

**Список рефератов,
полученных на XXIV Санкт-Петербургскую международную конференцию
по интегрированным навигационным системам
29-31 мая 2017 г.**

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1	Д.А.Буров (АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия) Анализ структур БИНС с автокомпенсацией погрешностей	СТЕНДОВЫЙ
2	А.В. Крамлих, М.Е. Мельник (Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Самара, Россия) Алгоритм переориентации наноспутника формата CubeSat	СТЕНДОВЫЙ
3	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (Самарский государственный технический университет, Самара, Россия) Наведение и гиросиловое управление ориентацией спутника при площадном сканирующем землеобзоре	СТЕНДОВЫЙ
4	Е.И. Сомов (Самарский государственный технический университет, Самара, Россия) Цифровая обработка сигналов в астроинерциальной системе определения ориентации и угловой скорости маневрирующего информационного спутника	СТЕНДОВЫЙ
5	Т.Е. Сомова (Самарский государственный технический университет, Самара, Россия) Наведение и цифровое управление ориентацией маневрирующего спутника землеобзора	СТЕНДОВЫЙ
6	П.К. Кузнецов (Самарский государственный технический университет, Самара, Россия) Новый метод вычисления параметров векторного поля движения изображения	СТЕНДОВЫЙ
7	Доклад снят авторами	
8	В.И. Кулакова (ООО «СТЦ», Санкт-Петербург, Россия) Способ оценки точности определения навигационной системой параметров движения фазового центра антенны	ПЛЕНАРНЫЙ
9	И.Н. Корнилов (Уральский Федеральный Университет, Екатеринбург, Россия) Исследование работы навигационной аппаратуры потребителя GPS/ГЛОНАСС в сложных условиях эксплуатации.	СТЕНДОВЫЙ
10	И.Н. Корнилов (Уральский Федеральный Университет, Екатеринбург, Россия) Разработка макета компенсатора помех, основанного на специальной нелинейной обработке, для навигационной аппаратуры потребителя.	ОТКЛОНИТЬ

11	Д.М. Малютин (<i>ФГБОУ ВО ТулГУ, Тула, Россия</i>) Гироскопическая система стабилизации на микромеханических чувствительных элементах	СТЕНДОВЫЙ
12	Жозе Бетия, Пьер Луазель, Крис Фелл (<i>Innalabs Ltd, Дублин, Ирландия</i>), Исаак Окон (<i>пенсионер, Бруклин, США</i>) Миниатюрный акселерометр для систем наведения с высокой динамической точностью	ПЛЕНАРНЫЙ
13	В.В. Любимов (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Резонансный механический момент при вращении микроспутника с магнитом и маховиками на борту: особенности, интервал действия, методы измерения	СТЕНДОВЫЙ
14	И.А. Столбова, Е.И. Верзунов (<i>АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров, Россия</i>) Упрощенный гироскопический компас с автокомпенсацией погрешности	ОТКЛОНИТЬ
15	Л.М. Жебрак (<i>ООО «СмартВиз», Москва, Россия</i>), Р.Н. Садеков, К.А. Асатрян (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>), Ф.Г. Кирдяшов, М.Р. Корень (<i>НИТУ «МИСиС», Москва, Россия</i>), В.Е. Прун (<i>ООО «Когнитивные технологии», Москва, Россия</i>) Распознавание дорожных знаков на панорамных снимках для создания навигационных карт	ПЛЕНАРНЫЙ
16	Н.И. Котов, С.Б. Беркович, Р.Н. Садеков, А.В. Шолохов, А.С. Лычагов (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>), Ю.В. Лихолай (<i>ФИЦ «Информатика и управление» РАН, Москва, Россия</i>) Использование систем технического зрения для определения положения автомобиля на дороге	СТЕНДОВЫЙ
17	С.И. Томашевич (<i>ИПМаш РАН, Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия</i>), А.О. Белявский (<i>АКБ Ланта Банк, Санкт-Петербург, Россия</i>) Передача навигационной информации между квадрокоптерами в формации по двоичному каналу связи с адаптивным кодированием и стиранием данных	СТЕНДОВЫЙ
18	В.В. Лихошерст (<i>ТулГУ, Тула, Россия</i>), С.И. Шепилов (<i>АО «Мичуринский завод «Прогресс», Мичуринск, Россия</i>) Комплексная математическая модель гироскопа со сферическим шарикоподшипниковым подвесом	ОТКЛОНИТЬ
19	Л.В. Киселев, А.В. Медведев (<i>Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>), В.Б. Костоусов, А. Е. Тарханов (<i>Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт математики и механики им. Н.Н. Красовского УрО РАН, Екатеринбург, Россия</i>) Автономный подводный робот – идеальная платформа для морской гравиметрии	СТЕНДОВЫЙ
20	В. Я. Распопов (<i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i>) Динамика гиросtabilизатора со сферическим шарикоподшипниковым подвесом	ОТКЛОНИТЬ

