

**Список рефератов,  
полученных на XXII Санкт-Петербургскую международную конференцию  
по интегрированным навигационным системам (25-27 мая 2015 г.),  
с предложениями членов Программного комитета по итогам рецензирования**

Номер реферата доклада по системе	Название и авторы (на русском языке)	Решение международного Программного комитета (МПК)
1.	<b>К.Л. Калагирева, Б.И. Василев</b> ( <i>факультет авионавтики, Технический университет Софии, София, Болгария</i> ) Новый метод повышения возможности использования сигналов EGNOS	Пленарный доклад
2.	<b>Б. С. Лунин</b> ( <i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Россия</i> ), <b>М. А. Басараб, В.А. Матвеев, А.В. Юрин</b> ( <i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Россия</i> ), <b>Е.А. Чуманкин</b> ( <i>ОАО "АНПП "Темп-Авиа", Россия</i> ) Конструкционные материалы резонаторов волновых твердотельных гироскопов	Стендовый доклад
3.	<b>М. А. Басараб, В.А. Матвеев</b> ( <i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Россия</i> ), <b>Б. С. Лунин</b> ( <i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Россия</i> ), <b>Е.А. Чуманкин</b> ( <i>ОАО «АНПП «Темп-Авиа», Россия</i> ) Алгоритмы и технологии поверхностной балансировки полусферического и цилиндрического волновых твердотельных гироскопов	Стендовый доклад
4.	<b>Д.А. Бордачев, А.А. Волынцев, П.А. Илюшин, Б.А. Казаков, И.Е. Шустов</b> ( <i>ФГУП «ЦЭНКИ» филиал «НИИ ПМ имени академика В.И. Кузнецова», Россия</i> ) Некоторые результаты наземной обработки перспективного прецизионного гироскопического измерителя вектора угловой скорости КА	Стендовый доклад
5.	<b>В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, О.И. Саута</b> ( <i>ОАО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Россия</i> ) Совместное использование навигационных полей СРНС и наземных систем посадки в бортовом оборудовании	Стендовый доклад
6.	<b>Е.И. Сомов, С.А.Бутырин, С.Е.Сомов</b> ( <i>Самарский государственный технический университет, Россия</i> ) Цифровое и широтно-импульсное управление ориентацией мини-спутника землеобзора	Стендовый доклад
7.	<b>Е.И. Сомов</b> ( <i>Самарский государственный технический университет, Россия</i> ) Аналитическое представление законов наведения спутника землеобзора при сканирующей съемке	Стендовый доклад

8.	<b>М.А. Барулина, В.М. Панкратов</b> ( <i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Россия</i> ), <b>М.В. Ефремов</b> ( <i>НПП «АНТАРЕС», Россия</i> ) Напряженно-деформированное состояние катушки волоконно-оптического гироскопа в условиях нестационарных периодических тепловых воздействий	Стендовый доклад
9.	<b>М.В.А. Хан, Р. Пише, Е.С. Лохан</b> ( <i>Технологический университет г. Тампере (ТУТ), Финляндия</i> ) Статистический синтез данных от сверхширокополосной дальномерной системы и спутниковых RTK-измерений	Пленарный доклад
10.	<b>Ю.В. Болотин, М. Фатехрад</b> ( <i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Россия</i> ) Инерциальная навигация пешехода с коррекцией по нулевой скорости стопы	Стендовый доклад
11.	<b>М.В. Антонова, Д.С. Бородулин, А.А. Волынцев, Е.Ю. Ковалёва, Л.З. Новиков, А.И. Терёшкин, И.И. Жегалин</b> ( <i>Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» - «НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова», Россия</i> ) Бесплатформенные инерциальные блоки на основе блочно-модульных конструкций для систем управления объектов ракетно-космической техники различного назначения	Стендовый доклад
12.	<b>В.И. Бабуров, Н.В. Васильева, Н.В. Иванцевич</b> ( <i>ОАО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Россия</i> ) Исследование информационной значимости элементов рабочего созвездия ИСЗ в спутниковых радионавигационных системах	Стендовый доклад
13.	<b>Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.А. Копелович, А.В. Ясенюк</b> ( <i>ГНЦ РФ ОАО «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова», Россия</i> ) Технология автоматизированного оценивания самолетовождения по стандартным маршрутам вылета и прибытия	Стендовый доклад
14.	<b>А.А. Багиян</b> ( <i>Военный авиационный институт им. маршала А. Ханферянца МО РА, Армения</i> ) Высокоточный датчик кватерниона	Стендовый доклад
15.	<b>Ю.Н. Челноков</b> ( <i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратовский государственный университет им. Н.Г. Чернышевского, Россия</i> ), <b>С.Е. Переляев</b> ( <i>Московский институт электромеханики и автоматики, Россия</i> ), <b>Л.А. Челнокова</b> ( <i>Саратовский государственный университет им. Н.Г. Чернышевского, Россия</i> ) Сверхбыстрый, быстрый и медленный циклы алгоритмов ориентации БИНС	Стендовый доклад
16.	<b>Син Сианмин, Чжан Цзэ Ван Вэньцзин, Ян Яньгуан</b> ( <i>Китайская академия аэрокосмической электроники, Китай</i> ) Реализация высокопрецизионной навигационной системы с ВОГ средней точности	Стендовый доклад

