> ( <i>Cognitive Technologies, Москва, Россия</i> ), <b>Р.Н.Садеков, В.В.Постников</b> ( <i>Cognitive Technologies, Москва, Россия, НИТУ «МИСИС», Москва, Россия</i> )	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
20	<b>В.В. Матвеев, В.В. Лихошерст, В.Я. Распопов, Д.С. Стрельцов</b> ( <i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i> )	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
21	<b>А.В. Моторин, О.А. Степанов, А.А. Краснов, А.В. Соколов</b> ( <i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия</i> )	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
22	<b>И.В.Белоконов, W. A. Cardenas Duran, J. G. Quijada Pioquinto</b> ( <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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
23	<b>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</b> ( <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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>

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

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

41	<b>А.Б. Тарасенко</b> (МФТИ, Москва, <i>Россия</i> , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i> ), <b>Д.Е. Бородулин</b> , <b>А.Б. Колчев</b> (АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i> ), <b>П.В. Ларионов</b> , <b>П.А. Филатов</b> , <b>А.А. Фомичев</b> (МФТИ, Москва, <i>Россия</i> , АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, <i>Россия</i> ) Лётные испытания малогабаритной инерциально-спутниковой навигационной системы	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
42	<b>А.В. Чернодаров</b> , <b>А.П. Патрикеев</b> (ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, <i>Россия</i> ), <b>С.П. Тимошенков</b> (НИУ МИЭТ, Москва, <i>Россия</i> ), <b>С.А. Иванов</b> (АО «Раменский приборостроительный завод», Раменское, <i>Россия</i> ) Динамическая калибровка и испытание МЭМС модуля с использованием опорной инерциально-спутниковой навигационной системы	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
43	<b>О. В. Минина</b> , <b>А. В. Прохорцов</b> , <b>В.А. Смирнов</b> (Тульский государственный университет, <i>Россия</i> ) Высокоточный способ определения угловой ориентации беспилотных летательных аппаратов по сигналам спутниковой радионавигационной системы	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
44	<b>Д.А. Бедин</b> (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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
45	<b>Маожань Чжу</b> , <b>Юаньсинь У</b> (Шанхайский университет Цзяо Тун, Шанхай, <i>Китай</i> ) Упрощенный алгоритм точного вычисления инерциальных параметров на основе оптимизации полиномами Чебышева	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
46	<b>Ц. Чэн</b> , <b>Ц. Ли</b> , <b>Ч. Цзян</b> , <b>Ц. Цзян</b> , <b>Ч. Цзя</b> (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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
47	<b>Г.О. Баранцев</b> , <b>А.В. Козлов</b> (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, <i>Россия</i> ), <b>И.Х. Шаймарданов</b> , <b>А.В. Некрасов</b> (АО «Инерциальные Технологии Технокомплекса», Раменское, <i>Россия</i> ) Модель упругой динамической деформации виброподвеса лазерного гироскопа и методика ее калибровки	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
48	<b>М.С. Селезнева</b> , <b>К.А. Неусыпин</b> , <b>А.В. Пролетарский</b> , <b>Чень Данхэ</b> (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, <i>Россия</i> ) Алгоритмы комплексирования инерциальной навигационной системы с датчиками угловых ускорений	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>

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

59	<b>Сарасвати Сириконда, Шрину Читтималла, Лакшминараяна Парайитам</b> ( <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	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
60	<b>Динце Ван, Хаоюй Цай, Цзе У</b> ( <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	<b>Объединить рефераты №60 и №61 Объединенный доклад принять как</b> <b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
61	<b>Хаоюй Цай, Динце Ван</b> ( <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	<b>А.В. Небылов, В.А. Небылов</b> ( <i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия</i> ) Относительная навигация и совместное управление воздушно-космического самолета и экраноплана с целью их стыковки	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
63	<b>С.Д. Петров, П.В. Мовсесян</b> ( <i>Санкт-Петербургский государственный университет, Россия</i> ), <b>И.В. Чекунов, В.А. Усачев</b> ( <i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i> )	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
64	<b>С.В. Астахов, О.В. Кубряк, И.Г. Ниналалов, И.В. Меркурьев</b> ( <i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i> ) Методы повышения точности автономной системы ориентации и навигации на базе микромеханических гироскопов и оптико-электронных датчиков	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
65	<b>А.В. Небылов, А.А. Кузнецов</b> ( <i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Россия</i> ) Исследование методов анализа максимальной ошибки управления	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
66	<b>Ц. И, М.С. Селезнева, К.А. Неусыпин</b> ( <i>МГТУ имени Н. Э. Баумана, Москва, Россия</i> ) Исследование системы парковки автомобиля	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
67	<b>Р.С. Куликов</b> ( <i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i> ), <b>О.В. Денисенко</b> ( <i>ФГУП «Всероссийский научно-исследовательский институт физико-технических и радиотехнических измерений», Менделеево, Россия</i> ), <b>О. В. Глухов, И. В. Меркурьев</b> ( <i>Национальный исследовательский университет "МЭИ", Москва, Россия</i> ) Моделирование влияния нестабильности шкалы времени на погрешность инерциальной навигации	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>



