
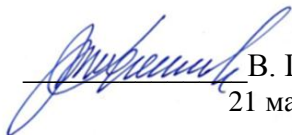


УТВЕРЖДАЮ  
Председатель Оргкомитета –  
член коллегии Военно-промышленной комиссии  
Российской Федерации

 О. Мартьянов  
21 марта 2018 г.

Представляю на утверждение  
Заместитель председателя Оргкомитета

 В. Пшихопов  
21 марта 2018 г.

ХIII Всероссийская научно-практическая конференция  
*«Перспективные системы и задачи управления»*

и

IX молодежная школа-семинар  
*«Управление и обработка информации  
в технических системах»*

**РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**

2 - 6 апреля 2018  
г. Владивосток



## ОРГАНИЗАТОРЫ

- Коллегия Военно-промышленной комиссии Российской Федерации
- Министерство обороны Российской Федерации
- Министерство внутренних дел Российской Федерации
- Министерство по делам гражданской обороны, чрезвычайным ситуациям и ликвидации последствий стихийных бедствий Российской Федерации
- Министерство промышленности и торговли Российской Федерации
- Министерство образования и науки Российской Федерации
- Федеральная служба безопасности Российской Федерации
- Федеральная служба войск национальной гвардии Российской Федерации
- Федеральное агентство научных организаций (ФАНО России)
- Военно-научный комитет Вооруженных сил Российской Федерации
- Морской научный комитет Минобороны России
- Фонд перспективных исследований
- Национальный центр развития технологий и базовых элементов робототехники
- Российский фонд фундаментальных исследований
- Главное управление научно-исследовательской деятельности и технологического сопровождения передовых технологий (инновационных исследований) Министерства обороны Российской Федерации
- Главное управление вооружения Вооруженных сил Российской Федерации
- Управление перспективных межвидовых исследований и специальных проектов Министерства обороны Российской Федерации
- Секция прикладных проблем при Президиуме РАН
- Академия инженерных наук им. А.М. Прохорова
- ФГУ ВНИИ ГОЧС (Федеральный центр науки и высоких технологий) МЧС России
- 46 ЦНИИ Министерства обороны Российской Федерации
- АО «Объединенная судостроительная корпорация»
- Концерн радиостроения «Вега»
- ФГУП «Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем»
- Ассоциация предприятий индустрии беспилотных авиационных систем
- Институт проблем морских технологий Дальневосточного отделения РАН
- Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН
- Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН
- Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН
- Кабардино-Балкарский научный центр РАН
- Дальневосточный федеральный университет
- Южный федеральный университет
- Санкт-Петербургский государственный морской технический университет

- Московский государственный институт радиотехники, электроники и автоматики
- Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана
- Северо-Кавказская государственная гуманитарно-технологическая академия
- Институт механики МГУ им. М.В. Ломоносова
- Самарский государственный аэрокосмический университет им. академика С.П. Королева
- ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики»
- Журнал «Мехатроника, автоматизация и управление»
- Журнал «Известия ЮФУ. Технические науки»
- Журнал «Труды СПИИРАН»

## **ОРГКОМИТЕТ КОНФЕРЕНЦИИ**

### **ПРЕДСЕДАТЕЛЬ ОРГКОМИТЕТА:**

Член коллегии Военно-промышленной комиссии Российской Федерации  
**Мартьянов О.В.**

### **ЗАМЕСТИТЕЛЬ ПРЕДСЕДАТЕЛЯ ОРГКОМИТЕТА:**

Директор НИИ робототехники и процессов управления Южного федерального университета **Пшихопов В.Х.**

### **ЧЛЕНЫ ОРГКОМИТЕТА:**

**Алфимов С.М.** – ответственный секретарь научно-технического совета Военно-промышленной комиссии Российской Федерации;

**Анисимов Н.Ю.** – ректор ФГАОУ ВО «Дальневосточный федеральный университет»;

**Апполонов Е.М.** – генеральный директор АО «ЦКБ “Лазурит”»;

**Беккер А.Т.** – директор Инженерной школы ФГАОУ ВО «Дальневосточный федеральный университет»;

**Буренок В.М.** – президент Российской академии ракетных и артиллерийских наук;

**Вельтищев В.В.** – заведующий кафедрой «Подводные роботы и аппараты» МГТУ им. Н.Э. Баумана;

**Григорьев А.И.** - генеральный директор Фонда перспективных исследований;

**Денисов И.И.** – руководитель Национального центра развития технологий и базовых элементов робототехники;

**Доброхотов А.В.** – советник президента АО «Объединенная судостроительная корпорация»;

**Иванов П.М.** – научный руководитель Кабардино-Балкарского научного центра РАН;

**Киселев Л.В.** – главный редактор журнала «Подводные исследования и робототехника», главный научный сотрудник Института морских технологий Дальневосточного отделения РАН;

