

Перечень докладов, принятых программным комитетом на XXXIV конференцию памяти Н.Н.Острякова

№ по системе	НАЗВАНИЕ ДОКЛАДА
1	<p>А.В. Шолохов (<i>Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва</i>), С.Б. Беркович, Н.И. Котов (<i>АНО «Институт инженерной физики», Серпухов</i>)</p> <p>Определение местоположения и ориентации наземного объекта путём сопоставления данных цифровой карты дорог и системы счисления без её начальной настройки</p>
2	<p>А.В. Фомичев (<i>Московский институт электромеханики и автоматики, Москва</i>)</p> <p>О влиянии рассинхронизации измерений в трактах инерциальных датчиков на погрешности бесплатформенной инерциальной навигационной системы</p>
3	<p>Д.А. Гонтарь (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург</i>), Е.В. Драницына (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург</i>)</p> <p>Анализ чувствительности навигационной калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем к неточности знания параметров оцениваемых величин</p>
4	<p>В.И. Казарина (<i>ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево</i>)</p> <p>Разработка специального программного обеспечения для относительного гравиметра «Пешеход»</p>
5	<p>А.И. Матасов, Е.В. Шестакова (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>)</p> <p>Определение сбоев в избыточном блоке чувствительных элементов</p>
6	<p>А.Д. Клиновицкий, В.С. Марин, С.Ю. Кerpелева, М.С. Ананьевский (<i>Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, С.-Петербург</i>)</p> <p>Определение погрешности гироскопа при помощи нейросетевых технологий в зависимости от окружающей среды</p>
7	<p>С.С. Лысов, Н.В. Дударев (<i>Южно-Уральский государственный университет, Челябинск</i>)</p> <p>Принципы работы псевдоспутниковой навигационной системы на этапах взлёта и посадки летательного аппарата</p>
8	<p>С.С. Лысов, Н.В. Дударев (<i>Южно-Уральский государственный университет, Челябинск</i>)</p> <p>Улучшение точности позиционирования ГНСС-приёмника при увеличении количества видимых спутников</p>

9	А.А. Назаров, В.А. Погорелов (<i>Донской государственный технический университет, Ростов-на-Дону</i>) Имитационное моделирование бесплатформенной системы ориентации сельскохозяйственной платформы в среде Matlab
10	В.М. Боголюбов, О.В. Цыганов (<i>КНИТУ-КАИ, Казань</i>) Гирокомпас на модуляционном микромеханическом гироскопе с параметрической накачкой
11	С.Е. Переляев (<i>Институт проблем механики им. А.Ю.Ишлинского РАН, Москва</i>) От «обобщенного» маятника Фуко до бескарданной инерциальной системы маятникового типа
12	А.В. Небылов, В.А. Небылов (<i>Государственный университет аэрокосмического приборостроения, С.-Петербург</i>) Сравнительный анализ вариантов постановки задачи синтеза робастных навигационных систем
13	И.А. Акимов, Е.С. Бобкова, В.С. Вязьмин (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>) Оценивание уклонений отвесной линии по измерениям бескарданного аэрогравиметра на повторных галсах
14	А.В. Козлов, Ф.С. Капралов, С.А. Фёдоров, Г.О. Баранцев (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>) Полный цикл калибровки бескарданных инерциальных навигационных систем в сборе
15	Д.А. Сафин, А.А. Голован, Н.Б. Вавилова (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>), В.Г. Назаров (<i>Московский государственный университет геодезии и картографии, Москва</i>) Результаты тестирования на геополигоне навигационного обеспечения подвижных навигационно-геодезических комплексов
16	Ю.В. Гречушкин, О.К. Епифанов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург</i>) Динамический контроль погрешности преобразования абсолютных цифровых преобразователей угла без применения эталонных угломерных устройств
17	Н.В. Пискун, А.В. Лукин, И.А. Попов (<i>Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, С.-Петербург</i>) Применение методики синтеза компактных моделей на примере микромеханического модально-локализованного акселерометра
18	И.А. Салова, Ю.В. Гречушкин, О.К. Епифанов (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург</i>) Особенности компьютерного моделирования теплового состояния печатных узлов электронных устройств
19	Д.В. Антуфьев, А.В. Лукин, И.А. Попов (<i>Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, С.-Петербург</i>) Эффект параметрического усиления колебаний кольцевого резонатора микромеханического гироскопа