17.	<b>Цю Хай Тао, Чжан Хайтао, Чан Гуаньцин</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i> ) Прецизионная система воздушного десантирования	Стендовый доклад
Объединенный доклад №18/20	<b>Вэньцин Ван, Чэн Луо, Чжэнбин Сюэ, Дунмин Ли, Цзе Ма, Хайтао Чжан</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i> ) Результаты лётных и морских испытаний лазерного бесплатформенного аэрогравиметра в Китае	Пленарный доклад
19	<b>Гуодун Ван, Яньгуан Ян, Сианмин Син</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i> ) Разработка спутникового приемника на основе прецизионных часов	Стендовый доклад
21.	<b>Син Сианмин, Ван Гуодун, Ян Яньгуан Чжан Цзэ</b> ( <i>Китайская академия аэрокосмической электроники, Китай</i> ) Ковариационный анализ погрешностей высокоточной морской инерциальной системы на волоконно-оптических гироскопах	Стендовый доклад
22.	<b>Чжан Цзэ, Хоу Шу-хуа, Син Сиан-мин, Сюэ Чжэн-бин, Чан Гуаньцин</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i> ) Выбор схемы вращения БИНС на одноосных оптических гироскопах	Стендовый доклад
23.	<b>ЦЗИ Ши-тао, ВАН Ян-хуэй</b> ( <i>Институт №16 Китайской корпорации аэрокосмической науки и техники, Сиань, Китай</i> ) Исследование малого интегрированного трёхосного ВОГ	Стендовый доклад
24.	<b>СЕ Бо, ЦЗЯН Ифу, ВАН Янхуэй</b> ( <i>Сианьский институт аэрокосмической прецизионной электромеханики, Сиань, Китай</i> ) Алгоритм выставки морской БИНС в движении в геоцентрической системе координат	Стендовый доклад
25.	<b>Чэн Линь Фэн, Ван Цзинсянь, Хань Цзунху, Лу Чжидун, Янь Цзихун</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Четырехчастотный непланарный дифференциальный КЛГ и его калибровка на стенде	Стендовый доклад
26.	<b>Лэй Син, Вэнь Минсюань, Ли Цзюнь, Лю Юаньшэнь</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Гироскоп на ядерном магнитном резонансе с точным щелочным магнитометром	Стендовый доклад
27.	<b>Ли Вэй, Ло Мао</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Новый алгоритм калибровки магнитометра и стратегия выборки данных для ее проведения	Стендовый доклад

28.	<b>Лю Цзи Хао, Чжао Жань</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) О сетевом методе кооперативного позиционирования с помощью системы Bei-Dou	Стендовый доклад
29.	<b>Пэн Сяо</b> ( <i>Школа автоматики, Северозападный политехнический университет, кафедра инерциальной навигации, Китай</i> ), <b>Линь Лю</b> ( <i>Школа автоматики, Северозападный политехнический университет, Китай</i> ), <b>СяоБин Ван</b> ( <i>Школа автоматики, Северозападный политехнический университет, Китай</i> ), <b>Д Ц.Ц. Сунь, М. Ван Ч.Ц. Юй</b> ( <i>Школа автоматики, Северозападный политехнический университет, Китай</i> ) Анализ систематической погрешности в цепи емкостных детекторных диодов микрокремниевого акселерометра	Стендовый доклад
30.	<b>Тянь Вань Тин, ЛэйБаоцюань, Яо Тяньюй</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Усовершенствованный метод демпфирования ИНС с помощью нечеткого регулятора	Отклонен
31.	<b>Ван Кэ, Ху Цян, Ли Цзюнь, Ван Цзинсянь</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Компенсация погрешности резонаторного ВОГ с фотоннокристаллическими волокнами	Стендовый доклад
32.	<b>Вэй Фэй, Вэй Ян, Хо Гуан, Чжоу Чаочао, Сунь Гомин, Се Лянпин, Цао Ян</b> ( <i>Пекин, Китай</i> ) Исследование оптической интегральной схемы для ВОГ	Стендовый доклад
33.	<b>Яо Тянь Юй, ЛэйБаоцюань Тянь Ваньтин Цзу Чжаоцзы</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Методика резервирования и поиска неисправностей в БИНС	Отклонен
34.	<b>Чжан Мин Хуэй, Го Синь, Ван Цзинсянь, Ню Хучэн</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Оцифровка данных лазерного гироскопа	Стендовый доклад
35.	<b>Чжан Мин Хуэй, Ван Цзинсянь, Цюань Бинсинь, У Фань</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Малый цифровой трехосный лазерный гироскоп на шести зеркалах	Стендовый доклад
36.	<b>Ли-Цзы Юэ, Цзан-линь, Чэн-шаньцю</b> ( <i>Пекинская компания временных аэрокосмических лазерных инерциальных навигационных технологий, Пекин, Китай</i> ) Автокалибровка бортовой интегрированной инерциально-спутниковой системы на лазерной БИНС. Исследование и реализация	Стендовый доклад