**Комченков В.И.** – главный инженер 2 отдела Управления перспективных межвидовых исследований и специальных проектов Минобороны России;

**Кононов А.Ф.** - руководитель приоритетного технологического направления по технологиям РТК (главный технолог РТК);

**Кордюков Р.Ю.** – заместитель начальника Главного управления научно-исследовательской деятельности и технологического сопровождения передовых технологий (инновационных исследований) Минобороны России;

**Королев И.О.** – заместитель командующего по вооружению Тихоокеанского флота Вооружённых сил Российской Федерации;

**Кутахов В.П.** - директор проектного комплекса «Роботизированные авиационные системы» ФГБУ «Национальный исследовательский центр “Институт им. Н.Е. Жуковского”»;

**Мионов А.М.** – начальник Главного управления научно-исследовательской деятельности и технологического сопровождения передовых технологий (инновационных исследований) Министерства обороны Российской Федерации;

**Михайлов Ю.М.** – председатель научно-технического совета Военно-промышленной комиссии Российской Федерации, заместитель председателя коллегии Военно-промышленной комиссии Российской Федерации, академик РАН;

**Наумов В.Н.** – заведующий кафедрой «Многоцелевые гусеничные машины и мобильные роботы» МГТУ им. Н.Э. Баумана;

**Наумов Л.А.** – научный руководитель Института морских технологий Дальневосточного отделения РАН, член-корр. РАН;

**Никитин В.С.** – генеральный директор ФГУП «Крыловский государственный научный центр»;

**Панков С.Е.** – начальник Управления перспективных межвидовых исследований и специальных проектов Минобороны России;

**Пашков Ю.Д.** – заместитель начальника Департамента информационных технологий, связи и защиты информации МВД России;

**Пешехонов В.Г.** – генеральный директор АО «Концерн ЦНИИ “Электроприбор”», академик РАН;

**Попов С.А.** – начальник Главного научно-исследовательского испытательного центра робототехники Министерства обороны Российской Федерации;

**Рахманов А.А.** – председатель экспертного совета Высшей аттестационной комиссии по военной науке и технике;

**Рахманов А.Л.** – президент АО «Объединенная судостроительная корпорация»;

**Рубцов И.В.** – начальник центра робототехнических систем и комплексов МГТУ им. Н.Э. Баумана;

**Себряков Г.Г.** – начальник подразделения ФГУП «ГосНИИ авиационных систем», член-корр. РАН;

**Суров А.Б.** – председатель Морского научного комитета Минобороны России;

**Сыроежко А.А.** – директор по управлению программами развития роботизированных беспилотных систем АО «Концерн радиостроения “Вега”»;

**Сычков В.Б.** – руководитель Сибирского отделения Фонда перспективных исследований;

**Туричин Г.А.** – и.о. ректора Санкт-Петербургского государственного морского технического университета;

**Цариченко С. Г.** – начальник базового методического полигона испытаний робототехнических комплексов ФКП «НИИ “Геодезия”»;

**Цыганов Д.И.** – заместитель начальника Управления координации и обеспечения деятельности организаций в сфере науки ФАНО России;

**Черников С.Г.** – заместитель генерального директора АО «НИИ автоматической аппаратуры им. В.С. Семенихина»;

**Щербинин В. В.** – начальник научно-технического отделения ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики»;

**Щербатюк А.Ф.** – директор Института морских технологий Дальневосточного отделения РАН, член-корр. РАН;

**Юсупов Р.М.** – научный руководитель Санкт-Петербургского института информатики и автоматизации РАН, член-корр. РАН.

#### ТЕХКОМИТЕТ:

Косенко Е.Ю.,

Маевский А.М.,

Медведев М.Ю.,

Павленко Д.Д.,

Пархоменко В.Б.,

Хлебникова Н.В.,

Щукина С.Ю.

