

XXVII КОНФЕРЕНЦИЯ ПАМЯТИ Н.Н.ОСТРЯКОВА

ПРОГРАММА

Секция 1

ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ

Четверг 14 октября

корп. А, IV этаж, комн. 431

Президиум секции:

д.т.н. Б.Е.Ландау

д.т.н. проф. Д.П.Лукьянов

ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

Санкт-Петербургский государственный
электротехнический университет («ЛЭТИ»)

Секретарь О.М.Яшикова

Заседание ведет Д.П.Лукьянов

- 9.00 – 9.20** **В.Э.Джашитов, В.М.Панкратов, М.А.Барулина, А.В. Голиков**
(Институт проблем точной механики и управления РАН, г. Саратов)
Суперминиатюрный микромеханический гироскоп – акселерометр –
основы теории и основные проблемы при его проектировании и
создании
- 9.20 – 9.40** **С.Ю.Алексеев, В.Ю.Мишин, А.В.Молчанов, Д.А.Морозов,**
М.В.Чиркин *(Рязанский государственный радиотехнический*
университет, г. Рязань)
Реконструкция угловых перемещений по первичным сигналам лазерного
гироскопа с вибрационной частотной подставкой
- 9.40 – 10.00** **М.И.Евстифеев, Д.П.Елисеев, А.С.Ковалев, Д.В.Розенцвейн** *(ГНЦ РФ*
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Результаты испытаний микромеханических гироскопов при
механических воздействиях
- 10.00 – 10.20** **Н.И.Кробка** *(Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» «НИИ прикладной механики*
имени академика В.И.Кузнецова», Москва)
Сравнительный анализ состояния теоретических и экспериментальных
работ в мире по созданию гироскопов на обобщенном эффекте Саньяка:
на интерферометрах волн Де Бройля, сверхтекучести гелия и
конденсатах Бозе-Эйнштейна
- 10.20 – 10.40** **Н.А. Калдымов, Д.М. Калихман, Л.Я. Калихман, А.В. Полушкин**
(Филиал ФГУП НППАП им. Н.А. Пилюгина - «ПО Корпус», г. Саратов)
Усовершенствование методов и средств обеспечения требуемой осевой
нагрузки шарикоподшипниковых опор ротора в гиromоторе
поплавковых ДУС.

10.40 – 11.00 **Я.А.Некрасов, Н.В.Моисеев** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Анализ влияния вибраций на работу канала вторичных колебаний компенсационного микромеханического гироскопа

11.00 – 11.20 **П е р е р ы в. Чай, кофе**

Заседание ведет Б.Е.Ландау

11.20 – 11.40 **Д.А.Егоров, Р.О.Олехнович, А.А.Унтилов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **А.С.Алейник, Г.Б.Дейнска, В.Е.Стригалева** (НИУ Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики, С.-Петербург)
Исследование зоны нечувствительности волоконно-оптических гироскопов

11.40 – 12.00 **А.А.Папко, М.А.Калинин, И.В.Кирынина, С.В.Шепталини** (ОАО Научно-исследовательский институт физических измерений, г. Пенза)
Пути повышения стабильности характеристик чувствительных элементов МЭМС-акселерометров для систем навигации

12.00 – 12.20 **Ю.В.Поводырёв, А.А.Белаш, Д.В.Трунов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Автоматизированный комплекс для калибровки и контроля электростатического гироскопа

12.20 – 12.30 **А.П.Буравлёв, В.И.Завгородний, Б.Е.Ландау, С.Л.Левин, С.Г.Романенко** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Электростатический гироскоп с подвесом на двойных электродах: результаты исследований

12.30 **Д и с к у с с и я**
Подведение итогов работы секции

Секция 2

ГИРОСКОПИЧЕСКИЕ И ИНТЕГРИРОВАННЫЕ ИНЕРЦИАЛЬНО-СПУТНИКОВЫЕ СИСТЕМЫ

Среда 13 октября

Малый конференц-зал
корп. АДМ, III этаж, комн. 304

Президиум секции:

д.т.н., проф. Г.И.Емельянец ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»
д.т.н. Ю.А.Литманович —//—
д.т.н. проф. А.А.Одинцов —//—

