

**Список
рефератов докладов, поданных на Юбилейную XXV Санкт-Петербургскую международную
конференцию по интегрированным навигационным системам,
с предложениями членов Международного Программного комитета
по итогам рецензирования**

Номер по системе	Название и авторы (на русском языке)	РЕШЕНИЕ Международного Программного комитета
1	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин (<i>Самарский государственный технический университет, Самара, Россия</i>) Наведение и управление ориентацией спутника землеобзора при сканирующей стереоскопической съемке	СТЕНДОВЫЙ
2	Е.И. Сомов, С.А. Бутырин, С.Е. Сомов (<i>Самарский государственный технический университет, Самара, Россия</i>) Навигация, наведение и управление свободнолетающим роботом при его сближении с пассивным космическим объектом	СТЕНДОВЫЙ
3	Т.Е. Сомова (<i>Самарский государственный технический университет, Самара, Россия</i>) Наведение и экономичное цифровое управление ориентацией спутника в начальных режимах	СТЕНДОВЫЙ
4	Е.А.Петрухин (<i>АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов, Россия</i>), А.С.Бессонов (<i>Московский технологический университет (МИРЭА), Москва, Россия</i>) Минимизация порога захвата лазерного гироскопа на стадии сборки и юстировки кольцевого резонатора	СТЕНДОВЫЙ
5	Л.Н. Бельский, Л.В. Водичева, Ю.В. Парышева (<i>АО «Научно-производственное объединение автоматики им. академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия</i>) Бесплатформенная инерциальная навигационная система для средств выведения: повышение точности начальной выставки и реализация периодической калибровки	СТЕНДОВЫЙ
6	В.А. Смирнов, В.В. Савельев, А.В. Прохорцов (<i>ФГБОУ «Тульский государственный университет», г. Тула, Россия</i>), А.Е. Яковлев (<i>АО «КБП» им. академика А.Г. Шипунова, Тула, Россия</i>) Определение взаимной ориентации инерциальных модулей, установленных на подвижном объекте	СТЕНДОВЫЙ
7	И.А. Золкин, И.В. Можаров, С.А. Каплев, А.Ф. Щекутьев (<i>ФГУП ЦНИИмаш, г. Королев, Россия</i>) Алгоритмы обработки межспутниковых измерений в ГНСС ГЛОНАСС в рамках веерной (сеансной) схемы	СТЕНДОВЫЙ

8	<p>А.В. Полушкин, И.А. Назаров, И.В. Слистин, С.А. Чернов С.Ф. Нахов (Филиал ФГУП «НПЦ АП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», Саратов, Россия), А.С. Казаков, И.Е. Виноградов (ФГУП «Научно-производственный центр автоматики и приборостроения им. Н.А. Пилюгина», Москва, Россия), П.К. Плотников, Ю.А. Захаров (ФГБОУ ВПО «Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А.», Саратов, Россия)</p> <p>Автоматизированное поворотное устройство для верификации точностных характеристик БИНС</p>	СТЕНДОВЫЙ
9	<p>А.Ю.Княжский, А.В.Небылов, В.А.Небылов (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия)</p> <p>Оптимизация 3D-траектории движения неводоизмещающего аппарата вблизи морской поверхности по критерию минимума средней высоты</p>	СТЕНДОВЫЙ
10	<p>Н.И. Кробка (НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Москва, Россия)</p> <p>Новый гироскопический принцип. Новые гироскопические эффекты на холодных атомах и фотонах (к 50-летию гироскопического принципа “дельта тэ от омеги”)</p>	<p style="text-align: center;">Доклады рекомендованы на семинар в формате «защиты диссертации»</p>
11	<p>Н.И. Кробка (НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Москва, Россия)</p> <p>Электростатические гироскопы на новом гироскопическом принципе</p>	
12	<p>Н.И. Кробка (НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Москва, Россия)</p> <p>Волоконно-оптические гироскопы на новом гироскопическом принципе</p>	
13	<p>Н.И. Кробка (НИИ прикладной механики имени академика В.И. Кузнецова (филиал ФГУП «ЦЭНКИ»), ООО «Научно-производственная фирма «Эпсилон», Москва, Россия)</p> <p>Навигация атомов в интерферометрах и новые бесплатформенные инерциальные блоки на кинематическом принципе</p>	
14	<p>Д.М. Малютин (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия)</p> <p>Миниатюрная гироскопическая система ориентации беспилотного летательного аппарата</p>	СТЕНДОВЫЙ
15	<p>Д.М. Малютин (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия)</p> <p>Система стабилизации морского гравиметра</p>	ОТКЛОНИТЬ
16	<p>А.В. Молоденков, Я.Г. Сапунков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия), Т.В. Молоденкова (Саратовский государственный технический университет им. Ю.А. Гагарина, Саратов, Россия), С.Е. Переляев (Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН, Москва, Россия)</p> <p>Точное решение приближенного уравнения Борца и построение на его основе кватернионного алгоритма ориентации БИНС</p>	СТЕНДОВЫЙ