37.	<b>ДУ Я-нин, ЖЭНЬ Цзянь-синь, ЧЖАН Жуй</b> ( <i>Колледж автоматике, Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i> ) Алгоритм построения гиригоризонткомпаса на основе комплексирования MEMS-датчиков	Стендовый доклад
38.	<b>Й. Лю, С.Х. Ли, С. Сяо</b> ( <i>Школа автоматике, Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i> ) Обнаружение в инерциально-спутниковой системе уводящей помехи по измерениям псевдодальности и фазы несущей	Пленарный доклад
39.	<b>ЖЭНЬ Цзянь-синь, ЯН Син-хуэй, ДУ Я-нин, ЧЖАН Жуй</b> ( <i>Колледж автоматике, Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i> ) Метод калибровки MEMS-датчика, основанный на эллиптической модели его погрешностей	Стендовый доклад
40.	<b>Ю.Н.Коркишко, В.А.Федоров, В.Е.Прилуцкий, В.Г.Пономарев, И.В. Морев, Д.В. Обухович, С.В.Прилуцкий, С.М.Кострицкий, В.Г.Марчук, А.И.Зуев, В.К.Варнаков, А.В.Белащенко</b> ( <i>ООО НПК Оптилинк, Россия</i> ); <b>Е.Н.Якимов, Г.П.Титов, И.Б. Абдульминов</b> ( <i>ОАО "Информационные спутниковые системы им.академика М.Ф.Решетнева", Красноярский край, г.Железногорск, Россия</i> ) Волоконно-оптический гироскоп космического назначения. Результаты разработки и летных испытаний	Стендовый доклад
41.	<b>Ян Руппельт, Герт Ф. Троммер</b> ( <i>Технологический институт Карлсруэ (ТИК), Карлсруэ, Германия</i> ) Испытания метода визуальной стереоскопической одометрии для открытых зон и темных помещений, подтвердившие его эффективность	Пленарный доклад
42.	<b>В.В. Любимов, С.В. Подклетнова, А.А. Осипов</b> ( <i>Самарский государственный аэрокосмический университет, Россия</i> ) Моделирование процесса уменьшения угловой скорости микроспутника при различных законах управления электромагнитными катушками	Стендовый доклад
43.	<b>В. М. Никифоров</b> ( <i>ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Россия</i> ); <b>О. В. Бахметьева</b> ( <i>Филиал ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина» завод "ЗВЕЗДА", Тверская обл., пос. Солнечный, Россия</i> ) Влияние напряжения форсажа синхронного гистерезисного гиродвигателя с импульсом подмагничивания на время готовности гироблока	Стендовый доклад
44.	<b>И. В. Белоконов</b> ( <i>Самарский государственный аэрокосмический университет, Россия</i> ); <b>В. А. Боровков</b> ( <i>ОАО «Ракетно-космический центр «Прогресс», Россия</i> ) К вопросу комплексирования информации от бортового и наземного навигационных приемников с целью повышения точности позиционирования низковысотных микро/наноспутников	Стендовый доклад

45.	<b>И. Н. Бурдинский, С. А. Отческий</b> (ФГБОУ ВПО «Тихоокеанский государственный университет», Хабаровск, <b>Россия</b> ) Локализация подводного робота с использованием однопаяковой навигационной системы	Стендовый доклад
46.	<b>В. П. Доронин, М. С. Кузнецова, В. И. Лебедева, А. В. Соловьёв, А. Н. Тарасов</b> (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» – «НИИ ПМ им. академика В.И. Кузнецова», Москва, <b>Россия</b> ) Отечественный микромеханический гироскоп R-R–типа. Результаты разработки, изготовления и испытаний	Стендовый доклад
47.	<b>А. В. Полушкин, Р. В. Ермаков, Н. А. Калдымов, С. Ф. Нахов</b> (Филиал ФГУП «НПЦАП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», <b>Россия</b> ), <b>П. К. Плотников</b> (ФГБОУ ВПО «Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А.», <b>Россия</b> ) Теоретико – экспериментальная модель неравномерности движения вала углоизмерительного поворотного стола и результат её использования для повышения точности калибровки навигационных приборов	Стендовый доклад
48.	<b>Д. А. Бедин, А. Г. Иванов, А. А. Федотов</b> (Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт математики и механики им. Н.Н. Красовского УрО РАН, Екатеринбург, <b>Россия</b> ), <b>С. А. Ганебный</b> (ООО «Фирма «НИТА», Санкт-Петербург, <b>Россия</b> ) Пакет алгоритмов апостериорного определения систематических ошибок нескольких РЛС	Стендовый доклад
49.	<b>В.И. КОРТУНОВ, А.О. МОЛЧАНОВ</b> (Национальный аэрокосмический университет им.Н.Е. Жуковского «ХАИ», Харьков, <b>Украина</b> ) Определение движения видеокамеры по данным оптического потока	Стендовый доклад
50.	<b>В. А. Солдатенков, Ю. К. Грузевич, В. М. Ачильдиев, Ю. Н. Евсеева</b> (ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва, <b>Россия</b> ) Датчик углов на основе микромеханического бесплатформенного инерциального блока	Стендовый доклад
51.	<b>И.Л. Ермолов</b> (ФГБОУ ВПО «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН») (МГТУ «СТАНКИН»), <b>Россия</b> ), <b>М.М. Князьков, А.А. Крюкова</b> (ФГБУН Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук (ИПМех РАН), <b>Россия</b> ), <b>А.Н. Суханов</b> (ФГБОУ ВПО «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН») (МГТУ «СТАНКИН»), (ФГБУН Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского Российской академии наук (ИПМех РАН), <b>Россия</b> )), <b>Б.И. Крючков, В.М. Усов</b> (ФГБУ «Научно-исследовательский испытательный центр подготовки космонавтов имени Ю.А. Гагарина», <b>Россия</b> ) Сенсорная система управления и ориентации экзоскелета	Стендовый доклад