21	Р.В. Алалуев, В.В. Матвеев, В. Я. Распопов, А.П. Шведов (<i>Тульский государственный университет, Тула, Россия</i>) Анализ эффективности алгоритмов коррекции микромеханической системы позиционирования углового положения головы пилота	СТЕНДОВЫЙ
22	И.В. Белоконов, А. В. Крамлих, А. М. Богатырев, И. А. Ломака, П. Н. Николаев (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Метод калибровки бортовых измерительных средств наноспутников семейства SamSat	СТЕНДОВЫЙ
23	Р.В.Ермаков, А.В.Абакумов, Д.Е.Гуцевич, Д. Ю. Лившиц, А. Н. Попов (<i>АО «КБПА», Саратов, Россия</i>) Особенности конструирования пилотажно-навигационных комплексов для малых беспилотных летательных аппаратов различного типа	ПЛЕНАРНЫЙ
24	Р. В. Ермаков, А. Н. Попов, Е. Н. Скрипаль (<i>АО «КБПА», Саратов, Россия</i>), Д. М. Калихман (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i>), Д. В. Кондратов (<i>ПИУ РАНХИГС, Саратов, Россия</i>), А. А. Львов (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Методы и результаты испытаний инерциальных датчиков, предназначенных для эксплуатации на летательных аппаратах вертолётного типа	СТЕНДОВЫЙ
25	А. А. Маслов, Д. А. Маслов, И. В. Меркурьев, В. В. Подалков (<i>Московский энергетический институт, Москва, Россия</i>) Методы компенсации дрейфа микрогироскопа с кольцевым резонатором	СТЕНДОВЫЙ
26	А. В. Инзарцев, А. М. Павин, Н. И. Рылов (<i>ИПМТ ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>) Разработка методов автоматической стыковки автономного подводного робота с доковой станцией на основе эхолокационной и телевизионной информации	ПЛЕНАРНЫЙ
27	И.В. Белоконов, А.М. Богатырев, К.Е. Шилов (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Алгоритм относительной ориентации близколетающих наноспутников при групповом полёте на основе дальномерного радионавигационного метода	СТЕНДОВЫЙ
28	Мартина Орефиче, Витторио Ди Вито (<i>Итальянский аэрокосмический научно-исследовательский центр (CIRA), Капуя, Италия</i>) Спиральные траектории при двумерных маневрах для предупреждения столкновения самолетов	СТЕНДОВЫЙ
29	М.Ю. Беляев, П.А. Боровихин, Д.Ю. Караваев, Д.Н. Рулев (<i>ПАО «Ракетно-космическая корпорация «Энергия» имени С.П. Королёва», Королёв, Россия</i>) Управление подвижными платформами при наведении научной аппаратуры на изучаемые объекты в эксперименте «Ураган» на МКС	СТЕНДОВЫЙ
30	Б.В. Павлов, Е.В. Каршаков, М.Ю. Тхоренко (<i>ИПУ РАН, Москва, Россия</i>) Процедура калибровки навигационной системы с магнитоградиентометром	СТЕНДОВЫЙ