17	А.В. Чернодаров, А.П. Патрикеев (ООО «Экспериментальная мастерская «НаукаСофт», Москва, Россия), О.А. Карпов (АО «Корпорация «Фазатрон-НИИР», Москва, Россия) Летная отработка инерциально-спутниковой навигационной системы БИНС-500НС в высоких широтах	СТЕНДОВЫЙ (Резерв в пленарный доклады)
18	Ю.Н. Челноков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия) Инерциальная навигация в космосе с использованием кватернионных регулярных уравнений астродинамики	СТЕНДОВЫЙ
19	Ю.Н. Коркишко, В.А. Федоров, В.Е. Прилуцкий, В.Г. Пономарев, И.В. Федоров, С.М. Кострицкий, И.В. Морев, Д.В. Обухович, С.В. Прилуцкий, А.И. Зуев, В.К. Варнаков (ООО «НПК «Оптолинк», Москва, Зеленоград, Россия) Сверхвысокоточный волоконно-оптический гироскоп стратегического класса ОИУС-5000. Разработка и результаты испытаний	ОТКЛОНИТЬ
20	М.Ю. Логинов, Ю.Н. Челноков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия) Аналитическое и численное исследование дифференциальных уравнений ошибок автономной БИНС, функционирующей в нормальной географической системе координат	СТЕНДОВЫЙ
21	А.В. Инзарцев, А.М. Павин, Г.Д. Елисеенко, М.А. Панин (Федеральное государственное бюджетное учреждение науки, Институт проблем морских технологий Дальневосточного отделения Российской академии наук (ИПМТ ДВО РАН), Владивосток, Россия) Обнаружение и обследование локальных донных объектов с помощью группы специализированных автономных подводных роботов	СТЕНДОВЫЙ (Резерв в пленарные доклады)
22	Ф. Кам, П.Р. Арант Жильз, М. Жольд, К.Луамбэ (Лаборатория анализа и архитектуры систем (ЛААС), Университет Тулузы, Национальный центр научных исследований, Тулуза, Франция) Реализация полуопределенного программного алгоритма управления зависанием космического корабля при импульсной стыковке на орбите	ПЛЕНАРНЫЙ
23	М.Ю. Тхоренко, Б.В. Павлов, Е.В. Каршаков, А. К. Волковицкий (ИПУ им. В.А. Трапезникова РАН, Москва, Россия) Интеграция бесплатформенной инерциальной навигационной системы с современными измерителями параметров аномального магнитного поля Земли	СТЕНДОВЫЙ
24	Р.В. Алалуев, М.В. Рябцев (ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия) Применение нейросетевого моделирования для калибровки пирометрической системы ориентации беспилотной авиационной системы	СТЕНДОВЫЙ
25	А.В. Инзарцев, А.В. Багницкий (Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий Дальневосточного отделения Российской академии наук (ИПМТ ДВО РАН), Владивосток, Россия) Бортовые алгоритмы автономного подводного робота для перепланирования траектории покрытия акватории в реальном времени	ПЛЕНАРНЫЙ

26	И.В. Белоконов, И.А. Ломака (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Исследование возможности определения инерционных характеристик и вектора угловой скорости хаотически вращающегося объекта космического мусора с использованием наноспутника	СТЕНДОВЫЙ
27	А.В. Крамлих, И.А. Ломака (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Самара, Россия</i>) Определение параметров вращательного движения наноспутника по измерениям датчика освещенности и датчика угловой скорости	СТЕНДОВЫЙ
28	А.В. Крамлих, А.М. Богатырев (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П.Королева, Самара, Россия</i>) Алгоритм решения задачи навигации группы наноспутников, использующий априорную информацию о положении и дальномерных измерений	Объединить с рефератом № 29 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ
29	И.В. Белоконов, А.В. Крамлих, А.М. Богатырев (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева, Самара, Россия</i>) Разработка и исследование алгоритмов определения относительной навигации и ориентации на основе дальномерных измерений	Объединить с рефератом № 28 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ
30	О. Бэлан (<i>Политехнический университет Бухареста, Румыния</i>), С. Карайман, Ф. Унгуряну, Р. Лупу, А. Стан (<i>Ясский технический университет им. Георге Асаки, Яссы, Румыния</i>), М.И. Даскэлу, А. Молдовяну (<i>Политехнический университет Бухареста, Румыния</i>) Активация мозга в задачах виртуального и реального движения при вводе одиночной и комбинированной сенсорной информации от вспомогательного навигационного устройства для слабовидящих людей	ПЛЕНАРНЫЙ
31	ДОКЛАД СНЯТ АВТОРАМИ	
32	Ю.Н. Горелов, С.Б. Данилов, Л.В. Курганская, В.А. Соболев (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия</i>) К задаче оптимального распределения физического ресурса управления между независимыми объектами управления	ОТКЛОНИТЬ
33	В.М. Никифоров, А.А. Гусев, К.А. Андреев, Т.А. Жукова (<i>ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия</i>) Комбинированное терминальное управление гиросtabilизированной платформой в режиме «грубого» приведения	СТЕНДОВЫЙ
34	ДОКЛАД СНЯТ АВТОРАМИ	
35	А.А. Маслов, Д.А. Маслов, И.В. Меркурьев, В.В. Подалков (<i>Национальный исследовательский университет «Московский энергетический институт», Москва, Россия</i>) Методы устранения нелинейности электростатических датчиков управления волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ

36	Л.В. Киселев, А.В. Медведев (<i>Федеральное государственное бюджетное учреждение науки Институт проблем морских технологий ДВО РАН, Владивосток, Россия</i>) Осуществление эквидистантных траекторий автономного подводного робота при движении вблизи дна со сложным рельефом	СТЕНДОВЫЙ
37	Н. В. Каменов, Н. В. Крапухина (<i>Национальный исследовательский технологический университет „МИСиС“, Москва, Россия</i>) Метод локальной навигации при восстановлении дорожной сцены в высокоскоростных или плотных потоках на базе двух бортовых видеокамер	СТЕНДОВЫЙ
38	В.М. Ачильдиев, В.А. Солдатенков, Н.А. Бедро, Ю.К.Грузевич, Ю.Н. Евсеева, А.Д. Левкович (<i>ОАО «НПО Геофизика-НВ», Москва, Россия</i>) М.А. Басараб, Н.С. Коннова (<i>МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия</i>) Сейсмокардиоблок на основе микромеханических датчиков	ПЛЕНАРНЫЙ
39	Д.А. Бедин, А.Г. Иванов, А.А. Федотов (<i>Институт математики и механики им. Н. Н. Красовского УрО РАН, Екатеринбург, Россия</i>) Восстановление траектории воздушного судна с использованием детектирования типа движения	СТЕНДОВЫЙ
40	Хан Го (<i>Институт космической науки и техники, Университет г. Наньчан, Китай</i>), Марцин Урадзински (<i>Институт геодезии, Варминьско-Мазурский университет, Ольштын, Польша, Институт космической науки и техники, Университет г. Наньчан, Китай</i>) Использование данных инерциального измерительного блока типа МПІ при позиционировании пешехода внутри помещений	СТЕНДОВЫЙ (резерв в пленарные доклады)
41	М.А. Барулина (<i>Институт проблем точной механики и управления Российской академии наук, Саратов, Россия</i>), И.В. Папкина, А.В. Крысько (<i>Саратовский государственный технический университет им. Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Динамика круглого чувствительного элемента наноэлектромеханического датчика	СТЕНДОВЫЙ
42	Р.В. Ермаков, Е.Н. Скрипаль (<i>АО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов, Россия</i>), Д.В.Кондратов (<i>Поволжский институт управления им. П.А. Столыпина, Саратов, Россия</i>), А.А. Львов (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Саратов, Россия</i>) Построение модели вибрационной погрешности волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
43	В.И. Бабуров, Н.В. Иванцевич, О.И. Саута (<i>АО «ВНИИРА» НТЦ «Навигатор», Санкт-Петербург, Россия</i>) Метод формирования матрицы погрешностей навигационного поля радиотехнических систем ближней навигации и посадки с использованием ГНСС	СТЕНДОВЫЙ
44	В.К. Орлов, В.С. Рамаданов (<i>Санкт-Петербургский государственный электротехнический университет «ЛЭТИ» им. В.И.Ульянова (Ленина), С.-Петербург, Россия</i>) Комплексирование инерциальных навигационных систем с измерителями взаимной дальности в задачах относительной навигации	СТЕНДОВЫЙ

45	С.Б. Ван, И.Ц. Чжан (<i>Институт анализа информации о движении транспорта, Даляньский морской университет, Далянь, Китай</i>) Алгоритм одновременного решения задачи картографирования и локализации с использованием данных монокулярного зрения для навигации беспилотного судна в порту	ПЛЕНАРНЫЙ
46	А.В. Дорошин, И.А. Кудрявцев, Е.В. Устюгов (<i>Самарский университет, Самара, Россия</i>) Проектный облик многороторной системы управления движением наноспутника формата CubeSat	СТЕНДОВЫЙ
47	С.П. Гулевич (<i>АО "Группа Кронштадт", Москва, Россия</i>), А.А. Львов, Е.Н. Скрипаль, А.В. Абакумов (<i>ОАО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов, Россия</i>) Высокоточное позиционирование летательного аппарата при заходе на посадку на посадочную площадку с применением системы лазерных излучателей при отсутствии сигналов спутниковых навигационных систем	ПЛЕНАРНЫЙ
48	Ж.С. Першина, С.Я. Каздорф, В.А. Абросимов (<i>Новосибирский государственный технический университет Новосибирск, Россия</i>) Применение алгоритмов распознавания объектов на основе глубоких сверточных сетей для визуальной навигации мобильного робота	СТЕНДОВЫЙ
49	Д. А. Бедин (<i>Институт математики и механики им. Н. Н. Красовского УрО РАН, Екатеринбург, Россия</i>) Задача мультилатерации по нескольким моментам передачи сигнала	СТЕНДОВЫЙ
50	Ю.Н. Горелов (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П.Королева, Самара, Россия</i>), А.И. Мантуров, В.Е. Юрин (<i>АО «Ракетно-космический центр «Прогресс» Самара, Россия</i>) Оптимизация многомаршрутного сканирования геометрически сложных районов зондирования Земли для космических аппаратов с оптико-электронной аппаратурой наблюдения	СТЕНДОВЫЙ
51	О.С. Амосов (<i>ФГБОУ ВО «Комсомольский-на-Амуре государственный технический университет», Комсомольск-на-Амуре, Россия</i>) Особенности фильтрации стохастических процессов с фрактальными свойствами применительно к навигации и управлению движением	СТЕНДОВЫЙ
52	И.Х.Шаймарданов, А.А.Дзуев, А.В. Некрасов (<i>ЗАО «Инерциальные Технологии Технокомплекса», г. Раменское-8, Московская область, Россия</i>) Синтез и результаты экспериментальных исследований точностных характеристик итерационной процедуры калибровки, обеспечивающей снижение трудоемкости процесса калибровки чувствительных элементов БИНС	СТЕНДОВЫЙ
53	Ц. Ян, К. Ван, С.Х. Ли, Ю. Лю, Ц.В. Фу (<i>Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>) Алгоритм определения пространственного положения БПЛА на основе данных микромеханического ИИМ и двухантенного приемника ГНСС	СТЕНДОВЫЙ

