

РЕШЕНИЕ МПК
по рефератам докладов, поданных на XXIII Санкт-Петербургскую
международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
30 мая – 01 июня 2016 г.

Номер по системе	Название реферата доклада и авторы	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1	Е.И.Сомов, С.А.Бутырин (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>), Х. Сигудиджан (<i>Университет Супелек, Гиф-сур-Жветте, Франция</i>) Прецизионная стабилизация движения изображения в космическом телескопе землеобзора	СТЕНДОВЫЙ
2	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Адаптивно-робастное управление пространственным движением малого спутника	СТЕНДОВЫЙ
3	Т.Е.Сомова (<i>Самарский государственный технический университет, Россия</i>) Полиномиальные законы наведения и анимация для полетной поддержки системы определения ориентации и управления спутник	СТЕНДОВЫЙ
4	Пен Ма, Фубин Чжан (<i>Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i>) Анализ наблюдаемости при совместной локализации нескольких автономных подводных аппаратов с помощью коэффициента переноса	Объединить с рефератом №10 Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ
5	А.А.Фомичев (<i>МФТИ, АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>), Т.Н.Вахитов, А.А. Жихарева (<i>АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>), В.Д.Кедров (<i>ЗАО «Гранит-16», Санкт-Петербург, Россия</i>), А.Б. Колчев, П.В.Ларионов, М. С.Макаров, А.Д.Морозов, К.Ю.Счастливец (<i>АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>), А.М.Тазьба (<i>ЗАО «Гранит-16», Санкт-Петербург, Россия</i>), В.Б.Успенский (<i>АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>) Результаты разработки, испытаний и эксплуатации интегрированных инерциально-спутниковых систем серии НСИ АО «ЛАЗЕКС»	ПЛЕНАРНЫЙ
6	Л.В.Водичева, А.А.Лысцов, Ю.В. Парышева (<i>АО «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия</i>) Повышение отказоустойчивости избыточного бесплатформенного инерциального измерительного блока	СТЕНДОВЫЙ
7	Я.А. Некрасов, Р.Г.Люкшонков, Н.В.Моисеев, А.Г. Ткаченко, А.С.Ковалев, Я.В.Беляев (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Температурная стабилизация МЭМС гироскопа с использованием температурной зависимости добротности по оси первичных колебаний	СТЕНДОВЫЙ
8	Н. Кроненветт, Р. Руппельт (<i>Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия</i>), Г.Ф. Троммер (<i>Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия, Университет ИТМО, Россия</i>) Контроль движения с помощью размещаемого на ноге инерциального измерительного модуля в пешеходных навигационных системах	ПЛЕНАРНЫЙ

9	В.Я. Распопов (<i>Тульский государственный университет, Россия</i>) Механика однороторного гиروهода со сферическим шарикоподшипниковым подвесом и поворотным зеркалом	СТЕНДОВЫЙ
10	Пен Ма, Фубин Чжан (<i>Северозападный политехнический университет, Сиань, Китай</i>) Метод двухкаскадной фильтрации для совместной локализации автономных подводных аппаратов	см. №4
11	Г.А.Субханкулова, Н. Б. Вавилова (<i>Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>) Анализ точности алгоритма навигации подводного аппарата с использованием бескарданной инерциальной навигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
12	Р.В.Ермаков, Д.М.Калихман, Л.Я. Калихман, С.Ф. Нахов, В.А. Туркин (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия</i>), А.А.Львов, Ю.В. Садомцев (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>), Е.Н.Кривцов, А.А. Янковский (<i>ФГУП «ВНИИМ им Д.И.Менделеева», г. Санкт-Петербург, Россия</i>) Основы разработки комплексного цифрового управления прецизионными стендами с инерциальными чувствительными элементами по сигналам с измерителей угловой скорости, кажущегося ускорения и оптического датчика угла	СТЕНДОВЫЙ
13	А.М. Алешечкин, А.Ю. Строкова, А.Н. Фролов (<i>ФГАОУ ВПО «Сибирский федеральный университет», Красноярск, Россия</i>) Способы повышения достоверности определения радионавигационных параметров в фазовых радионавигационных системах	СТЕНДОВЫЙ
14	В И Бабуров, Н.В.Васильева, Н.В. Иванцевич (<i>АО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Исследование структурных свойств навигационного поля СРНС ГЛОНАСС в арктическом регионе России	СТЕНДОВЫЙ
15	М.Б. Богданов, В.В. Савельев, В.А. Смирнов, Н.Д. Юдакова (<i>ФГБОУ ВПО «Тульский государственный университет», Россия</i>) Результаты экспериментальных исследований погрешности измерения угловой скорости с помощью акселерометров	СТЕНДОВЫЙ
16	В.В.Скоробогатов, В.И. Гребенников, Л.Я.Калихман, Д.М.Калихман, С.Ф.Нахов, Р.В. Ермаков (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия</i>) Результаты экспериментальной отработки термоинвариантного кварцевого маятникового акселерометра с цифровой обратной связью и перепрограммируемым диапазоном измерения	ПЛЕНАРНЫЙ
17	А.В.Крамлих, М.Е.Мельник, П.Н.Николаев (<i>Самарский государственный аэрокосмический университет имени академика С.П. Королёва (Национальный исследовательский университет), Россия</i>) Алгоритмы определения ориентации и стабилизации наноспутника SamSat-218Д	СТЕНДОВЫЙ