31	И.Н. Бурдинский, С.А. Отческий (ФГБОУ ВО «Тихоокеанский государственный университет», Хабаровск, Россия) Оценка погрешности обсервации АНПА, использующего одномаяковую гидроакустическую систему позиционирования	СТЕНДОВЫЙ
32	С.Е. Переляев (ООО «Аэроспецпроект», Московская обл., г. Жуковский, Россия), Ю.Н. Челноков, А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия) Кватернионный алгоритм начальной выставки БИНС на неподвижном основании с использованием метода регуляризации А.Н. Тихонова	ОТКЛОНИТЬ
33	С.Е. Переляев (ООО «Аэроспецпроект», Московская обл., г. Жуковский, Россия), Ю.Н. Челноков, А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия) Новый вариант разделения процесса интегрирования уравнений автономной БИНС на быстрый и медленный циклы	СТЕНДОВЫЙ
34	Сабхьята Уппал (Технологический институт Панджабского университета (UIET), Чандigarх, Индия) Анализ технических характеристик кодирования канала в мобильной системе WiMAX при пониженной мощности передачи сигнала	ОТКЛОНИТЬ
35	Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.А. Копелович, В.А. Якушев, А.Ю. Макарова, А.Д. Грехнева (Летно-исследовательский институт, Жуковский, Россия) Методы повышения эффективности оценивания характеристик бесплатформенных инерциальных навигационных систем в летных испытаниях	СТЕНДОВЫЙ
36	А.С. Бессонов (МИРЭА, Москва, Россия), А.П. Макеев (АО «НИИ «Полюс» им. М.Ф. Стельмаха», Москва, Россия), Е.А. Петрухин (АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов, Россия) Моделирование медленного дрейфа частоты биений лазерного гироскопа сверхбольшого размера	СТЕНДОВЫЙ
37	С.А. Болотнов, Ю.Н. Герасимчук, Н.Е. Ямщиков, С.И. Назаров (НПК «Электрооптика», Москва, Россия), А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев (ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия) Морская отработка бесплатформенной инерциальной навигационной системы на лазерных гироскопах	СТЕНДОВЫЙ
38	Р.Р. Сагтаров (ФГБОУ ВО Уфимский государственный авиационный технический университет, Уфа, Россия) Разработка и моделирование электродинамического микро-генератора для преобразования энергии двумерных широкополосных вибраций	ОТКЛОНИТЬ
39	Р.В. Сенченко, Н.В. Крапухина (НИТУ «МИСиС», Москва, Россия) Построение интегрированной виртуальной системы сопровождения на основе навигационной информации в задачах обеспечения безопасности подвижных объектов	СТЕНДОВЫЙ
40	Н.В. Каменов, Н.В. Крапухина (НИТУ «МИСиС», Москва, Россия) Подход к безопасной навигации транспортного средства с учетом динамики участников движения в режиме реального времени	СТЕНДОВЫЙ

41	А.В. Инзарцев, А.М. Павин, Г.Д. Елисеенко (<i>ИПМТ ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>) Построение навигационно-управляющих комплексов подвижных роботов на основе децентрализованной системы обмена сообщениями	ОТКЛОНИТЬ
42	В.В. Матвеев, В.Я. Распопов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия</i>) Приборы и системы ориентации, стабилизации и навигации на микромеханических датчиках	СТЕНДОВЫЙ
43	В.В. Матвеев (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия</i>) Бесплатформенная инерциальная навигационная система вращающегося носителя	СТЕНДОВЫЙ
44	В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, О.И. Саута (<i>АО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Контроль поля систем ближней навигации и посадки с использованием ГЛОНАСС	СТЕНДОВЫЙ
45	введен проверочный реферат	
46	И.В. Белоконов, И.А. Тимбай, М.С. Курманбеков (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия</i>) Пассивная гравитационно-аэродинамическая стабилизация наноспутника	СТЕНДОВЫЙ
47	Анджела Эррико, Витторио Ди Вито (<i>Итальянский аэрокосмический научно-исследовательский центр (CIRA), Капуя, Италия</i>) РВН-навигация для эффективного преодоления охраняемых зон в режиме постоянного снижения	ПЛЕНАРНЫЙ
48	О.С. Амосов, С.Г. Баена (<i>Комсомольский-на-Амуре государственный технический университет, Комсомольск-на-Амуре, Россия</i>) Траекторное слежение при измерении дальностей и пеленгов с использованием фрактального винеровского процесса для модели движения	СТЕНДОВЫЙ
49	Аркадиуш Шумски, Бернд Айсфеллер (<i>Институт космической технологии и использования космического пространства (ISTA), Военный университет Мюнхена, Нойбиберг, Германия</i>) Инерциальная система ориентации для низкодинамичных приложений в условиях пониженной гравитации	ПЛЕНАРНЫЙ
50	Я.Б. Эннс, А.Н. Казакин, Р.В. Клейманов, А.В. Коршунов, Е.Н. Пятышев (<i>Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, Россия</i>) Микромеханический вибрационный гироскоп с бистабильным подвесом привода первичных колебаний	СТЕНДОВЫЙ