Секретарь Ю.А.Литвиненко

Заседание ведет А.А.Одинцов

- 14.00 – 14.20** **Д.В.Волынский, А.А.Одинцов, Е.В.Погуляй, А.А.Унтилов**
(ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Калибровка волоконно-оптических гироскопов в составе
бескарданных инерциальных измерительных модулей
- 14.20 – 14.40** **А.В.Куликов, А.П.Колеватов** *(ООО «Пермская научно-
производственная приборостроительная компания», Пермский
государственный технический университет, г. Пермь)*
Способ нахождения юстировочных углов, основанный на
минимизации функционала погрешностей инерциальных датчиков
- 14.40 – 15.00** **М.Ю.Логинов, Ю.Н.Челноков** *(Институт проблем точной
механики и управления РАН, г. Саратов)*
Дифференциальные уравнения ошибок корректируемой БИНС,
функционирующей в нормальной географической системе
координат: вывод, результаты моделирования, аналитические
решения.
- 15.00 – 15.20** **В.Я.Распопов, Р.В.Алалуев, В.В.Матвеев, Д.М.Малютин, В.В.
Лихошерст, А.П.Шведов, М.Г.Погорелов** *(ГОУ ВПО Тульский
государственный университет, г. Тула)*
Информационно-измерительные системы на микромеханических
чувствительных элементах для беспилотных летательных аппаратов
- 15.20 – 15.40** **А.Ю.Горбачёв** *(МГТУ им. Баумана, Москва)*
Применение магнитометров совместно с инерциально-спутниковыми

навигационными системами.

15.40 – 16.00 **В.Э.Джашитов, В.М.Панкратов, А.В.Голиков** (*Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов*), **М.В.Ефремов, Ю.К.Пылаев** (*ООО НПП «Антарес», г. Саратов*)
Тепловой анализ бесплатформенной инерциальной навигационной системы с волоконно-оптическими гироскопами и блока управления реактивными двигателями

16.00 – 16.20 **Перерыв. Чай, кофе**

Заседание ведет Г.И.Емельянцев

16.20 – 16.40 **Г.И.Емельянцев, Б.Е.Ландау, С.Л.Левин, С.С.Гуревич, С.Г.Романенко** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Особенности построения интегрированной системы ориентации и навигации для орбитального космического аппарата

16.40 – 17.00 **Б.Е.Ландау, А.П.Буравлев, С.С.Гуревич, Г.И.Емельянцев, С.Л.Левин, С.Г.Романенко, Б.В.Одинцов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
О модели дрейфов и калибровке бескарданной системы ориентации на электростатических гироскопах в условиях орбитального космического аппарата

17.00 – 17.20 **И.В.Аленькин, А.А.Столбов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
О контроле погрешностей датчиков угла карданова подвеса в составе ИНС на электростатических гироскопах

17.20 – 17.40 **Ю.А.Литвиненко** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Определение смещения нулей акселерометров в составе платформенной ИНС в условиях объекта

17.40 – 18.00 **Е.В.Коротницкий** (*Серпуховский завод «Металлист», г. Серпухов*), **А.В.Романов** (*Московский инженерно-физический институт, Москва*), **Д.А.Романов** (*Санкт-Петербургский морской технический университет, С.-Петербург*)
Лазерный гирокомпас для статических и квазистатических измерений

Четверг 14 октября

*Малый конференц-зал
корп. АДМ, III этаж, комн. 304*

Заседание ведет Ю.А.Литманович

- 9.00 –9.20** **В.С.Захариков, В.В.Савельев, В.А. Смирнов** (*ГОУ ВПО «Тульский государственный университет», г. Тула*)
Система стабилизации и наведения линии визирования с увеличенными углами обзора и особенности ее динамики
- 9.20 –9.40** **С.А.Черников** (*МГТУ им. Н. Э. Баумана, Москва*)
Активное гашение вынужденных колебаний гироскопической системы с ограниченным по амплитуде управлением
- 9.40 –10.00** **Д.С.Громов, С.В.Тихонов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», НИУ Санкт-Петербургский государственный университет информационных технологий, механики и оптики, С.-Петербург*)
Исследование системы термостатирования гироскопического прибора
- 10.00 –10.20** **В.Д.Аксененко, И.В.Семенов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Исследование влияния сухого трения на точность гироскопического стабилизатора
- 10.20 –10.40** **А.И.Сдвижков, А.И.Голубев, В.В.Матахин, А.Л.Славский** (*ОАО «ВНИИ «Сигнал», г. Ковров Владимирской обл.*)
К вопросу виброустойчивости радиолокационного доплеровского датчика скорости для наземных подвижных объектов
- 10.40 –11.00** **А.В. Небылов, В.А. Небылов, Г.Б. Яцевич** (*Санкт-Петербургский университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург*)
Экспериментальные исследования лазерного высотомера метровых высот
- 11.00 –11.20** П е р е р ы в. *Чай, кофе*
- 11.20 –12.30** Д и с к у с с и я
Подведение итогов работы секции

Секция 3

ОБРАБОТКА НАВИГАЦИОННОЙ ИНФОРМАЦИИ И УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ

Среда 13 октября

корп. А, IV этаж, комн. 434

Президиум секции:

д.т.н. проф. С.П.Дмитриев ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»
д.т.н. проф. Н.В.Колесов —//—
д.т.н. О.А.Степанов —//—

Секретарь Т.П.Тосикова

Подсекция: «Методы калмановской фильтрации в задачах навигации».