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

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

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

99	<p><b>Гоху Фэн, Маосун Ван, Чань Лю</b> (<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><b>Чжэнбин Сюэ, Вэньцин Ван</b> (<i>Пекинский институт аэрокосмических систем управления, Пекин, Китай</i>), <b>Фуцян Лю</b> (<i>Институт спутников дистанционного зондирования, Китайская академия космических технологий, Пекин, Китай</i>), <b>Дунмин Ли</b> (<i>Пекинский институт аэрокосмических систем управления, Пекин, Китай</i>)</p> <p>Векторная гравиметрия с наземного движущегося объекта</p>	СТЕНДОВЫЙ
101	<p><b>Х.Г. Чэнь, Ц.Ц. Ван, П. Чжан, В. Цзян, Х. Чэнь</b> (<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><b>П. Чжан, Ц.Ц. Ван, Х.Г. Чэнь, В. Хун, У. Ц. Ли, Б. Хуан, В. Цзян, Г. Ван</b> (<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><b>Да Ли</b> (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин; Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), <b>Линь Чжао</b> (<i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин, Китай</i>), <b>Хай-на Вэн, Хун-вэй Гао</b> (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Научно-техническая лаборатория морской навигации и управления Китайской государственной судостроительной корпорации, Тяньцзинь, Китай</i>), <b>Чэн-со Ли</b> (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>), <b>Чжун Ли</b> (<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><b>Дэлун Кун, Вэйтин Чэнь, Цзе-Ин Ван, Дунлян Пэй, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао</b> (<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	<b>Лихун Дун, Цзяньлун Ван, Хуньюй Гао, Цзюньфэн Чжан, Сяоянь Лю, Чуан Пэй, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао</b> ( <i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i> ) Исследование зависимости поляризации спинов от мощности накачки в атомном спиновом гироскопе	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
106	<b>Лихуэй Дэн</b> ( <i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин; Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i> ), <b>Хунцзянь Ван</b> ( <i>Научно-технический колледж интеллектуальных систем, Харбинский инженерный университет, Харбин, Китай</i> ), <b>Жубинь Юань, Гинтин Гуо</b> ( <i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i> ), <b>Чжикан Чи</b> ( <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»	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
107	<b>Чэн Ли, Бо Ян, Сян Чжэн, Чжэн-Ю Сунь, Луцян Чжоу</b> ( <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	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>
108	<b>Цзянь Лю, Сянсян Лу, Дунлянь Пэй, Цзюньфэн Чжан, Вэйжэнь Лю, Сяомин Чжао</b> ( <i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i> ) Угловое выравнивание разнесенных рамановских лучей с помощью оптической интерференции в атомно-интерферометрических гироскопах	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
109	<b>Цяо Тань, Сюэфэн Ван</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i> ) Асимметричное влияние геометрических параметров на модуляцию частоты в полусферическом резонаторе	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
110	<b>И-Нань Чжан, Хао-Юй Гу, Ци Вэй, Жун Чжан</b> ( <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	<b>СТЕНДОВЫЙ</b>
111	<b>Бо Лу</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмического автоматического управления (ВААСИ), Пекин, Китай</i> ) Двойные остаточные сети с региональным кодированием местоположения в условиях слабого приема сигнала ГНСС	<b>ПЛЕНАРНЫЙ</b>

112	<p><b>Сяо-Гэ Нин</b> (<i>Кафедра автоматике, Факультет электронной информации и электротехники, Шанхайский университет транспорта (SJTU), Шанхай; Пекинская компания современных оптико-электронных технологий, Пекин, Китай</i>), <b>Цзисюнь Хуан</b> (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>), <b>Цзяньсюнь Ли</b> (<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><b>Тянь-И Лю, И-Чэн Чжоу</b> (<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><b>Вэньмин Чжан, Хао-Юй Гу, Чжихуэй Линь, Ци Вэй, Бинь Чжоу, Жун Чжан</b> (<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><b>Хаоцянь Хуан, Жуйтун Лю, Шуан Чжан, Пэн У</b> (<i>Колледж энергетики и электротехники Университет Хохай, Нанкин, Китай</i>)</p> <p>Управление группой АНПА с помощью улучшенной скользящей модели конечного управления</p>	СТЕНДОВЫЙ
116	<p><b>Хайбин Гу, Чжаньцин Ван</b> (<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><b>Бинь Хэ</b> (<i>Нанкинский университет науки и технологий, Нанкин, Китай</i>), <b>Цин Лян</b> (<i>HuaWei Technologies Co.,Ltd., Нанкин, Китай</i>)</p> <p>Оптимизация траектории БПЛА на основе адаптивного псевдоспектрального метода</p>	СТЕНДОВЫЙ
б/н	<p><b>А. В. Немов</b> (<i>АО «РИРВ», г. С.-Петербург, Россия</i>), <b>Д. Ю. Тюфтяков</b> (<i>АО «КБ НАВИС», г. С.-Петербург, Россия</i>)</p>	СТЕНДОВЫЙ