51	И.В. Белоконов, А.В. Крамлих, М.Е. Мельник (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С. П. Королёва, Самара, Россия</i>) Оценка пространственной ориентации и угловой скорости наноспутника по анализу геометрической видимости навигационных космических аппаратов с использованием управляемой диаграммы направленности навигационной антенны	СТЕНДОВЫЙ
52	Я.Б. Эннс, А.Н. Казакин, Р.В. Клейманов, А.В. Коршунов, Е.Н. Пятышев (<i>Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, Россия</i>) Конструкция гребенчатого привода МЭМС-гироскопа с увеличенным градиентом емкости	СТЕНДОВЫЙ
53	О.Л. Старинова, Р.М. Хабибуллин (<i>Самарский национальный аэрокосмический университет имени академика С. П. Королёва, Россия</i>) Навигация и управление системой космических аппаратов с солнечным парусом для наблюдения за потенциально опасными астероидами	СТЕНДОВЫЙ
54	Доклад снят авторами	
55	О.Л. Старинова, М.К. Файн (<i>Самарский национальный исследовательский университет, имени академика С. П. Королёва, Самара, Россия</i>) Навигация и оптимальное управление космическим аппаратом с электроракетным двигателем для обеспечения лунной инфраструктуры	СТЕНДОВЫЙ
56	А.П. Мощевикин (<i>Петрозаводский государственный университет, Россия</i>), Аксель Сикора (<i>Хан-Шикард, Филлинген-Швенинген, Германия</i>), П.В. Луньков (<i>Петрозаводский государственный университет, Россия</i>), А.А. Федоров (<i>ООО «Наносети», Петрозаводск, Россия</i>), Е.И. Масленников (<i>ОАО «ДжиЭс-Нанотех, Гусев, Россия</i>) Программно-аппаратная архитектура многокомпонентного инерциального модуля на основе МЭМС-датчиков	СТЕНДОВЫЙ
57	А.С. Галов, А.Г. Миков (<i>Петрозаводский государственный университет, Петрозаводск, Россия</i>) Алгоритмы совместной обработки данных многокомпонентного инерциального модуля на основе датчиков МЭМС-типа для задач навигации внутри помещений	ПЛЕНАРНЫЙ
58	Мануэль Швааб (<i>Хан-Шикард, Филлинген-Швенинген, Германия</i>), С.А. Региня (<i>Петрозаводский государственный университет, ООО Наносети, Петрозаводск, Россия</i>), Аксель Сикора (<i>Хан-Шикард, Филлинген-Швенинген, Германия</i>) Анализ измерений массива инерциальных МЭМС-датчиков	СТЕНДОВЫЙ
59	Н.А. Еланский, Д.Г. Пикунов, Ф.В. Татаринев, А.И. Логачёв, Д.А. Туркин (<i>НИИ ПМ им. В.И. Кузнецова, Москва, Россия</i>) Алгоритмическая компенсация тепловых погрешностей чувствительных элементов платформенного инерциального блока	СТЕНДОВЫЙ

60	Судипта Чакраборти (<i>Факультет электротехники, Институт менеджмента и технологий им. Б.П. Поддара, Калькутта, Индия</i>), Сувенду Чатгарадж (<i>Факультет информатики и вычислительной техники, Институт ODG, Ховра, Индия</i>), Абхик Мукхерджи (<i>Факультет вычислительной техники, Индийский институт инженерных наук и технологий (IIST) в Шибпуре, Калькутта, Индия</i>) Оценивание отклонений траектории под действием турбулентных сил и возмущений	СТЕНДОВЫЙ
61	Д.Ю. Лившиц, А.В. Абакумов, И.К. Кузьменко (<i>АО «КБПА», Саратов, Россия</i>) Автоматическая посадка беспилотного летательного аппарата с помощью наземной системы лазерных маяков	СТЕНДОВЫЙ
62	В.А.Зборовский, Д.А.Рекунов, А.Е.Федоров (<i>АО «Инерциальные технологии «Технокомплекса», Раменское, Россия</i>) Лазерный гироскоп с цифровой системой минимизации зоны захвата	СТЕНДОВЫЙ
63	С. Г. Черный, В. Ю. Будник (<i>Керченский государственный морской технологический университет, Керчь, Россия</i>) Оптимизация транспортной логистики паромной переправы в акватории Керченского пролива	ОТКЛОНИТЬ
64	В. В. Костенко, А. Ю. Толстоногов (<i>Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>) Стабилизация глубины погружения и угла дифферента подводного аппарата средствами управляемой плавучести	ОТКЛОНИТЬ
65	Н.И. Кробка (<i>НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), Москва, Россия</i>) О критических режимах функционирования и адаптивных алгоритмах интеллектуальных бесплатформенных инерциальных систем ориентации	СТЕНДОВЫЙ
66	Т. В. Матвеева, М. Ю. Беляев (<i>ПАО «РКК «Энергия» им. С.П.Королева», Королёв, Россия</i>) Управление транспортными грузовыми кораблями «Прогресс" при проведении экспериментов	СТЕНДОВЫЙ
67	П. К. Плотников (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) О возможности реализации гироскопа Ковалевской в виде трехкомпонентного измерителя угловой скорости	ОТКЛОНИТЬ
68	Н.И. Кробка, Д.А.Туркин (<i>НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), Москва, Россия</i>) Частотные подставки лазерных гироскопов и фазовые подставки волоконно-оптических гироскопов: общее и различие	ПЛЕНАРНЫЙ
69	Н.И. Кробка, Н.В. Трибулев, Д.А. Туркин (<i>НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), Москва, Россия</i>) К построению модели ошибок гироскопов на волнах де Бройля	СТЕНДОВЫЙ

