

## Секция 21

### Космическая навигация и робототехника

*Руководители секции:* доктор техн. наук, проф. С.Ф.Коновалов  
кандидат технических наук В.Д.Арсеньев,

*Ученый секретарь:* кандидат технических наук В.В.Козлов

#### Заседание 21.1 - 25 января, среда, 10 час.

МГТУ им. Н.Э.Баумана, Учебно-лабораторный корпус, ауд. 257

1. Автоколебания трехстепенного гироскопа с сухим трением в осях карданова подвеса на вращающемся основании  
*С.А. Черников*
2. Аналитическое исследование упругих подвесов микромеханических приборов  
*Подчерцев В.П., Лисицын К.В.*
3. Модель ошибок ориентации гироскопа платформы трехосного гиросtabilизатора  
*Ю.Г. Егоров А.В.Ващенко, С.Б. Саввин*
4. Малогабаритный гиросtabilизатор телекамеры для БПЛА  
*А.В.Кулешов, В.В.Фатеев*
5. Газодинамика микромеханических чувствительных элементов  
*Подчерцев В.П.*

#### Заседание 21.2 - 25 января, среда, 14 час.

Там же

6. Аэрогравиметр  
*А.В. Быковский, А.В.Полынков*
7. Динамика волнового твердотельного гироскопа в режимах свободных и вынужденных колебаний при медленно изменяющихся параметрах функционирования  
*С.В. Астахов*
8. Модель ошибок блока акселерометров  
*Мьинт Хтун Хаинг*
9. Анализ динамики микромеханического планарного акселерометра  
*А.С. Степанов, В.Ф. Устинов*
10. Особенности функционирования беспилотных летательных аппаратов в едином информационном пространстве при решении задачи оптимизации стандартов передачи/приема данных в навигационных системах для космической робототехники

*Л.С. Раткин*

*Обсуждение докладов*