52.	<b>Ю.С. Дубинко, А.С. Селиверстов (ОАО «ГНИНГИ», Россия)</b> Метод повышения точности определения задержки кода в приёмниках СНС	Стендовый доклад
53.	<b>А.А. Фролов, Д.С. Печерица (ФГУП «ВНИИФТРИ», Россия)</b> Комплексирование испытательного оборудования для оценки точностных характеристик инерциально-спутниковой навигационной аппаратуры	Стендовый доклад
54.	<b>Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, С.Ф. Нахов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина» - «ПО Корпус», Россия), А.И.Сапожников, Е.С.Смирнов (ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина», Россия)</b> Методика контроля измерителей угловой скорости после монтажа в систему управления ракетой в наземных условиях	Стендовый доклад
55.	<b>В.И. Гребенников, Л.Я. Калихман, Д.М. Калихман, С.Ф. Нахов, В.В.Скоробогатов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина» - «ПО Корпус», Россия), А.И. Сапожников, Е.С.Смирнов (ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина», Россия)</b> Виброустойчивый кварцевый маятниковый акселерометр с цифровой обратной связью	Стендовый доклад
56.	<b>Д. А. Буров (ОАО «ВНИИ «Сигнал», Россия)</b> Новые технические решения по использованию систем ориентирования в высоких широтах	Стендовый доклад
57.	<b>А. Н. Коледа Е. С. Барбин Т. Г. Нестеренко (Национальный исследовательский Томский политехнический университет, Россия)</b> Трёхкомпонентный микроэлектромеханический акселерометр	Стендовый доклад
58.	<b>В. М. Солдаткин, В.В. Солдаткин, А. В. Никитин (Казанский национальный исследовательский технический университет им. А.Н. Туполева – КАИ, Россия)</b> Система измерения параметров ветра и воздушных сигналов вертолета на основе информации вихревой колонны несущего винта	Отклонен
59.	<b>Т. Брюнне, С. Шанжей (Франко-германский научно исследовательский институт Сент Луиса, Франция); Жан Филипп Лауффенбургер, М.Бассе (Лаборатория MIPS – Университет Верхнего Эльзаса, Мюлуз, Франция)</b> Определение местоположения с помощью нескольких MEMS инерциальных модулей: сравнение архитектур и оценка эффективности	Стендовый доклад
60.	<b>Л. В. Водичева Ю. В. Парышева Е. Л. Алиевская (ОАО "НПО автоматики им. академика Н.А. Семихатова", Екатеринбург, Россия)</b> Предстартовая выставка и калибровка гибридной инерциальной измерительной системы: развороты бесплатформенного блока вокруг горизонтальной оси	Стендовый доклад

61.	<b>В. М. Кутовой, Д.А. Кутовой, О. И. Маслова, С. Ю. Перепелкина, П. В. Ситников, А.А. Федотов</b> (ОАО "НПО автоматики имени академика Н.А. Семихатова", Екатеринбург, <b>Россия</b> ) Использование вариации Аллана для практического определения структуры шумов чувствительных элементов БИНС	Стендовый доклад
62.	<b>Я. И. Биндер, А. Л. Гутников, Т. В. Падерина</b> (ОАО «Электромеханика», ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», <b>Россия</b> ), <b>С.Ф. Коновалов, Д. В. Майоров, П. Г. Русанов, В. Е. Чулков</b> (ФГОУ Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, <b>Россия</b> ) Акустическая система азимутальной коррекции инклинометра	Стендовый доклад
63.	<b>К.О. Барышников, А.И. Баландин</b> (Филиал ФГУП «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры «Научно-исследовательский институт прикладной механики имени академика В. И. Кузнецова», <b>Россия</b> ) Применение метода декомпозиции эмпирических мод в гироскопических системах на примере гибридного инклинометра	Стендовый доклад
64.	<b>А. А. Волынцев, О.Н. Ефанова, С.А.Краснов, Е.А. Кузнецов, С. О. Максимов, А. И. Терёшкин, Д. А. Туркин</b> (НИИ ПМ, <b>Россия</b> ), <b>В. С. Рыжков</b> (РКК "Энергия", <b>Россия</b> ) О результатах разработки и лётных испытаний малогабаритного гироскопического измерителя вектора угловой скорости на базе волоконно-оптических гироскопов	Стендовый доклад
65.	<b>К.О. Барышников, А.И. Баландин</b> (Филиал ФГУП «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры «Научно-исследовательский институт прикладной механики имени академика В. И. Кузнецова», <b>Россия</b> ) Применение вейвлет-трешхолдинга в бесплатформенной гироскопической системе ориентации	Стендовый доклад
66.	<b>Ю. Ю. Брославец, Е. А. Полукеев, А. А.Фомичев</b> (Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО "Лазекс", <b>Россия</b> ) Влияние деформации оптического контура непланарного резонатора лазерного гироскопа на дрейф нуля	Стендовый доклад
67.	<b>Вэнь Лю, Инюнь Чжан, Сюэфэн Ян</b> (Даляньский морской университет, Далянь, <b>Китай</b> ) Исследование методов управления поворотом, наклоном и фокусировкой бортовой стабилизированной видеосистемы с использованием инерциальных MEMS-датчиков	Стендовый доклад
68.	<b>Ю. Н. Горелов</b> (Институт проблем управления сложными системами РАН, <b>Россия</b> ); <b>А.И. Мантуров, В. Е. Юрин, Н.И. Пыринов</b> (ОАО "РКЦ "Прогресс", Самара, <b>Россия</b> ) Формирование программ управления угловым движением КА для стереосъёмки земной поверхности	Стендовый доклад