70	С. Е. Переляев (<i>Аэроспецпроект, Москва, Россия</i>), С. Б. Бодунов (<i>ЗАО НПП «МЕДИКОН», Миасс, Челябинской обл., Россия</i>) Волновой твердотельный гироскоп - инерциальный датчик нового поколения	СТЕНДОВЫЙ
71	Ю. Ю. Брославец, А. А. Фомичев, Д. М. Амбарцумян, Е. А. Полукеев (<i>Московский физико-технический институт (государственный университет), ЗАО «Лазекс», Долгопрудный, Россия</i>) Мультичастотный лазерный гироскоп и его режимы работы	СТЕНДОВЫЙ
72	М. А. Барулина, В. М. Панкратов (<i>Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия</i>), А. В. Крысько (<i>Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Математическая модель движения чувствительного элемента роторного микромеханического гироскопа как круглой ортотропной пластины	СТЕНДОВЫЙ
73	А. В. Чернодаров, А. П. Патрикеев, О. О. Казьмин (<i>ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия</i>), А.Б. Борзов, И. И. Меркулова (<i>Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Разработка и исследование многопозиционных инерциально - спутниковых навигационных систем на базе волоконно-оптических и микромеханических измерителей	СТЕНДОВЫЙ
74	А. А. Фомичев, Ю. Ю. Брославец, А. А. Жихарева, П. В. Ларионов, Э. А. Милико, А. Д. Морозов, В. Б. Успенский (<i>АО «ЛАЗЕКС», Долгопрудный, Россия</i>) Перспективы развития высокоточной лазерной БИНС, интегрированной с приемником спутниковой навигации для гиперзвуковых аппаратов	СТЕНДОВЫЙ
75	А. В. Деревянкин (<i>Huawei Technologies Co., Ltd., Москва, Россия</i>) Алгоритмы калибровки блока МЭМС-акселерометров с использованием стенда-икосаэдра из конструктора «MOL»	СТЕНДОВЫЙ
76	П.К. Плотников (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Россия</i>) Сравнительный анализ двухмагнетронного и одноматронного гироскопических измерителей угловых скоростей	СТЕНДОВЫЙ
77	Л.Я.Калихман, Д.М.Калихман, В.И.Гребенников, В.В.Скоробогатов, С.Ф. Нахов (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия</i>) Способ обеспечения линейности масштабного коэффициента измерителей угловых скоростей и линейных ускорений компенсационного типа с цифровой обратной связью	СТЕНДОВЫЙ
78	В.И.Гребенников, Е.А.Депутатова, Д.М.Калихман, С.Ф. Нахов (<i>Филиал ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина» – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия</i>) Способ определения динамических характеристик маятникового акселерометра компенсационного типа	СТЕНДОВЫЙ

79	<p>Мухаммад Ушак (<i>Институт космической техники, Исламабад, Пакистан</i>), Сальман Маджид, М. Рашик Улла Бэйг Мирза (<i>Центр управления и измерительного оборудования, Научно-техническая комиссия, Исламабад, Пакистан</i>)</p> <p>Адаптивный фильтр Калмана и современные адаптивные фильтры – сравнительный анализ эффективности на основе ИНС, интегрированной с системой навигации по звездам и ГНСС</p>	СТЕНДОВЫЙ
80	Доклад снят авторами	
81	Доклад снят авторами	
82	<p>И.Ю.Быканов, Ф.Р.Фахретдинов, Е. С. Смирнов (ФГУП «НППЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия)</p> <p>Изменение масштабного коэффициента маятникового компенсационного акселерометра после пребывания при температурах около верхней границы рабочего диапазона</p>	СТЕНДОВЫЙ
83	<p>М. М. Чайковский, А. С. Казаков, А. С. Капустин, И. Е. Виноградов, Е. С. Смирнов (ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия)</p> <p>Исследование влияния численных методов и вычислительных алгоритмов на точность навигационного решения ортогональной БИНС</p>	СТЕНДОВЫЙ
84	<p>М. М. Чайковский, А. С. Казаков, А. А. Гуляев, И. Е. Виноградов, Е. С. Смирнов (ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия)</p> <p>Сравнительный анализ применения различных видов фильтров в задаче фильтрации помех измерений чувствительных элементов БИНС</p>	СТЕНДОВЫЙ
85	<p>К. А. Андреев, А.А.Гусев, В.М.Никифоров, С.А.Осокин (ФГУП «НППЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия)</p> <p>Реализация динамического компаратора для следящего рулевого электропривода</p>	ОТКЛОНИТЬ
86	<p>В.В. Аврутов, Н.И. Бурау, О.И. Нестеренко, В.В. Цисарж (<i>Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт им. Игоря Сикорского», Киев, Украина</i>)</p> <p>3D- калибровка инерциально-измерительного модуля</p>	СТЕНДОВЫЙ
87	<p>Я.В.Беляев, Я.А.Некрасов, Р.Г.Люкшонков, Н.В. Моисеев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор», С.-Петербург, Россия)</p> <p>Результаты сравнительных испытаний микромеханических гироскопов RR- и LL-типа</p>	СТЕНДОВЫЙ
88	повтор доклада №87	
89	<p>С. Профет, Г. Шольц (<i>Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия</i>); Г.Ф. Троммер (<i>Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия, Университет ИТМО, Россия</i>)</p> <p>Система предупреждения столкновений при использовании автономных микро-БЛА внутри помещений, учитывающая ситуационные данные</p>	ПЛЕНАРНЫЙ