20	А.С. Архипова, В.С. Вязьмин (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва) Алгоритмы бескарданной аэрогравиметрии на основе ускорений, получаемых по спутниковым данным
21	О.С. Амосов, С.Г. Амосова, К.А. Кулагин (Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН, Москва) Моделирование виртуального полигона для отработки совместной навигации группы разнородных беспилотных аппаратов
22	П.П. Удалов, И.А. Попов, А.В. Лукин, Л.В. Штукин (Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого, С.-Петербург) Аналитические модели движения твердого тела в микромеханическом бесконтактном подвесе
23	М.О. Бабенко (ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево) Результаты разработки и лабораторных испытаний прототипа измерителя второй производной гравитационного потенциала на крутильных весах
24	Г.О. Баранцев, А.А. Голован, А.В. Козлов (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва), С.Н. Моргунова, А.С. Пивоваров, И.В. Соловьев, М.А. Шатский (МОКБ «Марс» – филиал ФГУП «ВНИИА», Москва) Полетная астрокалибровка информационно-избыточного гироскопического измерителя вектора угловой скорости космического аппарата
25	А.А. Голован (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва), И.В. Соловьёв, М.А. Шатский, И.М. Марков (МОКБ «Марс» – филиал ФГУП «ВНИИА», Москва) Декомпозированный алгоритм оценки параметров движения космического аппарата по информации аппаратуры спутниковой навигации
26	Г.В. Конюхов, А.И. Машошин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Алгоритм определения координат и параметров движения цели при мультистатической гидролокации
27	А.И. Машошин, В.С. Мельканович (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Методы повышения эффективности обнаружения подводных лодок авиационными радиогидроакустическими буями в условиях противодействия с использованием приборов помех
28	Г.С. Малышкин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Обнаружение и оценка параметров слабых сигналов в условиях частично рассеянного локального маскирующего воздействия
29	Г.М. Довгоброд, Д.С. Бахтин, К.А. Дворников, В.В. Ханычев (АО «ЦНИИ «Курс», Москва) Некоторые принципы формирования исполнительной траектории миссии безэкипажного надводного аппарата

30	С.М. Мусин, В.А. Калий (УАПО, Уфа) Реализация алгоритмов управления на основе пропорционально-интегрально-дифференцирующего регулятора на интегральных программируемых логических схемах
31	Ю.В. Болотин, В.А. Савин (МГУ им. М.В.Ломоносова, Москва) О достижимой точности некоторых алгоритмов калибровки бесплатформенных инерциальных навигационных систем
32	Н.В. Дудин (НПО автоматики им. академика Н.А. Семихатова, Екатеринбург) Бортовые цифровые вычислительные системы с распределенной обработкой данных на основе функционально-ориентированных процессоров
33	Л.А. Мартынова, И.В. Пашкевич (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Управляемое изменение крена автономного необитаемого подводного аппарата в сложных условиях его эксплуатации
34	Л.А. Мартынова, И.С. Колесов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Применение автономного необитаемого подводного аппарата для поиска антропогенных объектов на морском дне
35	Л.А. Мартынова, Р.А. Осечкин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Определение траектории движения автономного необитаемого подводного аппарата в условиях сложного рельефа дна с ограничениями по глубине при минимальном расходе энергоресурса
36	Д.Г. Грязин (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург) Т.В. Падерина (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Решение задачи определения центра качания судна
37	В.С. Вязьмин, А.А. Голован, А.В. Козлов, М.Д. Репин, С.А. Федоров (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва) Результаты испытаний макетного образца бескарданного аэрогравиметра в геофизических съемках
38	Р.Л. Новиков, Д.А. Егоров (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Температурные исследования бескаркасной катушки волоконно-оптического гироскопа
39	Е.Г. Литуненко, Н.В. Колесов, Ю.М. Скородумов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Алгоритм энергоэффективного планирования в распределенной вычислительной системе
40	А.М. Грузликов, Е.Г. Литуненко, В.С. Тюльников (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Модель информационного обмена абонентов в сети звукоподводной связи