54	Л.Ц. Фэн, С.Х. Ли, Ю. Лю, Ц.В. Фу (<i>Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Китай</i>) Преимущества использования инерциально-спутниковой навигационной системы в геоцентрической системе координат	СТЕНДОВЫЙ
55	Чжао Ваньлянь, Чжан Ланьсинь, Чэн Юйсян, Ли Шаолян, Жун Ицзе, У Цзяньмин (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Китай</i>) Изучение высокопрецизионной цепи управления дискового МЭМС-гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
56	В.Н. Тяпкин, В.Н. Ратушняк, Д.Д. Дмитриев, А.Б. Гладышев (<i>Сибирский федеральный университет, Красноярск, Россия</i>) Повышение эффективности подавления помех за счет коррекции частотных характеристик приемных каналов спутниковой навигационной аппаратуры	ПЛЕНАРНЫЙ
57	Пэй Чжунхай, Юй Сюэхао, Ван Пэн, Чжан Дань (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Китай</i>), Тан Синьхуа (<i>Шанхайский институт воздушно-космических средств управления, Шанхай, Китай, Юго-восточный университет, Нанкин, Китай</i>) Анализ применения глубоко интегрированной инерциально-спутниковой системы в бортовой системе ракеты-носителя	ОТКЛОНИТЬ
58	Сы-Ци Чэн, Хай-Ся Ли, Дун-Мэй Ли, Жун Чжан, Сяо-Ся Хэ (<i>Университет Циньхуа, Пекин, Китай</i>) Выбор конфигурации электродов для подвеса проводящей сферы	СТЕНДОВЫЙ
59	Бинь Ван, Янь-Го Ван, Цзинь Лян (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>) Адаптивный отказоустойчивый алгоритм на основе критерия хи-квадрат для интегрирования ИНС с системой на основе ультракороткой базы	СТЕНДОВЫЙ
60	Цзин Гун, Хай-На Вэн, Бинь Ван, Цзинь Ян (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзинь, Китай</i>) Оперативный метод калибровки интегрированной навигационной системы БИНС/Доплеровский лаг	СТЕНДОВЫЙ
61	В.В. Аврутов (<i>Национальный технический университет Украины «Киевский политехнический институт им. Игоря Сикорского», Киев, Украина</i>) Бескарданный гиросироткомпас	СТЕНДОВЫЙ
62	Б. Ян, Ю.С. Су, Ц.Ф. Ху, С.Ю. Син, С.Рю (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>) Исследование замкнутого контура цифрового управления кремниевого резонансного акселерометра	СТЕНДОВЫЙ
63	П. Юан, Ю. Ян, Г. Чен, Ю. Ву (<i>Пекинская аэрокосмическая компания лазерных инерциальных навигационных технологий и времени, Пекин, Китай</i>) Исследование быстрой автокалибровки БИНС в корабельных условиях	ПЛЕНАРНЫЙ

64	Юан Чжао, Мяо Ян, Чао Сон, Дин-фан Сион (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзин, Китай</i>) Интегрированная навигационная система на основе динамической модели ТС для сухопутных ТС	СТЕНДОВЫЙ
65	Ли Бин, Сай Чун-лон, Мен Сиан-тао (<i>Пекинская корпорация аэрокосмической оптоэлектроники, Пекин, Китай</i>) Схема выставки ИНС на ВОГ с использованием строгого процесса бектрекинга	СТЕНДОВЫЙ
66	Бо-хан Лю, Вей Луо, Лин Ма, Сяо-ле Ву, Сяо-мин Чжао (<i>Тяньцзиньский научно-исследовательский институт навигационных приборов, Тяньцзин, Китай</i>) Анализ неустойчивости масштабного коэффициента ВОГ, наведенной термической напряженностью оптоволокна	ПЛЕНАРНЫЙ
67	Ч. Цин, С.Х. Ли, Ц.В. Фу (<i>Колледж автоматики, Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>) Метод калибровки МЭМС ИИМ в полевых условиях путем его непрерывного разворота	СТЕНДОВЫЙ
68	И-фу Цзянь, Си-хай Ли (<i>Северо-западный политехнический университет, Сиань, Китай</i>), Бо Си (<i>Сианьский институт аэрокосмической прецизионной электромеханики, Сиань, Китай</i>) Метод калибровки лазерной ИНС в системе координат, задаваемой положением осей гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
69	повтор 54	
70	Дацюань Тан, Куньху Коу (<i>Университет военно-морской авиации, Яньтай, Шаньдун, Китай</i>), Идань Тан (<i>Нанкинский университет информационных наук и технологии, Нанкин, Цзянсу, Китай</i>) Автоматическая посадка беспилотного ЛА на носитель на основе интегрирования ИНС, дифференциальной GPS и системы технического зрения с использованием метода нечеткой адаптивной фильтрации	СТЕНДОВЫЙ
71	Кунь-ху Коу, Да-цюань Тан, Юн Чэнь (<i>Военно-морской университет аэронавтики и астронавтики, Яньтай, Китай</i>) Метод двухступенчатой оценки погрешности ИНС при групповом использовании БЛА	СТЕНДОВЫЙ
72	А.В. Федотов (<i>Институт Проблем Машиноведения РАН, Санкт-Петербург, Россия</i>) Развитие биоморфного подхода к управлению распределенными системами	ОТКЛОНИТЬ
73	И.В. Белоконов, И.А. Тимбай, Д.Д. Давыдов (<i>Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королёва, Самара, Россия</i>) Исследование возможности реализации пассивной трёхосной стабилизации наноспутника на низких круговых орбитах	СТЕНДОВЫЙ