90	К. Дуань, С. Мао (<i>Колледж электронной информации и электротехники, Шанхайский университет транспорта, Шанхай, Китай</i>) Позиционирование с интегрированным использованием GPS/ГЛОНАСС/Бэйдоу систем на основе оптимизированного нелинейного фильтра	СТЕНДОВЫЙ
91	С.Б.Беркович, Р.Н.Садеков (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>), Д.Б.Пазычев (<i>ООО «ТеКнол», Москва, Россия</i>), С.Л.Феодотов (<i>ОАО «Торговый дом РЖД», Москва, Россия</i>) Использование систем инерциальной навигации для мониторинга движения путевого состава	СТЕНДОВЫЙ (РЕЗЕРВ в ПЛЕНАРНЫЙ)
92	А.А. Голован, А.И. Матасов (<i>МГУ имени М.В. Ломоносова, Россия</i>) Применение гарантирующего подхода для калибровки блока акселерометров на высокоточном стенде	СТЕНДОВЫЙ
93	Ван Вэй, Син Сианмин (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Метод подсчета шагов в пешеходной навигации с использованием двух гироскопов	СТЕНДОВЫЙ
94	Фэн У, Цун Гу (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Китай</i>), Юньхуань Чжан, Жунсинь Му (<i>Шанхайский научно-технический исследовательский центр инерции, Китай</i>), Фэн'э Чжан (<i>Синьсян Авиэйшин Индастри (Групп) Ко., Лтд Китай</i>) Контроль целостности сигнала GPS в тесносвязанной навигационной системе БИНС/GPS	ПЛЕНАРНЫЙ
95	Юаньбо Тао, Сыхай Ли (<i>Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>), Гуанпин Чжоу (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Китай</i>), Цзяньхуа Линь (<i>Шанхайский научно-технический исследовательский центр инерции, Китай</i>) Оптимизация управления механической подставкой для лазерных гироскопов с призмами полного внутреннего отражения	ПЛЕНАРНЫЙ
96	Ся Му (<i>Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>), Тяньи Шао (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Китай</i>), Цянвэнь Фу (<i>Шанхайский научно-технический исследовательский центр инерции, Китай</i>), Сыхай Ли (<i>Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>), Фэн'э Чжан (<i>Синьсян Авиэйшин Индастри (Групп) Ко., Лтд Китай</i>) Прямая компенсация и компенсация с помощью фильтра Калмана отклонения гравитационной вертикали на основе сетевой базы данных	СТЕНДОВЫЙ
97	Ван Тин, Чжоу Юань, Ван Вэй (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Метод навигации с использованием платформенной системы на основе механического гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
98	Ван Вэй, Лю Юаньсин, Ван Сюэфэн (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Перспективы развития атомного гироскопа	ПЛЕНАРНЫЙ