69.	<b>Чжоу Юань, Ло Мао</b> ( <i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i> ) Многопозиционная калибровка маятникового интегрирующего гироселерометра в составе инерциальной платформенной системы	Стендовый доклад
70.	<b>Ван Мэн, Сяо Пэн, Ван Юйчжао, Юй Цайцзя, Тэн Линь</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Разработка и внедрение замкнутой системы детектирования для дифференциального емкостного MEMS-акселерометра	Отклонен
71.	<b>Чжан Тянь Лэй, Ван Ган, И Хуасян, Ван Сяобинь, Юй Цайцзя</b> ( <i>Сианьский институт автоматического управления полетами, AVIC, Китай</i> ) Изучение влияния электрических перекрестных помех и их компенсация в MEMS-гироскопах	Отклонен
72.	<b>А. В. Чернодаров, А. П. Патрикеев</b> ( <i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Россия</i> ); <b>В. Н. Коврегин, Г. М. Ковреги́на</b> ( <i>ОАО «НТЦ «Завод Ленинец», Санкт Петербург, Россия</i> ) Синхронизация инерциальных и спутниковых измерений в системе микронавигации для радиолокатора с синтезированной апертурой	Стендовый доклад
73.	<b>И. Н. Корнилов, Н. В. Ергашев</b> ( <i>Уральский Федеральный Университет, Россия</i> ), <b>Е.А.Корнилова</b> ( <i>УрГУПС, Россия</i> ) Разработка общедоступной локальной дифференциальной подсистемы ГЛОНАСС/GPS	Стендовый доклад
74.	<b>П.П. Богданов, Т.В. Примакина</b> ( <i>ОАО «Российский институт радионавигации и времени», Россия</i> ) Системная шкала времени ГЛОНАСС	Пленарный доклад
75.	<b>В. В.Савельев М. Б. Богданов В. А. Смирнов, Н. Д. Юдакова</b> ( <i>Тульский государственный университет, Россия</i> ) Результаты экспериментальных исследований погрешности измерения угловой скорости с помощью акселерометров	Стендовый доклад
76.	<b>Лю Хуа, Дин Цюаньсинь</b> ( <i>Институт электро-оптического оборудования, AVIC, Китай</i> ), <b>Чжоу Ливэй</b> ( <i>Пекинский технологический институт, Китай</i> ) Повышение точности позиционирования с использованием интегрированных навигационных систем	Стендовый доклад
77.	<b>Рахман Мохаммади Фархади, В. И. Кортунов</b> ( <i>Национальный аэрокосмический университет имени Н. Жуковского «ХАИ», Харьков, Украина</i> ) Определение номинальной модели движения БЛА и ее неопределенностей с использованием данных летных испытаний	Стендовый доклад

78.	<b>О. С. Амосов</b> (ФГБОУ ВПО "Комсомольский-на-Амуре государственный технический университет", <b>Россия</b> ); <b>С. Г. Баена</b> (ФГБОУ ВПО "Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики", <b>Россия</b> ) Использование вейвлетов для решения задач нелинейной фильтрации в навигации и управлении движением	Стендовый доклад
79.	<b>Н. И. Кробка</b> (Федеральное государственное унитарное предприятие «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры» (филиал «НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова»), <b>Россия</b> ) О топологии графиков вариации Аллана и типовых заблуждениях в интерпретации структуры шумов гироскопов (на примере докладов Санкт-Петербургской международной конференции по интегрированным навигационным системам)	Доклад рекомендован на круглый стол
80.	<b>Н. И. Кробка</b> (Федеральное государственное унитарное предприятие «Центр эксплуатации объектов наземной космической инфраструктуры» (филиал «НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова»), <b>Россия</b> ), <b>С. А. Аксенов</b> , <b>С. А. Бобер</b> , <b>Е. В.Ефремова</b> , <b>И.В. Логашина</b> , <b>А. В. Тукмаков</b> , <b>Ю.В. Федоренко</b> , <b>Е. Н. Чумаченко</b> (Национальный исследовательский университет «Высшая школа экономики» (филиал «Московский институт электроники и математики»), <b>Россия</b> ) Распределенные интегрированные навигационные системы для задач планетарной защиты от астероидов	Пленарный доклад
Объединенный доклад №81/82	<b>Н.А. Парусников</b> , <b>Н.Б. Вавилова</b> , <b>А.А. Голован</b> , <b>А.В. Козлов</b> , <b>И.В. Никитин</b> , <b>А.А. Панёв</b> (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, <b>Россия</b> ), <b>И.А. Соловых</b> , <b>С.В. Никифоров</b> , <b>А.М. Лавырев</b> , <b>С.В. Морозов</b> , <b>А.В. Афанасьев</b> (ОАО «Оргэнергогаз» «Саратоворгдиагностика», Саратов, <b>Россия</b> ), <b>И. В. Весновский</b> , <b>А.В. Конон</b> , <b>А.А. Лаптиеv</b> , <b>Д.В. Турусиков</b> (АО «Бейкер Хьюз Технологии и Трубопроводный Сервис», Луховицы, <b>Россия</b> ) Результаты разработки и тестирования навигационных систем дефектоскопов магистральных нефте- и газопроводов.	Пленарный доклад
83.	<b>А. А. Маслов</b> , <b>И. В. Меркурьев</b> , <b>В.В. Подалков</b> (Московский энергетический институт, <b>Россия</b> ) Исследование вибрационных и ударных внешних воздействий на динамику микромеханического гироскопа	Стендовый доклад
84.	<b>Дья Ятинингрюм</b> , <b>Гоэн де Виссер</b> , <b>Ципин Чу</b> , <b>Макс Малдер</b> (Делфтский технологический университет, <b>Нидерланды</b> ) Модель акселерометра угловых ускорений для систем управления	Стендовый доклад

