

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 - 27 января, среда, 10 час.

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

1. Двухкоординатный компенсационный микромеханический гироскоп R-R типа
С.Ф. Коновалов, Д.В. Майоров, В.П. Подчерзцев, Ю.А. Пономарев, А.Г. Сидоров
2. Контур обратной связи датчиков угловой скорости для гироскопов различного типа
В.П. Подчерзцев
3. Прецизионная система термостатирования гравиметра
В.Д.Арсеньев, А.В.Полынков
4. Метод высокоточного измерения частоты аэрогравиметра
А.В.Быковский, А.В.Полынков
5. К задаче активного динамического гашения вынужденных колебаний гироскопической системы с ограниченным по амплитуде управлением
С.А. Черников
6. Влияние линейной вибрации на показания трехстепенного поплавкового датчика угловой скорости
Н.Н.Щеглова
7. Алгоритмический метод коррекции автономных навигационных систем
С.В. Власов, К.А.Неусыпин
8. Программный комплекс автоматизированного тестирования алгоритмов инерциальных навигационных систем
В.М.Терешков
9. Автоматизированный комплекс для калибровки бесплатформенных навигационных систем различных классов точности
Д.Б.Пазычев

Обсуждение докладов

Заседание 21.2 - 27 января, среда, 14 час.

Там же

10. Коррекция интегрированной инерциально-спутниковой навигационной системы по показаниям одометрического датчика
М.А.Ильина

11. Вопросы реализации режимов индикации с использованием цифровых космофотоснимков в современных навигационных комплексах летательных аппаратов

О.Г.Лещук, Т.В.Сазонова, М.С.Шелагурова

12. Вопросы реализации режимов индикации с использованием цифровых космофотоснимков в современных навигационных комплексах летательных аппаратов

О.Г.Лещук, Т.В.Сазонова, М.С.Шелагурова

13. Влияние нелинейных упругих свойств конструкционного материала на динамику и уходы волнового твердотельного гироскопа

С.В.Астахов, И.В.Меркурьев, В.В.Подалков

14. Расчет точностных характеристик микромеханического вибрационного гироскопа с дисковым монокристаллическим чувствительным элементом

Ву Тхе Чунг Зыап, И.В. Меркурьев, В.В.Подалков

15. Звездно-инерциальная система ориентации космического аппарата

В.О.Князев

16. Тенденции развития космической робототехники в России и за рубежом

Кондратьев А.С., Минаков Е.П.

17. Разработка лабораторного стенда для отладки управления робототехнической системой с распределенными параметрами

А.Н.Маслов, И.В. Меркурьев, В.В.Подалков

Обсуждение докладов

Адреса заседаний

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

Рубцовская наб., д. 2/18). Проезд: м. «Бауманская», далее пешком.



Проезд в Дом культуры им. С.П. Горбунова по адресу Новозаводская ул., д.27:

1. От станции метро «Фили» Филевской линии. Выход из первого вагона по направлению движения из центра, перейти на противоположную сторону дороги – к остановке автобусов. Автобусы: 109, 116, 653 «Лес». Выйти на третьей остановке – «Дом культуры имени Горбунова» (как ориентир – главная проходная ГКНПЦ им. М.В. Хруничева). Перейти на противоположную сторону дороги и идти пешком через аллею около трех-пяти минут.
2. От станции метро «Багратионовская» Филевской линии. Выход из последнего вагона по направлению движения из центра. Троллейбусы: 2, 39. Выйти на второй остановке и пройти пешком вдоль дороги до перекрестка с Новозаводской улицей, далее по Новозаводской улице и напротив главной проходной ГКНПЦ им. М.В. Хруничева свернуть направо в аллею (около 10 минут).



НПО им. С.А.Лавочкина, корпус 65.

Ленинградское шоссе, д. 24

Проезд: м. «Речной вокзал», далее автобусом 851, остановка напротив выхода метро из последнего вагона, до ост. «Нагорное шоссе» или

м. «Планерная», выход из первого вагона, далее автобусом 817 до ост. «Нагорное шоссе»

Схема проезда