99	Ши Хайян, Ю Хайчэн, Чжао Чжэнсинь (<i>Пекинская корпорация аэрокосмической оптоэлектроники, Пекин, Китай</i>) Метод запуска ВОГ за пределами диапазона его оптических измерений	СТЕНДОВЫЙ
100	Чжоу Вэй-ян, Ван Сюэфэн Ван, Дэн Ичэн, Лю Юань-син, (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Китай</i>) Исследование влияния флуктуации частоты лазера накачки на дрейф смещения нуля ядерного магниторезонансного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
101	Лю Пэйцзя, Ван Бо, Дэн Чжихун, Сян Сюань, Ван Шуньтин (<i>Колледж автоматики, Пекинский технологический институт, Китай</i>) Метод уменьшения погрешностей доплеровского лага на основе вырабатываемой БИНС информации о пространственном положении объекта	СТЕНДОВЫЙ
102	Дуньчжу Ся, Лэй Сюй, Хайюй Гао (<i>Колледж прикладной науки и техники, Главная лаборатория микро-инерциальных приборов и передовой навигационной техники Министерства образования, Юго-восточный университет, Нанкин, Китай</i>) Новый однокристалльный интегрированный микро-инерциальный измерительный модуль с шестью степенями свободы	ПЛЕНАРНЫЙ
103	Дуньчжу Ся, Хайюй Гао, Лэй Сюй (<i>Колледж прикладной науки и техники, Главная лаборатория микро-инерциальных приборов и передовой навигационной техники Министерства образования, Юго-восточный университет, Нанкин, Китай</i>) Разработка и анализ дискового резонаторного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
104	Мао-чунь Ли, Линь Ма, Хао Юй, Фэй Хуэй, Сяо-мин Чжан, Сяо-я Чжан (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Экспресс-тест качества симметрии обмотки в волоконных катушках ВОГ	СТЕНДОВЫЙ
105	Синтао У, Е Ян, Вэй Гао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Методика компенсации погрешностей инерциальной платформы гравиметра на основе сглаживающего алгоритма Рауча-Тюнга-Штрибеля	СТЕНДОВЫЙ
106	Яньянь Пи (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Технологии инерциальной навигации для обследования и картографирования нефтепроводов	СТЕНДОВЫЙ
107	Минхуэй Чжан, Фань У, Син Лю, Цзинсянь Ван (<i>Сианьский научно-исследовательский институт автоматического управления полетами Китайской авиационной промышленной корпорации, Сиань, Китай</i>) Метод синхронного контроля периметра резонатора для трехосного лазерного гироскопа с шестью зеркалами	СТЕНДОВЫЙ
108	Бо-Нань Цзян, Го-Вань Чжан, Чэн Сюй, Цзя-Хуа Ли, Юн-Цзе Чэн, Сяо-Ган Вэй (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Квантовый инженерно-исследовательский центр, Китайская корпорация аэрокосмической науки и техники, Пекин, Китай</i>) Прецизионное измерение вращения с помощью топологических изоляционных материалов. Теория	ОТКЛОНИТЬ

109	Сяо-мао Ху (<i>Колледж машиностроения, Тяньцзиньский университет, Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>), Цюань-цун Лу, Хай-на Вэн (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Четырех-позиционный метод измерения для компенсации угловой погрешности положения вала во вращающейся системе	ОТКЛОНИТЬ
110	Фэй Хуэй (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Китай</i>) Исследование эрбиевого источника света с почти гауссовым спектром, используемого в ВОГ	СТЕНДОВЫЙ
111	Пинь Люй, Цзичжоу Лай, Цзянье Лю, Шэн Бао (<i>Колледж автоматики, Нанкинский университет авиации и астронавтики, Нанкин, Китай</i>) Новый способ навигации, основанный на динамической модели квадрокоптера без ИИМ	СТЕНДОВЫЙ
112	Линь Ван, Вэньци У, Сяньфэй Пань (<i>Национальный университет военной техники, Чанша, Китай</i>) Компенсация динамической погрешности и оптимизация параметров БИНС на КЛГ в условиях воздействия вибраций	ПЛЕНАРНЫЙ
113	В. Гуань (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Центр тестирования инерциальной продукции, Пекин, Китай</i>), С.М. Дун, Ч.М. Чжан (<i>Чанчэнский институт метрологии и измерений, Пекин, Китай</i>) Оценка погрешности измерения вибрафуги, используемой для калибровки	СТЕНДОВЫЙ
114	повтор 111	
115	В.А. Бобков, А.П. Кудряшов, С.В. Мельман (<i>Институт автоматики и процессов управления ДВО РАН, Дальневосточный государственный университет, Владивосток, Россия</i>), А.Ф. Щербатюк (<i>Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Дальневосточный государственный университет, Владивосток, Россия</i>) Визуальная навигация и 3D реконструкция подводных объектов с использованием АНПА	ПЛЕНАРНЫЙ
116	С.В. Гайворонский, Н.В. Кузьмина, В.В. Цодокова (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i>) Высокоточное определение параметров гравитационного поля земли автоматизированным зенитным телескопом	ПЛЕНАРНЫЙ
117	А.Ю. Родионов, Ф.С. Дубровин (<i>Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>), П.П. Унру, С.Ю. Кулик (<i>Дальневосточный федеральный университет, Владивосток, Россия</i>) Экспериментальное исследование точности измерения дистанции при помощи гидроакустических модемов для обеспечения навигации подводных объектов	СТЕНДОВЫЙ