85.	<b>Дья Ятинингрюм, Гоэн де Виссер, Рене ванн Паассен, Макс Малдер</b> ( <i>Делфтский технологический университет, Нидерланды</i> ) Высокопрецизионный поворотный стол для калибровки акселерометра угловых ускорений	Стендовый доклад
86.	<b>Павел Дэвидсон, Юкка-Пекка Раунио, Роберт Пише</b> ( <i>технологический университет Тампере, Финляндия</i> ) Точное определение расстояния по последовательности монокулярных изображений и данным датчиков движения	Пленарный доклад
87.	<b>А.А. Панёв, А.С. Смирнов, В.В. Косьянчук</b> ( <i>Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Россия</i> ) Навигация внутри зданий с использованием закрепленного на ноге ИИБ и разнородной дополнительной информации	Стендовый доклад
88.	<b>Чжэньбо Лю, Юньюань Цинь, Сихай Ли</b> ( <i>Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i> ) Новый метод определения взаимной ориентации с использованием ИИМ	Стендовый доклад
89.	<b>Повтор реферата №87</b>	
90.	<b>М. Б. Богданов, А. В. Прохорцов, В. В. Савельев, В. А. Смирнов</b> ( <i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i> ) Комплексирование датчиков инерциальных навигационных систем с различными характеристиками точности и быстродействия	Стендовый доклад
91.	<b>Д. В. Степанов, Г. Т. Букия</b> ( <i>ОАО "Концерн "НПО "Аврора", Санкт-Петербург, Россия</i> ) Анализ траектории маневрирующего объекта	Стендовый доклад
92.	<b>Тимоти Прайс, Андрей Чернышов</b> ( <i>ООО Imdex Technology США, Сан Луис Обиспо, США</i> ); <b>Ник Уоллис, Ник Кэмпбелл</b> ( <i>VES Survey International, Денвер, США</i> ) Оценка траектории бурения с использованием инерциальных датчиков	Пленарный доклад
93.	<b>В. А. Белокуров, М. В. Чиркин, В. И. Кошелев, В. Ю. Мишин, Д. А. Морозов</b> ( <i>Рязанский государственный радиотехнический университет, Россия</i> ), <b>А.В.Молчанов</b> ( <i>Московский институт электромеханики и автоматики, Россия</i> ) Прецизионный лазерный гироскоп с цифровым каналом для обработки квадратурных сигналов	Пленарный доклад
94.	<b>К. К. Веремеенко</b> ( <i>Московский авиационный институт, Россия</i> ) Отказоустойчивая комплексная навигационная система для беспилотного аппарата с использованием технического зрения	Пленарный доклад
95.	<b>А.В. Полушкин, Р. В. Ермаков, Н. В. Дмитриев, С.Ф. Нахов</b> ( <i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i> ), <b>П. К. Плотников</b> ( <i>ФГБОУ ВПО «Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А.», Россия</i> ) Пути повышения точности калибровки гироскопа при производстве	Стендовый доклад