74	Б.И. Ахмад, Г. Бачнер, П.М. Лангдон, С.Дж. Годсилл (<i>Лаборатория систем передачи и обработки сигналов, Университет Кембриджа, Кембридж, Великобритания</i>) Байесовский подход к прогнозированию намерений объекта при слежении за ним	ПЛЕНАРНЫЙ
75	В.В. Любимов (<i>ФГАОУ ВО «Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева», Самара, Россия</i>) Определение размеров области посадки малого асимметричного зонда на Марс при действии гироскопического момента Магнуса	СТЕНДОВЫЙ
76	Г.П. Аншаков, Г.Н. Мятлов, Ф.Ф. Юдаков (<i>АО «Ракетно-космический центр «Прогресс» (АО «РКЦ «Прогресс»», Самара, Россия</i>), П.К. Кузнецов, Б.В. Мартемьянов (<i>Самарский государственный технический университет (СамГТУ), Самара, Россия</i>) Опыт извлечения невизуальных данных из видеоданных, получаемых космическим аппаратом наблюдения	ПЛЕНАРНЫЙ
77	Ю.В. Болотин, В.С. Вязьмин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия</i>) Анализ точности решения задачи векторной аэрогравиметрии при моделировании поля силы тяжести как двумерного случайного поля	СТЕНДОВЫЙ
78	М.М. Чайковский, А.С. Казаков, А.С. Капустин, И.Е. Виноградов, Е.С. Смирнов (<i>ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия</i>) Повышение точности инерциального измерительного блока системы управления движением космического аппарата с помощью вычислительных алгоритмов	СТЕНДОВЫЙ
79	Р.В. Сенченко, Н.В. Крапухина (<i>Национальный исследовательский технологический университет «МИСиС», Москва, Россия</i>) Особенности методов и алгоритмов планирования маршрутов следования беспилотного транспорта в условиях динамически изменяющейся дорожной ситуации	ПЛЕНАРНЫЙ
80	О. Сэрчэкман (<i>Ближневосточный Технический Университет, Анкара, Турция</i>) Основанный на модели подход быстрого и робастного обнаружения отказа датчиков в системе управления воздушного судна гражданской авиации	СТЕНДОВЫЙ
81	Ю.Н. Алексеев, А.О. Ремизов, Ю.Н. Черныш (<i>АО «Концерн «НПО «Аврора», Санкт-Петербург, Россия</i>) Автоматическое планирование маршрута безопасного движения в задачах позиционирования и движения по маршруту	ОТКЛОНИТЬ
82	Н.И.Котов, С.Б.Беркович, Р.Н.Садеков, Р.Р. Бикмаев, А.В. Шолохов (<i>МОУ «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия</i>), Д.Е. Быстров (<i>Управления перспективных межвидовых исследований и специальных проектов, Москва, Россия</i>) Распознавание стрелочных переводов в задаче позиционной навигации подвижного рельсового состава	СТЕНДОВЫЙ
83	Ю.Ю. Брославец, А.А. Фомичев, Д.М. Амбарцумян, Н.С. Калмыкова, Е.А. Полукеев (<i>Московский физико-технический институт (государственный университет), АО «Лазекс», Долгопрудный, Россия</i>) Управление связью встречных волн в лазерном гироскопе с непланарным резонатором при работе с земановской частотной подставкой	СТЕНДОВЫЙ

84	Ю.Н. Алексеев, В.Ю. Утин, Ю.Н. Черныш (АО «Концерн «НПО «Аврора», Санкт-Петербург, Россия) Алгоритм отображения электронных навигационных карт в интегрированных мостиковых системах скоростных судов	ОТКЛОНИТЬ
85	Д.Л. Квашняк (Варминьско-Мазурский университет Олыштынский институт геодезии, Олыштын, Польша) Точное позиционирование при совместной обработке фазовых измерений GPS и ГАЛИЛЕО с использованием алгоритма MAFA	Объединить с рефератом № 112 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ
86	М.А. Барулина, А.В. Голиков (Институт проблем точной механики и управления РАН, Саратов, Россия), Д.В. Фомин, Д.О. Струков (Амурский государственный университет, Благовещенск, Россия) Исследование трехмерных неоднородных тепловых полей наноспутника на примере универсальной платформы полезной нагрузки Фотон-Амур	ОТКЛОНИТЬ
87	С.В. Шафран, Е.А. Гизатулова, И.А. Кудрявцев (Самарский национальный исследовательский университет, Самара, Россия) Технология snapshot в навигационных приемниках	СТЕНДОВЫЙ
88	Д. М. Калихман, Л. Я. Калихман, Е. А. Депутатова, А. П. Крайнов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина» – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия), Е. П. Кривцов, А.А. Янковский (ФГУП «ВНИИМ им. Д.И. Менделеева», Санкт-Петербург, Россия), Р. В. Ермаков (ОАО КБПА, г. Саратов, Россия) Пути расширения диапазона измерения и повышения точностных характеристик поворотных стендов с инерциальными чувствительными элементами для контроля гироскопических приборов	СТЕНДОВЫЙ
89	В. И. Гребенников, Д. М. Калихман, Л. Я. Калихман, С. Ф. Нахов, А. Ю. Николаенко, В. В. Скоробогатов (Филиал ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина» – «ПО «Корпус», Саратов, Россия) Способ повышения стабильности масштабного коэффициента прецизионного маятникового акселерометра с цифровой обратной связью	СТЕНДОВЫЙ
90	Д. М. Калихман, Л. Я. Калихман, В. И. Гребенников, В. А. Туркин, А. А. Акмаев, А. Ю. Николаенко, Д. С. Гнусарёв (Филиал ФГУП «НПЦАП им. акад. Н.А. Пилюгина» – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия) Комплексный подход к разработке цифровых регуляторов для инерциальных чувствительных элементов современных БИНС и программно-математического обеспечения для их контроля	СТЕНДОВЫЙ
91	Д.Ю.Лившиц, И.К.Кузьменко, А.А.Серанова, А.В. Абакумов (АО «Конструкторское бюро промышленной автоматики», Саратов, Россия) Оптическая передача данных в системе автоматической посадки для беспилотных летательных аппаратов	ОТКЛОНИТЬ
92	А.В. Пестерев, Ю.В. Морозов (Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, ООО «Джавад Джи Эн Эс Эс», Москва, Россия), И.В. Матросов, Джавад Ашджаи (ООО «Джавад Джи Эн Эс Эс», Москва, Россия) Оценка собственного магнитного поля беспилотного летательного аппарата в полете	СТЕНДОВЫЙ