18	Вэнь Лю, Инюнь Чжан, Сюэфэн Ян (<i>Навигационный колледж Даляньского морского университета, Далянь, Китай</i>) Оценка движения камеры путем синтеза измерений, полученных от инерциальных МЭМС-датчиков и датчиков изображения	СТЕНДОВЫЙ
19	А.И. Машошин (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Исследование точности одномаяковой навигации автономных необитаемых подводных аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
20	Ю.В. Вахтин (<i>ФГУП «Ростовский-на-Дону Научно-исследовательский институт радиосвязи» ФНПЦ, Россия</i>), И.П. Мирошниченко (<i>Донской государственный технический университет, г. Ростов-на-Дону, Россия</i>), А.С. Митькин, В.А. Погорелов, В.П. Сизов (<i>ФГУП «Ростовский-на-Дону Научно-исследовательский институт радиосвязи» ФНПЦ, Россия</i>) Модифицированный микромеханический гироскоп	СТЕНДОВЫЙ
21	Л.В.Киселев (<i>Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток, Россия</i>) Оптимизационные задачи идентификации навигационных и динамических характеристик автономных подводных роботов	ПЛЕНАРНЫЙ
22	Ю.В.Матвиенко, Ю.В.Ваулин (<i>Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток, Россия</i>) Особенности навигационного обеспечения автономных подводных аппаратов для больших и предельных глубин океана	СТЕНДОВЫЙ
23	Д.М. Малютин, Ю.В.Иванов, В.Я.Распопов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия</i>), Д.Г. Грязин (<i>АО Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i>) Система ориентации волномерного буя на микромеханических акселерометрах	СТЕНДОВЫЙ
24	С.И. Томашевич (<i>Институт Проблем машиноведения Российской академии наук, Санкт-Петербург, Университет ИТМО, Россия</i>), А.О. Белявский (<i>Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>) Двухступенной комнатный стенд для исследования алгоритмов идентификации и управления движением квадрокоптера	СТЕНДОВЫЙ
25	С.Б.Беркович, Н.И.Котов, Р.Н.Садеков, А.В.Шолохов, В.А.Цышнатий (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>) Использование информации визуальных систем и цифровых карт дорог для повышения точности позиционирования наземных подвижных объектов	ПЛЕНАРНЫЙ
26	С.П. Гулевич (<i>ООО «РТИ АЭРОКОСМИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ», Москва, Россия</i>), И.В. Сергушов, Е.Н. Скрипаль, А.В. Абакумов (<i>ОАО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов, Россия</i>) Использование современных высокоточных датчиков угловых скоростей и линейных ускорений для обеспечения автоматического захода на посадку летательных аппаратов	СТЕНДОВЫЙ

27	И.Н. Корнилов (<i>Уральский Федеральный Университет имени первого Президента России Б.Н. Ельцина, Екатеринбург, Россия</i>) Защита от помех приёмника ГЛОНАСС/GPS для малогабаритной аппаратуры потребителя	СТЕНДОВЫЙ
28	А.В.Требухов, Д.А.Меркушов, А.В.Некрасов, А.В.Алехин, И.Х.Шаймарданов (<i>ЗАО «Инерциальные технологии «Технокомплекса», г. Раменское, Московская область, Россия</i>) Практическая разработка инерциальных систем ориентации и навигации на твердотельных волновых гироскопах для высокоманевренных летательных аппаратов	ПЛЕНАРНЫЙ
29	ДОКЛАД СНЯТ АВТОРАМИ	
30	Цзян Хуа Ван, Лу Хуа Лю, Гуо Цзян Тан (<i>Колледж воздушно-космической науки и техники, Национальный университет военной техники, Чанша, Китай</i>) Частично интегрированное наведение и управление сверхзвуковыми ЛА в фазе пикирования	ОТКЛОНИТЬ
31	Цзян Хуа Ван, Лу Хуа Лю, Гуо Цзян Тан (<i>Колледж воздушно-космической науки и техники, Национальный университет военной техники, Чанша, Китай</i>) Использование метода "бэкстеппинга" для разработки контроллера сверхзвукового ЛА посредством расширения вектора состояния наблюдателя	СТЕНДОВЫЙ
32	Д.А. Буров (<i>АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия</i>) Алгоритм начальной выставки БИНС с виртуальными курсовой и горизонтально стабилизированной платформами	СТЕНДОВЫЙ
33	И.Х.Шаймарданов, А.А.Дзуев, В.П.Голиков (<i>ЗАО «Инерциальные Технологии Технокомплекса», г. Раменское-8, Московская область, Россия</i>) Методы калибровки бесплатформенной навигационной системы (БИНС) различного класса точности	СТЕНДОВЫЙ
34	Р.В. Алалуев, В.В. Матвеев, В.Я. Распопов, А.П. Шведов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия</i>) Микромеханическая система позиционирования на базе датчиков угловой скорости	ПЛЕНАРНЫЙ
35	В.В. Лихошерст, В.Я. Распопов, А.П. Шведов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Россия</i>) Датчик крена вращающихся по крену объектов	СТЕНДОВЫЙ
36	Е.А.Петрухин (<i>АО «Серпуховский завод «Металлист», Московская обл., г. Серпухов, Россия</i>) Прогнозирование порога захвата в кольцевом резонаторе лазерного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ

37	В.М. Никифоров, М.М. Чайковский, А.А. Гусев, К.А. Андреев, А.К. Ковалёв, Д.В. Михалёва (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия) Синтез цифровой системы стабилизации одноосного гиростабилизатора на основе H_2/H_∞ управления	СТЕНДОВЫЙ
38	А.С. Бессонов, Е.А. Петрухин, В.Ю. Ходырев (АО «Серпуховский завод «Металлист», Московская обл., г. Серпухов, Россия) Установка для контроля неоднородностей интегрального рассеяния света на поверхности зеркал лазерного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
39	О.С. Амосов, С.Г. Баена, Е.А. Малашевская (ФГБОУ ВПО «Комсомольский-на-Амуре государственный технический университет», Россия) Быстродействующие нейронечеткие алгоритмы фильтрации параметров траектории подвижного объекта	СТЕНДОВЫЙ
40	Д.А. Меркушов (ЗАО «Инерциальные технологии «Технокомплекса», г. Раменское, Московская область, Россия), Б.С. Лунин (Московский Государственный Университет им. М.В. Ломоносова, г. Москва, Россия), А.В. Некрасов, А.К. Якушечкина, В.С. Ножкин, С.В. Фетисов (ЗАО «Инерциальные технологии «Технокомплекса», г. Раменское, Московская область, Россия) Влияние параметров металлического покрытия полусферического резонатора на характеристики твердотельного волнового гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
41	Ю.В. Петров (Балтийский государственный технический университет «ВОЕНМЕХ» им. Д.Ф. Устинова, Санкт-Петербург, Россия) Многоканальная фильтрация результатов измерений при априорной неопределенности некоторых параметров модели состояния динамической системы	СТЕНДОВЫЙ
42	В.С. Вязьмин, А.А. Голован, И.А. Папуша, Н.А. Парусников, М.Ю. Попеленский (МГУ имени М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Информативность измерений векторного магнитометра и глобальных моделей геомагнитного поля для коррекции БИНС летательного аппарата	СТЕНДОВЫЙ
43	М.В.Чиркин (ФГБОУ ВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Россия), А.В.Молчанов (АО «Московский институт электромеханики и автоматики», Россия), С.М.Карabanов, А.Е.Серебряков, Д.В. Суворов (ФГБОУ ВПО «Рязанский государственный радиотехнический университет», Россия) Аппаратная платформа для согласования измерительных устройств с МЭМС гироскопами и акселерометрами	ОТКЛОНИТЬ
44	Е.И.Верзунов, И.А.Столбова, И. И. Саватеева (АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия) Метод определения корпусной погрешности системы самоориентирующейся гироскопостроения	СТЕНДОВЫЙ
45	ДОКЛАД СНЯТ АВТОРАМИ	