96.	<b>С. Г. Черный</b> ( <i>Керченский государственный морской технологический университет, Россия</i> ); <b>В. Ю. Будник</b> ( <i>Marlow Navigation Ukraine, Керчь, Россия</i> ) Элементы интроспективного анализа для оценки программного обеспечения в судовождении	Стендовый доклад
97.	<b>Н.В.Михайлов, В.В.Чистяков</b> ( <i>ООО РНав, Санкт-Петербург, Россия</i> ) Цифровой имитатор перспективных сигналов ГЛОНАСС	Стендовый доклад
98.	<b>В.Я. Распопов</b> ( <i>ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия</i> ) Электропривод ротора гироскопа с функциями двигателя-генератора	Стендовый доклад
99.	<b>А.Г.Мильковский, С.В.Середин, С.Н.Карутин, Е.И.Игнатович, И.А.Золкин, А.Ф.Щекутьев</b> ( <i>ФГУП ЦНИИмаш, Королев, Россия</i> ) Направление развития методов и средств высокоточной синхронизации шкал времени НКА ГЛОНАСС с использованием межспутниковых навигационно-связных технологий	Пленарный доклад
100.	<b>Г.И.Емельянцеv, А.П.Степанов</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», НИУ ИТМО, С.-Петербург, Россия</i> ), <b>Б.А.Блажнов, И.В.Семёнов</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) О результатах обработки данных навигационных спутников ГЛОНАСС в GPS-компасе с антенной базой на уровне длины волны несущей	Пленарный доклад
101.	<b>С.А.Волобуев, О.Л.Мумин, В.Г.Розенцвейн, Л.П.Рябова, В.В.Святой</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i> ) Трёхкоординатный измеритель ускорения с расширенным диапазоном рабочих температур и измеряемых ускорений	Стендовый доклад
102.	<b>А.А.Белаш, Г.С.Соломонович, Г.И.Емельянцеv, Б.Е.Ландау, С.Л.Левин, С.Г.Романенко</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i> ), <b>М.И.Гоцуляк</b> ( <i>РКЦ «Прогресс», Самара, Россия</i> ) Разработка методики калибровки бескарданной системы ориентации на базе ЭСГ в условиях полёта КА	Пленарный доклад
103.	<b>С.А.Бродский, А.В.Небылов, А.И.Панферов</b> ( <i>Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия</i> ) Оптимизация измерений для оптимального управления движением упругого объекта	Стендовый доклад

104.	<b>Хамза Бензеррук</b> ( <i>Алжирское космическое агентство, Центр развития спутниковой техники</i> ), <b>А.В.Небылов</b> ( <i>Международный институт передовых аэрокосмических технологий СПбГУАП, С.-Петербург, Россия</i> ), <b>Пау Клосас</b> ( <i>Телекоммуникационный технологический центр Каталонии, Кастельдефельс, Испания</i> ) Применение высокоразмерного кубатурного фильтра Калмана для комплексирования данных инерциальных датчиков и низкоорбитного спутника	Стендовый доклад
105.	<b>Н.В.Барановский</b> ( <i>Национальный исследовательский Томский политехнический университет, Россия</i> ) Мониторинг антропогенной нагрузки на лесопокрытые территории с использованием геоинформационных систем, ГЛОНАСС (GPS) и интернет: новая концепция в оценке лесной пожарной опасности	Отклонен
106.	<b>А.В.Шафранюк, А.И.Соколов, П.В.Юхта, И.В.Пашкевич</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) Использование многолучевого эхолота в задаче позиционирования подводного аппарата	Стендовый доклад
107.	<b>И.В. Пашкевич, А.В. Шафранюк, А.О. Пронин</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) Подход к решению задачи навигации и ориентации при выполнении стыковки автономного подводного аппарата с доковой станцией	Отклонен
108.	<b>А.Е.Федоров, В. А.Зборовский, Д.А.Рекунов, Н.В.Успехов, Н.С.Плешаков, П.Д.Мотов</b> ( <i>ОАО Раменский приборостроительный завод, Москва, Россия</i> ) Установка для юстировки зеркал и измерения потерь резонатора лазерного гироскопа	Стендовый доклад
111	<b>В.А. Тупысев, Ю.А. Литвиненко</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) Сравнительный анализ различных типов федеративных фильтров применительно к задачам обработки навигационной информации	Стендовый доклад
112	<b>В.Н. Конешов</b> ( <i>ИФЗ РАН, Москва, Россия</i> ), <b>В.Б.Непоклонов</b> ( <i>МИИГАиК, Москва, Россия</i> ), <b>В.Н.Соловьев</b> ( <i>ИФЗ РАН, Москва, Россия</i> ), <b>М.Н.Дробышев</b> ( <i>ИФЗ РАН, Москва, Россия</i> ) Методический прием оценки погрешности моделей аномалий гравитационного поля земли	Пленарный доклад
113	<b>И.В.Бычков, Э.И.Дружинин, Ю.И. Огородников</b> ( <i>ИДСТУ СО РАН, г. Иркутск, Россия</i> ), <b>Б.Б.Беляев, А.И.Ульяшин</b> ( <i>ФГУП «НПО им. С.А. Лавочкина», г. Химки, Россия</i> ) О кинематическом конфигурировании силовых гиросистем	Стендовый доклад
114	<b>В.А.Илларионов, В.М.Никифоров</b> ( <i>ФГУП «НППЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Россия</i> ) Особенности реализации преобразования координат в трехосном гиросtabilизаторе	Стендовый доклад