К 50 летию создания фильтра Калмана.

Заседание ведет О.А.Степанов

- 9.00 –9.20** **О.А. Степанов, А.Б. Торопов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Новые алгоритмы калмановского типа в задачах обработки навигационной информации
- 9.20 –9.40** **Р.И. Ивановский** (Санкт-Петербургский государственный политехнический университет, С.-Петербург)
Проблемы чувствительности в задачах обработки навигационной информации
- 9.40 –10.00** **В.А. Тупысев, Ю.А.Литвиненко** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Синтез редуцированного фильтра калмановского типа с гарантированным качеством оценивания
- 10.00 –10.20** **П.А. Акимов, А.И. Матасов** (МГУ им. М.В. Ломоносова)
Обработка сигналов БИНС методами негладкой оптимизации для стендовой калибровки чувствительных элементов при наличии скачков
- 10.20 –10.40** **И. Б. Челпанов, О. А. Степанов, А. В. Лопарев** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Опыт и перспективы использования алгоритмов стационарной фильтрации в задачах навигации
- 10.40 –11.00** **А.Е.Барабанов** (Санкт-Петербургский государственный университет, С.-Петербург)
Система слежения за маневрирующими целями в условиях сбоев измерений

11.00 –11.20 **П е р е р ы в. Чай, кофе**

Заседание ведет С.П.Дмитриев

11.20 –11.40 **К.С.Амелин, О.Н.Граничин** (*Санкт-Петербургский государственный университет, С.-Петербург*)

Работоспособность алгоритмов предсказания калмановского типа и возможности рандомизации при неизвестных, но ограниченных помехах в наблюдении

11.40 –12.00 **А.П.Колеватов, А.В.Куликов, Т.А.Ульяновская** (*Пермский государственный технический университет, ОАО Пермская научно-производственная приборостроительная компания, г. Пермь*)

Фильтр Калмана в задаче оценивания погрешностей бесплатформенной инерциальной системы ориентации при больших углах тангажа

12.00 –12.20 **В.Д.Дишель** (*Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. акад. Н.А.Пилюгина, Москва*)

Интервально-пространственный подход к формированию избыточности измерений в задачах динамической фильтрации

12.20 –12.40 **Круглый стол на тему:**

«Стохастическая и детерминированная парадигмы в задачах навигации и управления движением»

Ведущий – О.А.Степанов

Вступительные сообщения

Н.Б.Филимонов (*журнал «Мехатроника. Автоматика. Управление», Москва*)

С.П.Дмитриев (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)

13.00 – 14.00 **О б е д**

Заседание ведет Н.В.Колесов

14.00 – 14.20 **О.А.Степанов** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*), **Н.А.Берковский** (*Санкт-Петербургский государственный политехнический университет, С.-Петербург*)

Оценка точности вычисления частного двух интегралов методом Монте-Карло при решении задач оптимального оценивания

14.20 – 14.40 **В.А.Погорелов** (*Ростовский военный институт ракетных войск, г. Ростов-на-Дону*), **С.В.Соколов** (*Ростовский государственный университет путей сообщения, г. Ростов-на-Дону*), **А.И.Сапожников** (*ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения, Москва*)

Решение задачи совместного оценивания нестационарной модели дрейфа ГСП и вектора состояния навигационной системы