93	ДОКЛАД СНЯТ АВТОРАМИ	
94	А.С. Шалимов, С.П. Тимошенко, В.В. Калугин (ООО «Лаборатория Микроприборов», Москва, Зеленоград, Россия) Маршрут проектирования 3-осевого МЭМС-акселерометра, оптимизированного по выбранным параметрам	СТЕНДОВЫЙ
95	А.В. Шолохов, С.Б. Беркович, Н.И. Котов, Р.Н. Садеков (Межрегиональное общественное учреждение «Институт инженерной физики», Серпухов, Россия) Формирование траектории корреляционно-экстремальной навигационной системы по критерию минимума погрешностей координат	СТЕНДОВЫЙ
96	И.А. Цикин, Е.А. Щербинина (Санкт-Петербургский Политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, Россия) Алгоритмы обработки сигналов ГНСС на основе обобщенного критерия максимума правдоподобия в целях пространственной ориентации	СТЕНДОВЫЙ
97	И.О. Осипов, П.А. Юровских, В.И. Ширяев (Южно-Уральский государственный университет, Челябинск, Россия) Об одном подходе к синтезу управления в условиях неопределенности	СТЕНДОВЫЙ
98	И.О. Осипов, П.А. Юровских, В.И. Ширяев (Южно-Уральский государственный университет, Челябинск, Россия) Предварительная обработка измерений и оценивание возмущений для повышения точности алгоритма гарантированного оценивания	СТЕНДОВЫЙ
99	А.П. Мелихова, И.А. Цикин (Санкт-Петербургский Политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, Россия) Алгоритмы принятия решения на основе обобщенного критерия отношения правдоподобия для пеленгационного метода контроля целостности навигационного поля	СТЕНДОВЫЙ
100	Г. Бачнер, Б.И. Ахмад, С.Дж. Годсилл (Лаборатория систем передачи и обработки сигналов, Университет Кембриджа, Кембридж, Великобритания), К. Хелвани (Европейский научно-исследовательский центр Huawei (Хуавей), Мюнхен, Германия) Новый класс байесовских алгоритмов, основанных на анализе потока данных при его конволютивной передаче в реальном времени, с особым акцентом на стохастическую модель движения объектов	СТЕНДОВЫЙ
101	Е.Г. Харин, И.А. Копылов, В.А. Копелович, О.С. Мордвинов, В.Б. Ильин, А.Ю. Макарова, А.Ф. Якушев (АО «Летно-исследовательский институт им. М.М. Громова», Жуковский, Россия) Методы оценки характеристик навигационных систем при полетах в высоких широтах	СТЕНДОВЫЙ
102	Б.С. Лунин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Химический факультет, Москва, Россия), М.А. Басараб, А.В. Юрин (МГТУ им. Н.Э. Баумана, Москва, Россия), Е.А. Чуманкин (ОАО «АНПП «ТЕМП-АВИА», Арзамас, Россия) Цилиндрический резонатор из кварцевого стекла для недорогих вибрационных гироскопов	СТЕНДОВЫЙ