46	Кристофер Илифф Спраг (<i>Ренселеровский Политехнический Институт, Трои, США</i>) Динамика и управление кубсатом для автономного предупреждения о столкновениях с орбитальным мусором	Объединить с рефератом №47 Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ
47	Кристофер Илифф Спраг (<i>Ренселеровский Политехнический Институт, Трои, США</i>) Динамика взаимодействия нескольких космических летательных аппаратов	
48	И. Н. Бурдинский, С.А. Отческий, И. В. Карабанов (<i>ФГБОУ ВПО «Тихоокеанский государственный университет», Хабаровск, Россия</i>) Метод приведения автономного необитаемого подводного аппарата к источнику опорного сигнала	СТЕНДОВЫЙ
49	А.А.Маслов, Д. А.Маслов, И.В. Меркурьев, В. В. Подалков (<i>ФГБОУ ВО «НИУ «МЭИ», Москва, Россия</i>) Влияние конечных деформаций резонатора на динамику микромеханического гироскопа интегрирующего типа на вибрирующем основании	СТЕНДОВЫЙ
50	А. В. Ясенюк , Е.Г.Харин, И.А. Копылов, В. А.Копелович, А.Ф.Якушев (<i>ГНЦ ОАО «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова», Жуковский, Россия</i>) Траекторные измерения на основе инерциально-спутниковых навигационных систем при экспериментальных исследованиях возможности дозаправки от самолета-заправщика Ил--Т	ПЛЕНАРНЫЙ
51	А.Б.Уманский, Г.Е. Яцук, А.В. Сарапулов, К.С.Пентина (<i>НПО автоматики, Екатеринбург, Россия</i>) Особенности реализации программного обеспечения управляющей вычислительной системы на базе семейства модулей «Малахит»	ОТКЛОНИТЬ Рекомендован на конференцию памяти Н.Н.Острякова
52	Г. Е.Яцук, А.Б.Уманский, С.А.Голованов, И.И. Бураншин (<i>НПО автоматики, Екатеринбург, Россия</i>) Анализ применимости моделей оценки надежности для программного обеспечения систем управления ракетно-космической техники	ОТКЛОНИТЬ Рекомендован на конференцию памяти Н.Н.Острякова
53	Ю. Н.Челноков (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), С.Е. Переляев (<i>ООО «Аэроспецпроект», Московская область, Россия</i>), Л. А. Челнокова (<i>Саратовский государственный университет им. Н.Г. Чернышевского, Россия</i>) Дуальные уравнения и алгоритмы БИНС для определения инерциальной ориентации и кажущейся скорости движущегося объекта в бикватернионных кососимметрических операторах	СТЕНДОВЫЙ
54	Цзян Хуа ВАН, Лу Хуа ЛЮ, Гуо Цзян ТАН (<i>Национальный университет военной техники, Китай</i>) Интегрированное наведение и управление гиперзвуковыми ЛА с горизонтальной посадкой	СТЕНДОВЫЙ
55	Цянвень Фу, Ян Лю, Сун Сяо, Шихай Ли (<i>Северо-западный политехнический университет, Китай</i>) Реализация и результаты испытаний системы обнаружения уводящей помехи в инерциально-спутниковой системе реального времени	ПЛЕНАРНЫЙ

56	В. Ф. Журавлев (<i>Институт проблем механики РАН им. А.Ю. Ишлинского, Россия</i>), П. К. Плотников, А.О. Кузнецов (<i>СГТУ им. Гагарина Ю.А, Россия</i>) Трехкомпонентный измеритель угловой скорости на основе сферического гироскопа с электростатическим подвесом	СТЕНДОВЫЙ
57	В. М. Никифоров, А. К. Ковалёв (<i>НИЦ АП, Москва, Россия</i>) Гашение пульсации электромагнитного момента двигателя силовой стабилизации гиростабилизированной платформы методом смешанного управления	СТЕНДОВЫЙ
58	М. А. Басараб, В.А. Матвеев, А. В. Юрин (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, НУК «Информатика и системы управления», Россия</i>), Б. С. Лунин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Россия</i>), Д. А. Меркушов, А.В. Некрасов, А. В. Требухов, С. В. Фетисов (<i>ЗАО «Инерциальные технологии «Технокомплекс» (ИТТ), Раменское, Московская обл., Россия</i>), Е.А. Чуманкин (<i>ОАО «АНПП «ТЕМП-АВИА», Арзамас, Россия</i>) Численно-аналитические тепловые и термоупругие модели волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
59	М.А. Барулина, В. М. Панкратов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), М.В. Ефремов (<i>НПП «АНТАРЕС», Саратов, Россия</i>) Влияние температурных возмущений на волоконно-оптические гироскопы с фотонно-кристаллическим оптическим волокном с воздушным сердечником	СТЕНДОВЫЙ
60	В. С. Шорин (<i>ФГБОУВПО «Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А.», Россия</i>), В.Б. Никишин, А. И. Синев (<i>ЗАО «Газприборавтоматикасервис», Саратов, Россия</i>) Применение инерциальных микромеханических модулей для аттестации и позиционирования магистральных трубопроводов средствами внутритрубно́й диагностики	ПЛЕНАРНЫЙ
61	Павел Давидсон, Юкка-Пекка Раунио, Роберт Пише (<i>Технологический университет, Финляндия</i>) Точное определение глубины по последовательности монокулярных изображений и данным датчиков движения	ПЛЕНАРНЫЙ
62	Демет Силден, Чингиз Гаджиев (<i>Технический университет Стамбула, Турция</i>) Интегрированный метод определения ориентации малых спутников в период солнечных затмений, основанный на построении единой системы координат, и расширенный фильтр Калмана для его реализации	СТЕНДОВЫЙ
63	Ю.Ю. Брославец, Г. И. Сатдыкова, А.А. Фомичев (<i>Московский физико-технический институт (государственный университет), АО «Лазекс», Россия</i>) Синхронизация мод в лазерном гироскопе с твердотельной активной средой	СТЕНДОВЫЙ

