

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

№ по системе	НАЗВАНИЕ ДОКЛАДА
1	<p><b>А.В. Шолохов</b> (<i>Московский авиационный институт (национальный исследовательский университет), Москва</i>), <b>С.Б. Беркович, Н.И. Котов</b> (<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><b>А.В. Фомичев</b> (<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><b>Д.А. Гонтарь</b> (<i>АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург»</i>), <b>Е.В. Драницына</b> (<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><b>В.И. Казарина</b> (<i>ФГУП «ВНИИФТРИ», Солнечногорск, р.п. Менделеево</i>)</p> <p>Разработка специального программного обеспечения для относительного гравиметра «Пешеход»</p>
5	<p><b>А.И. Матасов, Е.В. Шестакова</b> (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>)</p> <p>Определение сбоев в избыточном блоке чувствительных элементов</p>
6	<p><b>А.Д. Клиновицкий, В.С. Марин, С.Ю. Кerpелева, М.С. Ананьевский</b> (<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><b>С.С. Лысов, Н.В. Дударев</b> (<i>Южно-Уральский государственный университет, Челябинск</i>)</p> <p>Принципы работы псевдоспутниковой навигационной системы на этапах взлёта и посадки летательного аппарата</p>
8	<p><b>С.С. Лысов, Н.В. Дударев</b> (<i>Южно-Уральский государственный университет, Челябинск</i>)</p> <p>Улучшение точности позиционирования ГНСС-приёмника при увеличении количества видимых спутников</p>

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

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

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

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

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

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

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