118	Цин Лян (<i>Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия</i>), Ю.А. Литвиненко, О.А. Степанов (<i>Университет ИТМО, АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i>) Исследование эффективности субоптимальных адаптивных алгоритмов фильтрации при решении одного класса задач обработки навигационной информации.	СТЕНДОВЫЙ
119	Г.И. Емельянцев, А.П. Степанов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия</i>), Б.А. Блажнов, Д.А. Радченко, И.Ю. Винокуров, П.Ю. Петров (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия</i>) О результатах использования в малогабаритном СНС-компасе спутниковых приемников с общим опорным генератором	СТЕНДОВЫЙ
120	Сяо Чжан, Цзяньбан Ду, Цзюнь Чжан (<i>Пекинский институт аэрокосмического автоматического управления, Национальная главная лаборатория науки и техники аэрокосмического интеллектуального управления, Пекин, Китай</i>) Метод компенсации тепловой погрешности ВОГ на основе классификации данных	СТЕНДОВЫЙ
121	Е.А. Микрин, М.В. Михайлов, А.С. Семенов (<i>ПАО «Ракетно-космическая корпорация «Энергия» им. С.П. Королева», г. Королев, Россия</i>) Ориентация перспективного пилотируемого транспортного корабля «Федерация» по измерениям навигационных спутников	ПЛЕНАРНЫЙ
122	Повтор доклада №83	
123	Повтор доклада №84	
124	Н. Б. Вавилова, А. А. Голован, И. А. Папуша, Н. А. Парусников (<i>МГУ имени М.В. Ломоносова, Ленинские горы, Москва, Россия</i>), Е. А. Измайлов, С. Е. Кухтевич, А. В. Фомичев, О. А. Зорина (<i>ПАО «МИЭА», Москва, Россия</i>) К вопросу о критериях оценки точности БИНС по результатам летных испытаний	СТЕНДОВЫЙ
125	Р. Фуйдяк, П. Млинек, Й. Мисурец, Й. Слацик, Й. Брихта (<i>Кафедра телекоммуникаций, факультет электротехники и техники связи, Технический университет Брно, Чехия</i>) Оценка эффективности различных методов позиционирования для устройств с операционной системой Android	ПЛЕНАРНЫЙ
126	Д.А. Антонов, К.К. Веремеенко, М.В. Жарков, И.М. Кузнецов, А.Н. Пронькин (<i>Московский авиационный институт (научно-исследовательский университет), Москва, Россия</i>) Отказоустойчивая комплексная навигационная система аэропортового транспортного средства	СТЕНДОВЫЙ
127	Э. Робер, Т. Перро (<i>Сафран Электроник энд Дефенс, Эраньи, Франция</i>) Инвариантный фильтр в сравнении с другими методами робастной фильтрации, применяемыми в инерциальной навигации	ПЛЕНАРНЫЙ

128	Ю.В. Болотин, В.С. Вязьмин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Решение задачи векторной аэрогравиметрии с моделированием поля силы тяжести как марковского случайного поля	СТЕНДОВЫЙ
129	Вэнь Лю, Инцзюнь Чжан, Фэйсян Чжу (Институт анализа информации о движении транспорта, Даляньский морской университет, Далянь, Китай) Алгоритм стабилизации цифрового изображения с помощью инерциальных датчиков для корабельной видеосистемы	СТЕНДОВЫЙ
130	А.В. Козлов, А.А. Голован, И.Е. Тарыгин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия), И.Х. Шаймарданов, А.А. Дзуев (АО «Инерциальные технологии Технокомплекса», Московская область, Раменское-8, Россия) Калибровка инерциальных измерительных блоков с оценкой температурных зависимостей по эксперименту с переменной температурой: результаты калибровки БИНС-РТ	СТЕНДОВЫЙ
131	Б.В. Климович (НП ООО «СКБ ТСП», Минск, Беларусь) Автокалибровка цифрового одометра, комплексированного с трехкомпонентной бесплатформенной инерциальной навигационной системой для наземного транспортного средства	СТЕНДОВЫЙ
132	В.М. Никифоров, А.А. Гусев, С.С. Золотухин (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия) Идентификация математической модели маятникового акселерометра с учётом параметрической неопределённости	СТЕНДОВЫЙ
133	В.М. Никифоров, А.А. Гусев, С.С. Золотухин, Т.А. Жукова (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия) Синтез регулятора обратной связи маятникового акселерометра с применением линейных матричных неравенств и построением инвариантных эллипсоидов	СТЕНДОВЫЙ
Б/н	И.В. Белоконов, И.А. Тимбай, П.Н. Николаев (Самарский национальный аэрокосмический университет имени академика С. П. Королёва, Россия) Проблемы и особенности навигации и управления движением космических аппаратов нанокласса: опыт разработок и уроки миссий	ПЛЕНАРНЫЙ