- 14.40 – 15.00** **В.И.Сырямкин** (Томский государственный университет, г. Томск), **Г.С. Глушков** (ОАО НИИ полупроводниковых приборов, г. Томск), **Л.С.Соломонов, Л.П.Каменский** (Московский институт теплотехники, Москва), **В.С.Шидловский** (Томский университет систем управления и радиоэлектроники, г. Томск)
Обработка изображений в интегрированных структурно-перестраиваемых корреляционно-экстремальных навигационных системах
- 15.00 – 15.20** **С.А.Бутырин, Е.И.Сомов** (НИИ ПНМС СамГТУ, г. Самара)
Технология обработки навигационной и наблюдательной информации для высокоточной привязки космических снимков
- 15.20 – 15.40** **Е.И.Сомов, С.А.Бутырин, С.Е.Сомов** (НИИ ПНМС СамГТУ, г. Самара)
Многokратная дискретная фильтрация измерений и робастное цифровое гиросиловое управление ориентацией спутника с упругой конструкцией
- 15.40 – 16.00** **Л.К. Большаков, А.Б. Вершинин** (Сибирский Федеральный университет, г. Красноярск, ОАО «ИСС» имени академика М.Ф.Решет-нева, г. Железногорск)
Интеллектуальный анализ телеметрической информации в контуре наземного комплекса управления
- 16.00 – 16.20** **П е р е р ы в. Чай, кофе**
- Заседание ведет С.П.Дмитриев*
- 16.20 – 16.40** **И.В.Бычков, М.Ю.Кензин, Н.Н.Максимкин, Н.В.Нагул** (Институт динамики систем и теории управления СО РАН, г. Иркутск), **Л.В.Киселев** (Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток)
Управление группой подводных роботов при патрулировании морской акватории
- 16.40 – 17.00** **В.М.Никифоров, А.С.Ширяев, С.А.Зайцев, Е.Н.Тарасов** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва), **А.А.Нижегородов** (Серпуховской военный институт ракетных войск, г. Серпухов)
Терминальное оптимальное управление движением технических систем (ТС) в условиях неполной информации о фазовом состоянии системы
- 17.00 – 17.20** **Г.В.Безмен, Н.В.Колесов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Функциональное диагностирование навигационных систем с использованием нечеткого анализа
- 17.20 – 17.40** **М.Б.Розенгауз** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»,

С.-Петербург)

Оценка надежности с помощью аппарата нечеткой логики

Четверг 14 октября

корп. А, IV этаж, комн. 434

*Заседание ведет **Н.В.Колесов***

- 9.00 – 9.20** **А.В. Осипов, Д.Н. Федоров** (*ОАО «Российский институт радионавигации и времени», С.-Петербург*)
Анализ эффективности интегрированной системы на участке выведения космического аппарата
- 9.20 – 9.40** **А.И.Иванов, Н.А.Лазутина, И.У.Сахабетдинов** (*Институт проблем управления РАН, Москва*)
Модуль миссии автономного подводного аппарата
- 9.40 –10.00** **А.П.Ласточкин, В.Я.Мамаев** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург*)
Дерево решений оператора-навигатора как инструмент обучения его полету по маршруту
- 10.00 –10.20** **А.В.Небылов, В.А.Небылов** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург*)
Алгоритм определения генерального направления распространения морских волн
- 10.20 –11.00** **Д и с к у с с и я**
Подведение итогов работы секции

Секция 4

ЭЛЕКТРОНИКА, АВТОМАТИКА И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА БОРТОВЫХ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И НАВИГАЦИОННЫХ КОМПЛЕКСОВ

Среда 13 октября

корп. А, IV этаж, комн. 431

Президиум секции:

к.т.н. **Н.А.Лукин**
Г.Т.Мамонтов

Институт машиноведения УрО РАН, Екатеринбург
ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

Секретарь *Г.И.Кириллова*

Заседание ведет *Н.А.Лукин*

9.00 – 9.20 **Н.А. Лукин** (*ИМАШ УрО РАН, НПО автоматики им. ак. Н.А. Семихатова, Екатеринбург*). **Вступительное слово**

Навигационные комплексы

9.20 – 9.40 **Н.В.Колесов, М.В.Толмачева, П.В.Юхта** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Планирование вычислений в однопроцессорных системах реального времени

9.40 – 10.00 **Н.В.Колесов, М.В.Толмачева, П.В.Юхта** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Многопоточное планирование вычислений в навигационных комплексах

10.00 – 10.20 **Н.В.Колесов, П.В.Юхта** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Программное обеспечение поддержки планирования вычислений

10.20 – 10.40 **В.А. Лакисов, А.О. Михайлов, А.А. Молочников, В.П. Угаров** (*ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург*)
Приборы электропитания современных морских навигационных комплексов

Бортовые системы управления – проектирование, реализация подсистем, программное обеспечение

10.40 – 11.00 **А.В.Небылов, А.В.Самокиш, К.Д.Смолин, П.А.Сумбаров, Д.В.Шинтяков** (*Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург*)
Разработка метода проверки работы программного кода реализующего алгоритмы работы БСУ с помощью Simulink модели БСУ

11.00 – 11.20 **П е р е р ы в. Чай, кофе**

Заседание ведет Г.Т.Мамонтов

11.20 – 11.40 **Д.Ю.Крысин, А.В.Небылов** (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург)

Система технического зрения для обеспечения посадки гидросамолета на гладкую водную поверхность

11.40 – 12.00 **Н.А. Лукин** (ИМАШ УрО РАН, НПО автоматики им. ак. Н.А. Семихатова, Екатеринбург)

Бортовые функционально-ориентированные процессоры на основе однородных вычислительных сред для реализации алгоритмов интегрированных навигационных систем

12.00 – 12.20 **М.В.Дроздов, О.Л.Мумин, Л.П.Рябова, В.В.Святой** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), **С.В.Симаков** (ОАО «РКК «Энергия», г. Королев, Московской обл.)