103	М.С.Плеханов (<i>АО "Раменский приборостроительный завод", Раменское, Россия</i>) Физико-математическое моделирование и оценка влияния геометрических дефектов на частотные характеристики резонатора волнового твердотельного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
104	В.Я. Распопов, И.А. Волчихин (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия</i>) Волновой твердотельный гироскоп. Обеспечение требуемых параметров точности	СТЕНДОВЫЙ
105	В.Я. Распопов (<i>ФГБОУ ВО «Тульский государственный университет», Тула, Россия</i>) Датчики крена вращающихся летательных аппаратов	ОТКЛОНИТЬ
106	Хуайюн Юй, Мин Лэй, Чжэ фэн, Яньцзи У, Синь Чжэн (<i>Пекинский институт аппаратуры автоматического управления, Пекин, Китай</i>) Новый резонансный оптический гироскоп с использованием фотонного кристаллического волокна	ПЛЕНАРНЫЙ
107	И. Н. Бурдинский, С. А. Отческий (<i>Тихоокеанский государственный университет, Хабаровск, Россия</i>) Оценка возможности подводного навигационного обеспечения для автономных необитаемых подводных аппаратов (АНПА) на больших дальностях	ПЛЕНАРНЫЙ
108	Син Сянмин (<i>Пекинский институт аэрокосмических приборов управления, Пекин, Китай</i>) Малогабаритный и дешевый навигационный прибор для пешеходов	СТЕНДОВЫЙ
109	Х. Бензеррук (<i>Политехнический университет средств автоматизации и систем – Монреаль, Канада</i>), А. В. Небылов (<i>Государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия</i>) Робастная навигация внутри помещений при интегрировании данных МЭМС ИИМ ультраширокополосных приемников	СТЕНДОВЫЙ
110	И. Яницкая, Я. Рапинский (<i>Институт геодезии, Варминско-Мазурский университет в Ольштыне, Польша</i>) Прогноз орбитальных спутниковых поправок во время перерывов связи с транслирующей их международной службой ГНСС	Объединить с рефератом № 111 Объединенный доклад принять как СТЕНДОВЫЙ
111	И. Яницкая, Я. Рапинский, Д. Томашевский (<i>Институт геодезии, Варминско-Мазурский университет в Ольштыне, Польша</i>) Анализ различных методов прогноза орбитальных спутниковых поправок	См. № 110
112	С. Цельмер (<i>Варминско-Мазурский университет в Ольштын, Институт геодезии, Ольштын, Польша</i>) Теоретические принципы прецизионного позиционирования с использованием алгоритма MAFA, основанного на новой оценке фазовой неоднозначности	Объединить с рефератом № 85 Объединенный доклад принять как ПЛЕНАРНЫЙ

113	А.В. Полушкин, Д.Г. Борчанинов, И.В. Слистин, Н.А. Калдымов, С.Ф. Нахов (Филиал ФГУП «НПЦ АП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», Саратов, Россия), Н.Н. Брысин, Н.А. Строилов, Е. А. Базина, Н. А. Сливко, В. А. Будков (ФБУН Институт космических исследований Российской академии науки (ИКИ РАН), Москва, Россия) Результаты применения аппаратно-программного комплекса для определения методической ошибки звездных датчиков	СТЕНДОВЫЙ
114	Р. Пельц-Мечковская (Институт геоинформации и картографии, Варминско-Мазурский университет в Ольштыне, Ольштын, Польша), Д. Томашевский (Институт геодезии, Варминско-Мазурский университет в Ольштыне, Ольштын, Польша) Моделирование естественных препятствий сигналам ГНСС с использованием линзы "рыбий глаз" для смартфонов	СТЕНДОВЫЙ
115	А.А.Голозин, Н.Н.Виноградов (АО «НИИ командных приборов», Санкт-Петербург, Россия) Определение дрейфов гиросtabilизированной платформы, нелинейно зависящих от перегрузки	СТЕНДОВЫЙ
116	М.В. Чиркин, А.Е. Серебряков, В.В. Климаков, Х.Н. Дао, В.Ю. Мишин (ФГБОУ ВО "Рязанский государственный радиотехнический университет", Рязань, Россия), А.В. Молчанов (АО "Московский институт электромеханики и автоматики", Москва, Россия) Влияние медленных флуктуационных процессов в кольцевом лазере на нестабильность дрейфа лазерного гироскопа	СТЕНДОВЫЙ
117	Е.Н. Пятышев, Я.Б. Эннс (Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, Россия), Я.А. Некрасов (Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, МНЛ ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Чувствительный элемент высокоточного микромеханического гироскопа LL-типа	СТЕНДОВЫЙ
118	Я. И. Биндер, Ю. А. Литманович, Т. В. Падерина (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия) Инерциальный метод решения задач навигации по наблюдению за кажущейся вертикалью и одним вектором	ПЛЕНАРНЫЙ
119	В.М. Никифоров, Д.И. Толсточенко, И.Ю. Быканов (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина» Москва, Россия) Динамический компенсационный ЛМН-регулятор по выходу маятникового акселерометра	СТЕНДОВЫЙ
120	К. Дёр, Г. Шольц, Дж. Руппельт (Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия), Г.Ф. Троммер (Институт оптимизации систем, Технологический институт Карлсруэ, Германия; Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Оценка параметров движения с использованием инерциальных датчиков, корректируемых по данным обработки изображений	ПЛЕНАРНЫЙ
121	Н.А. Калдымов, А.В. Полушкин, П.К. Плотников, В.Е. Максименко, Б.А. Болотин, А.О. Кузнецов (Филиал ФГУП «НПЦ АП им. Н.А. Пилюгина – «ПО «Корпус», г. Саратов, Россия) Эффекты трения в цапфенных опорах поплавкового гиросузда, приводящие к разбалансировке	СТЕНДОВЫЙ