64	В. Н. Горшков, М. Е. Грушин (АО «НИИ «Полюс» им М.Ф. Стельмаха», Москва, Россия), Е. Г. Ларионцев (НИИ ядерной физики имени Д.В. Сколбелъцына МГУ имени М.В. Ломоносова, Россия), И. И. Савельев, А.О. Синельников, Н. И.Хохлов (АО «НИИ «Полюс» им М.Ф. Стельмаха», Россия) Исследование относительного отклонения масштабного коэффициента зеэмановских лазерных гироскопов при скоростях вращения, близких к частотной подставке	СТЕНДОВЫЙ
65	В.Ц. Ву, Чж. Ли, Ц. Лью, Ц. Фан, Л. Ту (Главная лаборатория измерений основных физических величин, Университет науки и техники Хуачжон, Ухань, Китай); Институт геофизики, Университет науки и техники Хуачжон, Ухань, Китай) Новейший емкостной двумерный NANO-G МЭМС-акселерометр с «сэндвич» структурой	ПЛЕНАРНЫЙ
66	ВУ Чжи Цян, ЧЖУ Юн-фен (Научно-исследовательский центр инерциальных МЭМС-технологий, Научно-технический университет г. Нанкин, Китай) Кремниевый микро-гироскоп с обратной связью	СТЕНДОВЫЙ
67	Ли Цзюн Е, Хон Чжу (Шанхайский институт технических средств управления космическими полетами, Шанхай, Китай); Шанхайская главная лаборатория технических средств интеллектуального управления воздушно-космическими аппаратами, Шанхай, Китай) Алгоритм быстрой компенсации постоянного дрейфа гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
68	Лю Хуа, Дин Цюаньсинь, Гуо Чунци, Чжоу Ливей (Научно-техническая лаборатория электрооптического управления, Китай); Институт электрооптического оборудования, AVIC, Лоян, Китай ; Пекинский технологический институт, Китай) Повышение точности позиционирования интегрированных навигационных систем	ОТКЛОНИТЬ
69	Жэнь Цзяньсинь, Чжан Жуй (Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай) Исследование метода повышения точности МЭМС-гироскопа на основе робастного адаптивного управления в скользящем режиме с нечеткой логикой	СТЕНДОВЫЙ
70	Гуань Вей, Д.Д. Ли (Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай) Испытание поперечной чувствительности линейного одноосного маятникового акселерометра на трехосном вибростенде — теоретическое исследование	СТЕНДОВЫЙ
71	Гао Фен, Ван Бин, Ху Сяо-мао, Ву Гуо-Цян (Научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай) Исследование гирокомпаса на лазерном гироскопе с виброподставкой с использованием вейвлет анализа	СТЕНДОВЫЙ
72	Сяосион Цзян, Лин Ма, Сюэи Чжу (Научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай) Метод идентификации модели ошибки высокоточного акселерометра	СТЕНДОВЫЙ

73	Ю Лю, Гуан Ян (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Шанхай, Китай</i>) Автономная гибридная система оптической и «пульсар»-навигации зонда для исследования дальнего космоса	ПЛЕНАРНЫЙ
74	Сяо Инь, Ван Чжицзян, Лю Мин, Лю Вей, Ван Анди (<i>Проектный институт Академии космической техники Хубэй, Ухань, Китай</i>) Быстронастраиваемый интегратор для BD2 спутников: Алгоритм и исследование	СТЕНДОВЫЙ
75	Син Юн, Дуан Юнцян (<i>Институт электрооптического оборудования, Лоян, Китай</i>) Разработка алгоритма программы моделирования для управления полетами гражданских воздушных судов	ОТКЛОНИТЬ
76	Ден И Чен, Ван Вей, Лю Юаньсин, Ван Сюэфен, Ши Мен (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Немагнитный нагреватель для магниторезонансного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
77	Ма Лин, Чжан Гуйцай, Ян Е, Чжан Шуин (<i>Научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>) Анализ ошибок и пути улучшения выходного сигнала ВОГ при испытаниях на удары, вибрации и перемещения на полрумба	СТЕНДОВЫЙ
78	Штефан Курт, Роман Форке, Карла Хиллер, Детлеф Биллеп, Алексей Шапорин (<i>Институт электронных наносистем Фраунгофера, Хемниц, Германия</i>) МЭМС-гироскопы и акселерометры: текущее состояние и перспективы развития	ПЛЕНАРНЫЙ
79	Сун Сяо, Ян Лю, Цянвень Фу, Шихай Ли (<i>Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>), Шучен Ли (<i>Корпорация ракетной техники Чжонтян («Zhongtian Rocket Technology Co., Ltd.»), Шэньси, Сиань, Китай</i>) Разработка высокоточного автоматического генератора траекторий для навигации по всему земному шару	СТЕНДОВЫЙ
80	А.В.Чернодаров, А.П.Патрикеев (<i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия</i>), В.Н.Коврегин, Г.М.Коврегина (<i>АО «Заслон», Россия</i>) Использование инерциально-спутниковой навигационной системы для определения параметров движения фазового центра антенны радиолокатора	ПЛЕНАРНЫЙ
81	С.Ф. Нахов (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП» – ПО «Корпус», Саратов, Россия</i>), П. К. Плотников (<i>СГТУ им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>), В.А. Голодов, Б.А.Болотин (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП» – ПО «Корпус», Россия</i>) Гироскопический измеритель угловой скорости на кварцевом подвесе с «электрической пружиной»	СТЕНДОВЫЙ
82	Ю.В.Садомцев, Е.В.Щукина (<i>Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Россия</i>) Дискретная коррекция вертикального канала БИНС с учетом шумовых помех в измерительной информации	СТЕНДОВЫЙ