115	<b>А.В. Моторин, О.А. Степанов, И.Б. Челпанов</b> (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, <b>Russia</b> ) О точности оценивания постоянной составляющей ошибки инерциальных датчиков и ее связи с вариацией Алана	Доклад рекомендо- ван на круглый стол
116	<b>А.В. Моторин, Д.А. Кошаев, О.А. Степанов</b> (Университет ИТМО, ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», <b>Russia</b> ) Адаптивная фильтрация в задаче авиационной гравиметрии	Стендовый доклад
117	<b>С.Б. Беркович, Н.И. Котов, А.В. Шолохов</b> (Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», г. Серпухов, <b>Russia</b> ) Оценивание параметров методом сеток с привлечением априорной информации о весах узлов	Стендовый доклад
118	<b>Ю.В. Филатов, Е. В. Шалымов, В.Ю. Венедиктов</b> (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ», Санкт-Петербург, <b>Russia</b> ) Микрооптические гироскопы на основе пассивных кольцевых резонаторов	Стендовый доклад
119	<b>Ю.В. Филатов, А.М. Боронахин, Дао Ван Ба, Ле Ван Чанг</b> (Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И. Ульянова (Ленина) (СПбГЭТУ), <b>Russia</b> ) Динамическая калибровка триады акселерометров на двухосном стенде	Стендовый доклад
120	<b>Ж. Халиуа, К. Линьон, Э. Лабар, Э. Брунштейн</b> (Сажем Дефанс Секюрите, Аржантёй, <b>Франция</b> ) Опорная инерциальная система нового поколения с инновационной архитектурой на основе твердотельного волнового гироскопа для космических применений	Пленарный доклад
121	<b>Ю.В. Садомцев, Е.В. Щукина</b> (Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов, <b>Russia</b> ) Коррекция вертикального канала БИНС по зашумленной информации о высоте и вертикальной скорости на основе метода H <sub>2</sub> -оптимизации	Стендовый доклад
122	<b>Я.А. Некрасов, Р.Г. Люкшонков</b> (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, <b>Russia</b> ) Результаты исследования МЭМС гироскопа с температурной самокомпенсацией	Стендовый доклад
123	<b>Я.А. Некрасов, С.В. Павлова, Н.В. Моисеев</b> (ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, <b>Russia</b> ) Оптимизация электродной структуры ММГ RR-типа	Стендовый доклад

124	<b>Ю.Л. Смоллер, С.Ш. Юрист</b> ( <i>НТП «Гравиметрические технологии», Москва, Россия</i> ), <b>А.А. Голован, Л.Ю. Якушик</b> ( <i>МГУ им М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i> ) О применении многоантенной GPS в аэрогравиметре GT2A для съемок в полярных районах	Стендовый доклад
125	<b>Ю.В. Болотин, В.С. Вязьмин</b> ( <i>МГУ им. М.В. Ломоносов, Москва, Россия</i> ) Многомасштабное оценивание аномалии силы тяжести по данным аэрогравиметрии методами $l_2$ и минимаксной оптимизации	Стендовый доклад
126	<b>Ибрахим Чоуэйб, Мохиэдин Вайнакх, Вассим Кхалаф</b> ( <i>HIAST - Высший институт прикладной науки и техники, Дамаск, Сирия</i> ) Начальная выставка с автокоррекцией бесплатформенной ИНС на основе робастного фильтра Калмана	Стендовый доклад
127	<b>В.Г. Пешехонов, А.В. Соколов, Л.С. Элинсон, А.А. Краснов</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) Результаты разработки и испытаний нового аэроморского гравиметра	Пленарный доклад
128	<b>А.В. Соколов, А.А. Краснов, Л.П. Старосельцев, А.Н. Дзюба</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) Система гироскопической стабилизации на волоконно-оптических гироскопах для аэроморского гравиметра	Стендовый доклад
129	<b>Я.И.Биндер, Т.В.Падерина</b> ( <i>ОАО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i> ) О применении бескарданного электростатического гироскопа в составе навигационного измерительного комплекса внутритрубного снаряда	Стендовый доклад
130	<b>Ф. Бакланов, Ж. Дамбек</b> ( <i>Технический университет Мюнхена, Институт динамики летательных систем, Германия</i> ) Сравнительное исследование архитектур курсовертикалей	Стендовый доклад
131	<b>В. А. Погорелов, С. В. Соколов, А.С.Митькин</b> ( <i>ФГУП "РНИИИРС" ФНПЦ, Ростов-на-Дону, Россия</i> ) Использование информации электронных карт при нелинейной фильтрации параметров движения объекта в интегрированной навигационной системе	Стендовый доклад
132	<b>Л.Ф.Витушкин</b> ( <i>ВНИИМ им. Д.И.Менделеева, С.-Петербург, Россия</i> ) Современное состояние абсолютной гравиметрии	Пленарный доклад
133	<b>Б. В. Климкович, А. М. Толочко</b> ( <i>НП ООО "ОКБ ТСП", Минск, Белоруссия</i> ) Калибровка БИНС навигационного класса точности в инерциальном режиме	Стендовый доклад

134	<p><b>С.Н. Шаров, С.Г. Толмачев</b> (ОАО «Концерн «Гранит-Электрон», С-Петербург, <b>Россия</b>)</p> <p>Алгоритм принятия решения для интегрированной системы посадки беспилотного летательного аппарата на захватное устройство движущегося судна</p>	Стендовый доклад
135	<p><b>А.И.Гаценко, Ф.С.Дубровин</b> (ДВФУ, Владивосток, <b>Россия</b>), <b>А.Ф.Щербатюк</b> (ИПМТ ДВО РАН, Владивосток, <b>Россия</b>)</p> <p>Разработка и исследование алгоритмов мобильной навигации АНПА с одним движущимся маяком</p>	Пленарный доклад
136	<p><b>А.П.Панов</b> (Международная общественная организация «Академия навигации и управление движением», Украинское отделение), <b>Ю.О. Романок</b> (Государственный экономико-технологический университет транспорта)</p> <p>О группах негамильтоновых кватернионов и гиперкомплексных векторов поворотов в задачах бесплатформенных инерциальных систем.</p>	Стендовый доклад