

Секция 13

Космическая навигация и робототехника

Руководители секции: доктор техн. наук, проф. Л.Н.Лысенко
доктор техн. наук, проф. С.В.Коновалов
Ученый секретарь: кандидат техн. наук, с.н.с. В.С.Туполев

Заседание 13.1 – 27 января, четверг, 10 час.

МГТУ им. Н.Э.Баумана, Учебно-лабораторный корпус, ауд. 255

1. Задачи и принципы разработки баллистического обеспечения интеллектуальных систем управления полетом ракет-носителей нового поколения (вступительное слово)
Л.Н.Лысенко
2. Новые подходы к управлению полетом МКС с использованием российского и европейского Центров управления
В.А.Соловьев, В.Е.Любинский
3. Исследование орбит искусственных спутников Луны
Н.М.Иванов, Ю.Ф.Колюка
4. Некоторые аспекты разработки баллистико-навигационного обеспечения марсианских экспедиций
В.П.Казаковцев
5. Решение задач инспекционного облета космических объектов с использованием технологий нечеткого управления
А.В.Кузьмин
6. Исследование возможности построения автономной системы навигации геостационарных спутников
В.И.Кочетков
7. Принципы планирования полета при управлении международной космической станцией из территориально удаленных центров
В.И.Станиловская
8. Особенности применения программного обеспечения при проведении оперативного анализа функционирования бортовых систем МКС
А.А.Бондарь
9. Система анализа замечаний в структуре управления полетом МКС
М.М.Матюшин
10. Расчет энергопотребления бортовой аппаратуры служебного модуля МКС
С.С.Огурцов

11. Терминальное управление движением ракеты-носителя на активном участке траектории
С.В.Беневольский
 12. Постановка задачи оптимизации спутниковых систем локального обзора планеты на основе использования локально стационарных орбит
Ю.Н.Разумный, Д.О.Школьников
 13. Терминальное управление с использованием семейства попадающих траекторий в пространстве оскулирующих элементов орбиты
Б.Х.Давидсон
- Заседание 13.2 – 27 января, четверг, 14 час.**
Там же
14. Опыт разработки и производства акселерометров для измерения больших ускорений
С.Ф.Коновалов, А.А.Коновченко, Е.Л.Межирицкий
 15. Вибрационные погрешности кремниевого акселерометра ДА-15
В.М.Соловьев, Ю.В.Соловьев
 16. Высокоточный универсальный автоматический гироскоп
*А.Л.Вольнцев, Л.А.Дудко, В.В.Козлов,
А.А.Коновченко, В.Ю.Успенский*
 17. Балочный вибрационный гироскоп для работы в условиях ударных нагрузок
В.В.Барыкин, Р.Н.Быков, В.П.Подчезерцев
 18. Газовое демпфирование в микромеханических приборах
Е.В.Шевцова
 19. Осцилляторный вибрационный датчик угловой скорости типа L-L
А.В.Кулешов, А.Г.Сидоров, В.В.Фатеев
 20. Технологическое обеспечение качества и надежности малогабаритных акселерометров
А.Р.Бахратов
 21. Построение ИНС с использованием автономного определения текущих уходов ГСП
М.А.Шаврина
 22. Позиционный преобразователь угла с поочередной запиткой грубого и точного отсчетов датчика угла
В.И.Белов, А.С.Игнатьев, А.К.Смирнов
 23. Система измерения приращения кажущейся скорости на основе струнных акселерометров
*Р.В.Азбель, Ю.В.Воронин, Л.А.Дудко,
В.Г.Ковалевский, В.Ю.Успенский*
- Обсуждение докладов*