83	А. И. Мантуров, В. Е. Юрин, Н. И. Пыринов (АО «РКЦ «Прогресс», г. Самара, <i>Россия</i>), Ю.Н. Горелов (Самарский государственный университет, <i>Россия</i>) К задаче оценки динамических характеристик систем управления движением проектируемых КА ДЗЗ	СТЕНДОВЫЙ
84	В.А.Белокуров, М.В.Чиркин, М.Б.Кагаленко, В.И.Кошелев, В.Ю.Мишин (Рязанский государственный радиотехнический университет, <i>Россия</i>), А.В. Молчанов (Московский институт электромеханики и автоматики, <i>Россия</i>), Д.А.Морозов (Рязанский государственный радиотехнический университет, <i>Россия</i>) Применение современных методов обработки информации в триаде прецизионных лазерных гироскопов	СТЕНДОВЫЙ
85	Н. И. Кробка, А. И. Биденко, Н. В. Трибулев (Филиал ФГУП «ЦЭНКИ» – «НИИ прикладной механики имени академика В. И. Кузнецова», Москва, <i>Россия</i>) Гироскопы на Бозе-Эйнштейна конденсатах горячих квазичастиц в твердом теле вместо холодных атомов: Иллюзия или возможность революционного прорыва в миниатюризации?	СТЕНДОВЫЙ
86	А.В.Небылов (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, <i>Россия</i>) Аналитическое обоснование выбора закона управления высотой полета экраноплана и его реализация для обеспечения максимальной транспортной эффективности	СТЕНДОВЫЙ
87	Э.В.Баранов (ОАО МКБ «Компас», Москва, <i>Россия</i>), О.Н.Богданов, А.А.Голован (МГУ имени М.В.Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>), С. М.Кокорев, Д.Ю.Куликов, М.И.Пестраков (ОАО МКБ «Компас», Москва, <i>Россия</i>), М.Ю.Попеленский (МГУ имени М.В.Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>) Имитатор спутниковых радиосигналов с блоком синхронного моделирования алгоритмов работы БИНС	СТЕНДОВЫЙ
88	И.Е.Тарыгин, А.А.Голован, А.В.Козлов (МГУ им. М.В.Ломоносова, Москва, <i>Россия</i>) Калибровка инерциальных измерительных блоков на одноосных стендах: оценка коэффициентов зависимости от производной температуры	СТЕНДОВЫЙ
89	О.А.Степанов, Д.А. Кошаев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, Санкт Петербург, <i>Россия</i>), Мостафа Элсайед Элсайед Мансур (Университет ИТМО, Санкт Петербург, <i>Россия</i>) Решение задачи навигация внутри помещений с использованием данных карты и лазерного дальномера	СТЕНДОВЫЙ
90	К.Г.Кебкал, В. К.Кебкал, А.Г. Кебкал (Эволджикс, Берлин, <i>Германия</i>) Цифровые гидроакустические сети: экспериментальное исследование стека протоколов сетевого уровня EviNS	ОТКЛОНИТЬ

91	<p>К. Г.Кебкал, А. Г. Кебкал, В.К. Кебкал (<i>Эволоджикс, Берлин, Германия</i>), Роберто Претрочча (<i>Университет Сапиенца, Рим, Италия</i>), А.К. Кебкал (<i>АО «Латена» - Лаборатория гидроакустической телеметрии и навигации, Санкт-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Оценка характеристик цифрового гидроакустического канала в ходе обмена данными полезной нагрузки между гидроакустическими модемами технологии S2C</p>	ОТКЛОНИТЬ
92	<p>А. В.Чернодаров, А. П. Патрикеев, О. О.Казьмин (<i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия</i>), А. В. Хрущев (<i>Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>), И.В.Овчинников (<i>Филиал АО «Концерн радиостроения «Вега», Санкт-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Летная отработка грави-инерциально-спутниковой навигационной системы</p>	СТЕНДОВЫЙ
93	<p>Н.И.Кробка, Н.В.Требулев, А.И.Биденко (<i>НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), Москва, Россия</i>)</p> <p>Проекты применения атомных интерферометров в космосе и на море: актуальное состояние</p>	СТЕНДОВЫЙ
94	<p>Н.И.Кробка (<i>НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), Москва, Россия</i>), Н. Н. Кробка (<i>Всероссийская Академия внешней торговли, Москва, Россия</i>), П.Н.Кробка (<i>Федеральная Служба Охраны Российской Федерации, Москва, Россия</i>)</p> <p>Структурные схемы распределенной интегрированной навигационной системы связки «астероид-мишень»-«астероид-снаряд» и комплекса планетарной защиты от астероидов</p>	СТЕНДОВЫЙ
95	<p>Сулге Парк, Юнки Ким, Таеюн Фан, Санхэон Ли (<i>Корейский институт научно-технических проблем изучения океана, Тэджон, Корея</i>)</p> <p>Разработка сильносвязанной интегрированной системы DGPS/ИНС для морских применений</p>	СТЕНДОВЫЙ
96	<p>В.А.Тупысев, Ю.А.Литвиненко, Н.К.Иванов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Применение метода оптимальной коррекции субоптимальной оценки при обработке навигационных данных</p>	СТЕНДОВЫЙ
97	<p>Сианмин Син, Вей Ван, Яньгуан Ян (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>), Ян Гун, Лигэнь Янь (<i>Центр утилизации космического мусора, Китайская академия наук, Пекин, Китай</i>)</p> <p>Малогобаритная сверхсильносвязанная инерциально-спутниковая навигационная система</p>	ПЛЕНАРНЫЙ
98	<p>Д.Г.Грязин, Л.П.Старосельцев, А.Н.Дзюба, О.О.Величко (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>)</p> <p>Применение микромеханического инерциального модуля в задаче измерения параметров морского волнения</p>	ПЛЕНАРНЫЙ