Математическое и программное обеспечение системы измерения микроскоростей «синус-аккорд»

Исполнительные органы навигационных систем – проблемы проектирования и реализация

12.20 – 12.40 **О.К.Епифанов, А.И.Колпаков** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Интеграция и миниатюризация силовых электронных модулей для моментных безредукторных электроприводов

12.40 – 13.00 **О.К.Епифанов, И.А.Салова** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Моделирование небаланса электромагнитной системы униполярного моментного электродвигателя

13.00 – 14.00 **О б е д**

Заседание ведет Н.А.Лукин

14.00 – 14.20 **О.К.Епифанов, И.А.Салова** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)

Развитие методологии расчета магнитной проводимости воздушного зазора для многополюсных электродвигателей с неравномерной зубцовой зоной

14.20 – 14.40 **А.С. Любимцев, О.Я.Ильина** (Производственный кооператив «ТОР», С.-Петербург)

Расчетное моделирование асинхронного электродвигателя гиромотора средствами конечно-элементного анализа

14.40 – 15.00 **М.М.Евдокимов, М.Ю.Палагин, М.Ю.Филипенко, Д.О.Якимовский** (ФГУП "НИИ командных приборов", С.-Петербург)

Цифровой исполнительный электропривод гиродина

- 15.00 – 15.20** **А.Р. Мкртычян, Ю.Н. Цыбин, Д.О. Якимовский** (ФГУП «НИИ командных приборов», С.-Петербург)
Магнитная система сброса кинетического момента для космических аппаратов дистанционного зондирования Земли
- 15.20 – 15.40** **О.К.Епифанов** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
К вопросу о расчетном анализе инструментальной погрешности датчиков угла с сосредоточенными обмотками

Электроника датчиков навигационных систем – проблемы проектирования

- 15.40 – 16.00** **В.Д.Аксененко** (ГНЦ РФ ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург)
Использование шума для повышения разрешающей способности аналого-цифровых преобразователей угла
- 16.00 – 16.20** **П е р е р ы в. Чай, кофе**
- 16.20 – 16.40** **В.М. Никифоров, Н.М. Беспалова** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва)
Оценка систематической погрешности прецизионного преобразователя угла на основе нейросетевых технологий

Заседание ведет Г.Т.Мамонтов

- 16.40 – 17.00** **Д.В. Гребенщиков** (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва)
Построение акселерометров с релейно-импульсной обратной связью (РИС)

Элементная база навигационных систем – цифровые сигнальные процессоры

- 17.00 – 17.20** **Д.Е.Косоруков, А.Л.Эйсымонт, В.Г.Осипов, А.П.Панфилов** (ЗАО НТЦ «Модуль», Москва)
СБИС ЦУПП – многофункциональное устройство для цифровой обработки сигналов в радиотехнических системах, в том числе спутниковой навигации
- 17.20 – 17.40** **Н.А. Дядьков, Е. Н. Трифонов** (ФГАОУ ВПО Уральский федеральный университет имени первого Президента России Б.Н.Ельцина, г. Екатеринбург)
Эффективная реализация процедур цифровой обработки сигналов на процессорах с архитектурой NeuroMatrix®
- 17.40 – 18.00** **Д и с к у с с и я**
Подведение итогов работы секции

Секция 5 (закрытая)*

Среда 13 октября

*Малый конференц-зал
корп. АДМ, III этаж, комн. 304*

Президиум секции:

д.т.н. В.М.Зиненко

ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

к.т.н. Б.Л.Шарыгин

—//—

Секретарь В.В.Пчелин

Заседание ведет В.М.Зиненко

9.00 – 11.00 **6 докладов**

11.00 – 11.20 **П е р е р ы в. Чай, кофе**

Заседание ведет Б.Л.Шарыгин

11.20 – 13.00 **5 докладов**

13.00 – 14.00 **О б е д**

* С программой заседания можно ознакомиться у секретаря секции.