41	И.В. Попова, А.В. Афонин, С.Ф. Шулекин (АО ГИРООПТИКА, С.-Петербург) Метод и устройство для измерения расстояния до препятствия
42	Д.А. Буров, Н.А. Андронов, А.С. Карбулаков, М.Н. Уточкин, А.Н. Коробов, А.В. Морозов , (АО «ВНИИ «Сигнал», Ковров), П.А. Шапошников (АО «Серпуховский завод «Металлист», Серпухов) Практические результаты применения высокоточного кольцевого лазерного гироскопа в наземном гироскопе
43	Д.М. Калихман, Е.А. Депутатова (СГТУ им. Гагарина Ю.А., Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов), В.М. Никифоров (АО «НПЦАП», Москва), А.А. Акмаев, Д.С. Гнусарев , (Филиал АО «НПЦАП» – «ПО «Корпус», Саратов) Комбинированный модальный динамический регулятор H_2/H_∞ для управления прецизионным поворотным стендом с поплавковым датчиком угловой скорости в качестве инерциального чувствительного элемента
44	М.Б. Розенгауз (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Применение нечеткой логики для прогнозирования состояния навигационных систем
45	В.О. Глазунов, К.А. Шалюхин, Г.С. Филиппов, Р.А. Чернецов, А.А. Романов (ФГБУН Институт машиноведения им. А.А. Благонравова РАН, Москва) Управление движением роботов и манипуляторов, применяемых в медицине
46	А.С. Завитаев, О.С. Юльметова, А.Г. Щербак, М.И. Евстифеев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Исследование и разработка технологии формообразования сферических ячеек для магнитометров и гироскопов
47	В.С. Тюльников, Н.В. Колесов, М.В. Толмачева, Е.Г. Литуненко (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Планирование вычислений в подводных аппаратах при неопределенных временах решения задач
48	А.П. Чапурский, В.С. Безмен, М.И. Евстифеев, Е.Д. Усков (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Пути снижения температурной зависимости чувствительного элемента волоконно-оптического гироскопа
49	А.А. Трушков, Д.В. Фуртас, А.А. Дзюев, И.Х. Шаймарданов, Е.В. Бабаев (АО ИТТ, Раменское) Калибровка производной температуры микромеханического блока чувствительных элементов
50	Д.А. Кацай, Н.В. Дударев, В.А. Сурин, Н.И. Циоплиакис, А.А. Кузнецов, А.А. Коленчук, С.С. Лысов (Южно-Уральский государственный университет, Челябинск) Комплексированная инерциальная радарно-спутниковая навигационная система с техническим зрением

51	Д.В. Фуртас, Е.В. Бабаев, А.В. Некрасов, А.А. Дзуев, И.Х. Шаймарданов, Е.Н. Тенюшев (АО ИТТ, Раменское) Методика стендовой калибровки микромеханических БЧЭ и БИНС на их основе
53	А.В. Большакова, А.М. Боронахин, Д.Ю. Ларионов, Л.Н. Подгорная, Р.В. Шалымов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург) Сопоставительный анализ показаний железнодорожных инерциальных модулей при различных условиях движения
54	В.В. Каретников, А.П. Беспалов (ГУМРФ им. адм. С.О. Макарова, Санкт-Петербург) Управление движением пассажирских судов в центральном бьефе города Москвы на основе статического и динамического расписания
55	Е.В. Драницына, А.А. Унтилов, Д.В. Волынский, А.А. Павлов, А.П. Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Бесплатформенные инерциальные навигационные системы с автокомпенсационным вращением
56	И.А. Хазов (СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург) Конструктивно-техническое решение проблемы адаптивности схемы гироскопического инклинометра к траектории скважины
57	А.П. Колеватов, Д.В. Губский, А.М. Сергеев (Пермская научно-производственная приборостроительная компания, Пермь) Детектирование погрешностей спутниковых измерений при погружении/всплытии автономного необитаемого подводного аппарата по данным комплексной обработки навигационной информации
58	В.С. Ошлаков, А.С. Алейник (Университет ИТМО, С.-Петербург) Применение полупроводникового лазерного источника оптического излучения с распределенной обратной связью в составе волоконно-оптического гироскопа навигационного класса точности
59	Г.В. Давыдов, В.Ю. Мишин, А.Е. Серебряков («Рязанский государственный радиотехнический университет им. В.Ф. Уткина», Рязань), А.В. Молчанов, М.В. Чиркин (ПАО «Московский институт электромеханики и автоматики», Москва) Алгоритмы компенсации динамического захвата в лазерном гироскопе
61	М.Ю. Тхоренко (Институт проблем управления РАН им. В.А. Трапезникова, Москва) Фильтр Калмана на гладких многообразиях: новый взгляд на старую задачу
62	М.В. Павлова, О.С. Юльметова, А.Г. Щербак (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Технологические аспекты лазерного конфигурирования функциональных элементов гироскопических приборов