99	Г.И. Емельянцеv, А.П. Степанов, М.И. Евстифеев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия), Б.А. Блажнов, Д.А. Радченко, И.Ю.Винокуров, И.В. Семёнов, П.Ю. Петров (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия) GPS-компас. Результаты разработки и испытаний	СТЕНДОВЫЙ
100	А. С. Галкина, И. В. Платошин (АО «РКЦ «Прогресс», г. Самара, Россия) Оценка точностных характеристик системы управления КА ДЗЗ на интервалах наблюдения	СТЕНДОВЫЙ
101	С.Г. Черный, А.А. Жиленков, В.Ю. Будник (Керченский государственный морской технологический университет, Керчь, Россия) Программно-аппаратный комплекс информационного обеспечения системы динамического позиционирования морского объекта в двухмассовых системах	ПЛЕНАРНЫЙ
102	А.А. Жиленков, С.Г. Черный, А.С. Бордюг (Керченский государственный морской технологический университет, Керчь, Россия) Проблема позиционирования объекта водного транспорта, как элемента поликомпонентной системы, относительно горизонта	СТЕНДОВЫЙ
103	В.А. Доровской, Н.П. Сметюх, С.Г. Черный (Керченский государственный морской технологический университет, Керчь, Россия) Синтез модели хранилища неопределенных данных информационной системы промыслового флота	ОТКЛОНИТЬ
104	А.В. Полушкин, Н.А. Калдымов, Н.В. Дмитриев, С.Ф. Нахов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина»-«ПО «Корпус», Саратов, Россия), Р.В. Бессонов, Н.Н. Брысин, И.В. Полянский (ФБУН Институт космических исследований Российской академии наук (ИКИ РАН), Москва, Россия) Методы и средства для оценки технических характеристик звездных датчиков при наземных испытаниях	СТЕНДОВЫЙ
105	Н.В. Ивановский, Д.Г. Куценко, П.А. Дараган (Керченский государственный морской технологический университет, Керчь, Россия) Разработка алгоритма управления движением рыбопромыслового судна при выполнении операции поиска объекта лова	СТЕНДОВЫЙ
106	М.Р. Бухарметов, А.П. Нырков, С.С. Соколов, С.Г. Черный, В.Н. Кузнецов, Д.Г. Мамунц (ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова, Санкт-Петербург, Россия) Робастный метод защиты электронного документооборота на водном транспорте стеганографическими средствами путем встраивания цифровых водяных знаков в изображения	ОТКЛОНИТЬ
107	Д.Г. Мамунц, С.С. Соколов, А.П. Нырков, С.Г. Черный, М.Р. Бухарметов, В.Н. Кузнецов (ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова, Санкт-Петербург, Россия) Модели и алгоритмы оценки и минимизации рисков, связанных с производством дноуглубительных работ	ОТКЛОНИТЬ