122	Е.Н. Пятышев, Я.Б. Эннс, Р.В. Клейманов, И.М. Комаревцев, А.Н. Казакин (Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, Санкт-Петербург, Россия) Увеличение ёмкости кости гребенчатого привода микромеханического гироскопа с применением бистабильного подвеса	СТЕНДОВЫЙ
123	В.С. Шорин (ООО «Автоматизированные измерительные системы и технологии», г. Саратов, Россия), В.Б. Никишин, М.Н. Карпов (АО «Газприборавтоматикасервис», г. Саратов, Россия), А.А. Иванов, С.Г. Наумов (ФГБОУВО «Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А.», Саратов, Россия) Аппаратно-программный комплекс для калибровки малогабаритных инерциальных датчиков	СТЕНДОВЫЙ
124	А.А. Жиленков, А.В. Иванов (Университет ИТМО, г. Санкт-Петербург, Россия) Система захвата движений на базе инерциальных МЭМС-технологий для управления антропоморфными робототехническими объектами	СТЕНДОВЫЙ
125	В.М. Никифоров, И.Ю. Быканов (ФГУП «НПЦАП имени академика Н.А. Пилюгина», Москва, Россия) Методика проектирования динамических систем на базе взаимодействия САПР с matlab simmechanics	СТЕНДОВЫЙ
126	А.Ю. Лобанова, В.А. Рыжова (Университет ИТМО, Санкт-Петербург, Россия) Эллипсометрическое исследование матричных приемников для задач высокоточной ориентации объектов	ОТКЛОНИТЬ
127	Я.В. Беляев, А.А. Белогуров, А.Н. Бочаров, Д.В. Костыгов, И.В. Лемко, А.А. Михтеева, А.В. Якимова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия), Н.Н. Невирковец, Н.М. Чернецкая (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург, Россия) Разработка микромеханического акселерометра	ПЛЕНАРНЫЙ
128	Д.А. Кутовой (АО «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия) Влияние шумов инерциальных датчиков на точность начальной выставки БИНС при ограниченном времени предстартовой подготовки	СТЕНДОВЫЙ
129	Л.В. Смирнов, В.А. Рыжова, А.С. Гришканич (Университет ИТМО, СПб, Россия) Воздушный мониторинг объектов способами лазерной локации	ОТКЛОНИТЬ
130	В. Н. Лутчин (Санкт-Петербургский государственный университет аэрокосмического приборостроения, Санкт-Петербург, Россия) Расчет выхода аэролодки в режим глиссирования с помощью программного пакета Ansys	ОТКЛОНИТЬ
131	В.М. Кутовой, О.И. Маслова, С.Ю. Перепелкина, А.А. Федотов (АО «Научно-производственное объединение автоматики имени академика Н.А. Семихатова», Екатеринбург, Россия) Использование старших моментов вариации сигнала для оценки шумовых характеристик измерительных каналов	СТЕНДОВЫЙ

132	Г.И. Емельянцев, А.П. Степанов, Е.В. Драницына (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург, Россия), Б.А. Блажнов, Д.А. Радченко, И.Ю. Винокуров, Д.П. Елисеев, П.Ю. Петров (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург, Россия) Двухрежимный СНС-гироскомпас, использующий первичные спутниковые измерения	СТЕНДОВЫЙ
133	А.А. Голован, Е.В. Горушкина, И.А. Папуша (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) О способе параметризации инструментальных погрешностей гравитационного градиентометра.	СТЕНДОВЫЙ
134	Н.Б.Вавилова, А.А. Голован, А.В.Козлов, И.А. Папуша, Н.А. Парусников (Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова, Москва, Россия) Сравнительный анализ различных вариантов калибровки бескарданной инерциальной навигационной системы	СТЕНДОВЫЙ
135	Е.А.Микрин, М.Ю.Беляев, П.А.Боровихин, Д.Ю.Караваяев (Ракетно-космическая корпорация «Энергия» имени С.П. Королёва (РКК «Энергия»), г. Королёв, Московская обл., Россия) Отработка на МКС технологии автономной навигации с помощью съёмок экипажа для задачи облета Луны	ПЛЕНАРНЫЙ
136	К.А. Неусыпин, М.С. Селезнёва, А.В. Пролетарский (Московский государственный технический университет им. Н. Э. Баумана, Россия), Кай Шэнь (Московский государственный технический университет им. Н. Э. Баумана, Россия , Школа автоматизации, Пекинский политехнический институт, Пекин, Китай) Алгоритм построения модели ИНС/ГНСС интегрированной навигационной системы с использованием критерии степени идентифицируемости	СТЕНДОВЫЙ
137	С.Ю. Кулик (Дальневосточный федеральный университет, г. Владивосток, Россия), А.Ю. Родионов, Ф.С. Дубровин (Институт проблем морских технологий ДВО РАН, г. Владивосток, Россия), П.П. Унру (Дальневосточный федеральный университет, г. Владивосток, Россия) Оценка достоверности передачи информации и точности определения дистанции подвижными гидроакустическими модемами для обеспечения навигации и связи подводных объектов	СТЕНДОВЫЙ
138	Фабрис Делайе, Жан-Филипп Жиро (САФРАН Электроник энд Дефенс, Франция) СПЕЙСНАВТ: технологический прорыв волнового твердотельного гироскопа для создания инерциальной системы координат передовой ракеты-носителя	ПЛЕНАРНЫЙ
139	Б.В. Климкович (НП ООО «ОКБ ТСП», Минск, Беларусь) Замена фильтра Калмана фильтром с конечной импульсной характеристикой для стабилизации системы	СТЕНДОВЫЙ

140	В.Ф. Журавлёв (<i>ИПМ РАН, Россия</i>), Б.Е. Ландау (<i>АО «Концерн «ЦНИИ» Электроприбор», Санкт-Петербург, Россия</i>), П.К. Плотников (<i>Саратовский государственный технический университет имени Гагарина Ю.А., Россия</i>) Одногироскопный измеритель трёх углов поворотов подвижного объекта на электростатическом подвесе	СТЕНДОВЫЙ
------------	---	------------------