63	Д.А. Кошаев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), В.В. Богомолов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург) Решение задачи длинобазовой навигации автономного необитаемого подводного аппарата при отсутствии априорных данных о его местоположении и недостаточном для одномоментного позиционирования числе доступных маяков
64	Ф.С. Капралов, А.В. Козлов (МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва) Современная точность определения ориентации с помощью многоантенной спутниковой навигационной системы
65	В.В. Ерохин (Московский государственный технический университет гражданской авиации (Иркутский филиал), Иркутск) Обработка навигационной информации на основе адаптивного фильтра Калмана
66	А.Е. Пелевин, А.В. Лопарев, Е.В. Лукоянов, А.М. Столярова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Построение модели движения судна и ее использование при формировании алгоритмов управления
67	Т.В. Сазонова, М.С. Шелагурова (АО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро», Раменское) Комплексная система автономной навигации по физическим полям Земли
68	С.Н. Федорович, А.Ю. Филиппов, А.Г. Щербак (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Гатчина) Разработка технологии лазерной маркировки растрового рисунка на поверхности бериллиевого ротора бескарданного электростатического гироскопа
71	Т.Н. Сирая (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Расширения стационарных моделей сигналов в задачах контроля навигационных датчиков
72	Н.П. Кузин (АО НПП «АМЭ», С.-Петербург) Мореходная астронавигация вчера, сегодня, завтра
73	А.М. Исаев, О.А. Степанов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, С.-Петербург) Рекуррентный итерационный сглаживающий пачечный линеаризованный фильтр в задаче коррекции показаний навигационной системы по информации о геофизических полях
74	М. Мохрат, Ж. Махмуд, С.А. Колюбин (Университет ИТМО, С.-Петербург) Обзор современных методов нейронно-основанных систем одноименной локализации и построения карт
75	В.А. Васильев (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», Университет ИТМО, СПбГЭТУ «ЛЭТИ», С.-Петербург) Решение задачи групповой навигации с использованием цифровой карты рельефа дна и бортовых эхолотов

76	А.В. Соколов, А.А. Краснов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), Ю.Г. Турбин, Д.К. Дронов (ФГБУ «Арктический и антарктический научно-исследовательский институт», С.-Петербург) Опыт выполнения гравиметрических измерений на ледостойкой платформе «Северный полюс»
77	А.В. Соколов, А.А. Краснов, А.Б. Коновалов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург), Ф.Е. Жилин (АО «МАГЭ», Мурманск) Аэрогравиметрическая съемка с генеральным огибанием рельефа с использованием гравиметра «Чекан-АМ»
78	В.С. Быкова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Применение метода потенциальных полей для решения задачи обхода подвижных препятствий
79	В.С. Быкова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Метод лексикографического упорядочивания для принятия решений в системе управления автономного необитаемого подводного аппарата
82	А.А. Павлов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Подход к моделированию работы донного профилографа с использованием вычислительных ресурсов графического процессорного устройства
83	А.В. Шафранюк, С.А. Горбунов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Задача автоматической прокладки маршрута АНПА
85	С.Б. Акпанбетов, В.Ф. Фатеев, Д.С. Бобров, Р.А. Давлатов (ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево) Результаты испытаний опытных образцов отечественного высокоточного относительного гравиметра «Пешеход»
86	Р.А. Давлатов, В.Ф. Фатеев (ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево) Средства измерений космической гравиметрии
87	В.Ф. Фатеев, Р.А. Давлатов, О.В. Денисенко, С.С. Донченко (ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево) Новые методы и средства измерений космической гравиметрии
88	Г.В. Осипенко, М.С. Алейников, Ю.В. Пашкова (ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево) Атомный интерферометр на холодных атомах рубидия для измерения абсолютного значения ускорения свободного падения

Перечень рефератов, нуждающихся в доработке

№ по системе	НАЗВАНИЕ ДОКЛАДА
69	В.С. Мельканович (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Субоптимальное ограничение уровня отклика помех по выходу системы гидроакустического обзора
78	В.С. Быкова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Применение метода потенциальных полей для решения задачи обхода подвижных препятствий
79	В.С. Быкова (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Метод лексикографического упорядочивания для принятия решений в системе управления автономного необитаемого подводного аппарата
80	А.А. Павлов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Подход к управлению движением автономного необитаемого подводного аппарата на основе ПИД регуляторов и генетического алгоритма
81	А.А. Павлов (АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург) Подход к отладке алгоритмов управления автономного необитаемого подводного аппарата при высокоточном приведении в порт по данным глубоководных телевизионных камер