108	В.Н. Кузнецов, А.П. Нырков, С.С. Соколов, С.Г. Черный, М.Р. Бухарметов, Д.Г. Мамунц (ГУМРФ им. адмирала С.О. Макарова, Санкт-Петербург, Россия) Система принятия решения для водного транспорта на основе теоремы Байеса	СТЕНДОВЫЙ
109	Р.Н.Ахметов, В.П.Макаров, А.В.Соллогуб (Акционерное общество «Ракетно-космический центр «Прогресс», г. Самара, Россия) Принципы байпасности в задаче управления живучестью автоматических космических аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
110	Н.Б. Вавилова, А.А. Голован, Н.А. Парусников, И.А. Васинёва (МГУ им. М.В. Ломоносова, Россия) Задача калибровки бескарданных инерциальных навигационных систем на точных стендах	СТЕНДОВЫЙ
111	А.В. Полушкин, Н.А. Калдымов, Н.В. Дмитриев, С.Ф. Нахов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина» - «ПО «Корпус», Саратов, Россия), Р.М. Юмагузин (ФГУП «НПЦАП им. академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия), П.К. Плотников (ФГБОУ ВПО «Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А.», Саратов, Россия) Исследование влияния пространственной неустойчивости оси вращения платформы поворотного стола при измерениях на результаты проверок различных типов навигационных приборов и их элементов	СТЕНДОВЫЙ
112	А.В. Леонтьев (АО «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия), Н.В. Соловьева (ФГАОУ ВПО «Уральский Федеральный Университет им. Первого Президента России Б.Н. Ельцина», Екатеринбург, Россия), А.Б. Уманский, А.В. Есиновский (АО «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова» Екатеринбург, Россия) Об обеспечении выполнения задач малого космического аппарата программно контролирующей вычислительной системой	ОТКЛОНИТЬ Рекомендован на конференцию памяти Н.Н.Острякова
113	М.М.Чайковский, В.М.Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», г. Москва, Россия) Цифровое управление гиросtabilизированной платформой под воздействием неопределенных возмущений при неточных измерениях	СТЕНДОВЫЙ
114	Р.В. Сенченко, Н.В. Крапухина (Национальный исследовательский технологический университет «МИСиС», Москва, Россия) Имитационная модель управления городским транспортным движением	СТЕНДОВЫЙ
115	С.Ф.Нахов (Филиал ФГУП «НПЦАП» – ПО «Корпус», Саратов, Россия), П.К. Плотников (Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия), В.А.Голодов, Б.А. Болотин (Филиал ФГУП «НПЦАП» – ПО «Корпус», Саратов, Россия) Гироскопический измеритель угловой скорости на кварцевом подвесе с «электрической пружинной» повтор № 81	повтор №81
116	В.Ф. Журавлев (ИПМех РАН им. А.Ю. Ишлинского, Москва, Россия), П.К. Плотников, А.О. Кузнецов (СГТУ им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия) Трехкомпонентный измеритель угловой скорости на основе сферического гироскопа с электростатическим подвесом повтор № 56	повтор №56

117	П.К. Плотников (<i>СГТУ им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Решение задачи о движении симметричного гироскопа Эйлера для произвольных начальных углов	СТЕНДОВЫЙ
118	Йорг Ф. Вагнер (<i>Институт статики и динамики воздушно-космических аппаратов, Университет Штутгарта, Германия</i>) Инерциальные и интегрированные системы измерения параметров движения в биомеханике	ПЛЕНАРНЫЙ
119	Ю.В.Ваулин, Ф.С. Дубровин, А.Ф. Щербатюк (<i>ИПМТ ДВО РАН, ДВФУ, Владивосток, Россия</i>) Об определении неизвестного начального местоположения АНПА с использованием однопаяковой мобильной навигационной системы	ПЛЕНАРНЫЙ
120	В.Д. Гохфельд, В.М. Кутовой, Д.А. Кутовой, С.Ю. Перепелкина, А.А. Федотов (<i>АО «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова», г. Екатеринбург, Россия</i>) Влияние шумов в каналах инерциальных измерителей на точность навигации	СТЕНДОВЫЙ
121	Н.В.Михайлов, В. В.Чистяков (<i>Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия</i>) Анализ характеристик интегрированного навигационного комплекса ГНСС/ИНС в условиях помех	СТЕНДОВЫЙ
122	А.В.Деревянкин, В.Д.Дишель, А.И.Сапожников, Е.С.Смирнов (<i>ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. акад. Н. А. Пилюгина», Москва, Россия</i>) Анализ точности работы гироскопического измерителя вектора угловой скорости в лётном эксперименте на космическом аппарате МКА-ФКИ	СТЕНДОВЫЙ
123	Б.В. Климкович, А.М. Толочко (<i>НП ООО «СКБ ТСП», Минск, Белоруссия</i>) Комплементарный фильтр для одноосного кольцевого лазерного гироскопа на виброподставке	СТЕНДОВЫЙ
124	О.С. Салычев (<i>ООО «ТеКнол», Москва, Россия</i>) Альтернативный подход к инерциальной навигации	ПЛЕНАРНЫЙ
125	А.А. Костоготов, И.В. Дерябкин, З.В. Ляшенко (<i>ФГБОУ ВПО «Ростовский государственный университет путей сообщения», Ростов-на-Дону, Россия</i>), С.В. Лазаренко (<i>ФГБОУ ВО «Донской государственный технический университет», Ростов-на-Дону, Россия</i>) Структурный синтез адаптивных алгоритмов параметрической идентификации МЭМС акселерометров навигационных систем с использованием инвариантов	ОТКЛОНИТЬ