## РЕГЛАМЕНТ РАБОТЫ СЕКЦИЙ

Секция	Дата	Помещение <sup>1</sup>
ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ	02.04.2018	Конференц-зал «Средний»
СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ, В Т.Ч. ПРИ ВЗАИМОДЕЙСТВИИ С ДРУГИМИ ВИДАМИ РТК И ТРАДИЦИОННЫМИ СРЕДСТВАМИ ВВСТ	03.04.2018	Конференц-зал «Средний»
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ЭНЕРГЕТИКИ И ПРИВОДНОЙ ТЕХНИКИ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ	03.04.2018	Конференц-зал «Колонный»
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ, В Т.Ч. ГРУППОВОГО, И МОДЕЛИРОВАНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ	04.04.2018	Конференц-зал «Средний»
СЕКЦИЯ ПРОТИВОДЕЙСТВИЯ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ	04.04.2018	Конференц-зал «Колонный»
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ И СРЕДСТВ СВЯЗИ, НАВИГАЦИИ И НАВЕДЕНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ	05.04.2018	Конференц-зал «Средний»
МОЛОДЕЖНАЯ ШКОЛА-СЕМИНАР	05.04.2018	Конференц-зал «Колонный»
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ	06.04.2018	Конференц-зал «Колонный»
ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ	06.04.2018	Конференц-зал «Колонный»

---

<sup>1</sup> Конференц-зал «Средний» и конференц-зал «Колонный» расположены в корпусе В кампуса Дальневосточного федерального университета, уровень 6

# ПРОГРАММА МЕРОПРИЯТИЙ

## 01.04.18, воскресенье – день заезда

17-30 – 20-00 **Заседание Оргкомитета** конференции: Утверждение программы мероприятий

## 02.04.18, понедельник

09-00 – 13-00 – **Пленарное заседание:** открытие конференции. Приветствие гостей и участников конференции заседание  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**  
(Холл перед конференц-залом «Колонный», корпус В, уровень 6)

14-00 – 16-30 – **Пленарное заседание (продолжение)**  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

16-30 – 18-30 – **Заседание круглого стола** по вопросу «Разработка и создание модульных платформ для практической отработки технологий и проведения соревнований в области морских РТК» (выработка предложений в решение конференции).  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

### **Модераторы:**

Заместитель руководителя Национального центра развития технологий и базовых элементов робототехники Кононов А.Ф.

Директор ФГБУН «Институт проблем морских технологий ДВО РАН» Щербатюк А.Ф.

## 03.04.18, вторник

09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция применения РТК морского базирования, в т.ч. при взаимодействии с другими видами РТК и традиционными средствами ВВСТ»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем энергетики и приводной техники РТК морского базирования»  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**  
(Холл перед конференц-залом «Колонный», корпус В, уровень 6)

14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секция применения РТК морского базирования, в т.ч. при взаимодействии с другими видами РТК и традиционными средствами ВВСТ»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем энергетики и приводной техники РТК морского базирования»  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)



16-30 – 18-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу  
«Практика и возможности АО “Рособоронэкспорт”  
по продвижению на экспорт наукоемкой продукции»  
(выработка предложений в решение конференции).  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

**Модератор:**

Заместитель начальника Департамента оборонных технологий  
и космоса АО «Рособоронэкспорт» *Миронов В.В.*

18-00 – 19-30 – **Заседание круглого стола** по вопросу  
«Проблемные вопросы разработки и внедрения системы  
мониторинга и коллективного доступа к результатам  
разработок, технологиям и ключевым компетенциям  
в области создания, отработки и испытания перспективных  
РТК и их базовых элементов» (выработка предложений  
в решение конференции)  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

**Модератор:**

Заместитель генерального директора ООО «ЕДРИД» *Пен Е.А.*

**04.04.18, среда**

09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем  
управления, в т.ч. группового, и моделирования РТК морского  
базирования»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секции противодействия РТК военного  
назначения»  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**  
(Холл перед конференц-залом «Колонный», корпус В, уровень 6)

14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем  
управления, в т.ч. группового, и моделирования РТК морского  
базирования»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)

14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секции противодействия РТК военного  
назначения»  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

16-30 – 18-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу  
«Искусственный интеллект в системах управления и обработки информации»  
(выработка предложений в решение конференции)  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

**Модератор:**

Председатель Экспертного совета Национального центра  
развития технологий и базовых элементов робототехники,  
директор НИИ робототехники и процессов управления  
Южного федерального университета *Пишихов В.Х.*

#### 05.04.18, четверг

- 09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем и средств связи, навигации и наведения РТК морского базирования»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)
- 13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**  
(Холл перед конференц-залом «Колонный», корпус В, уровень 6)
- 14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем и средств связи, навигации и наведения РТК морского базирования»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)
- 14-00 – 16-00 – **Заседание** «Секции молодежной школы-семинара»  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)
- 16-30 – 18-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу «Проблемные вопросы развития науки и образования в области робототехники»  
(выработка предложений в решение конференции)  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

#### **Модераторы:**

Заместитель начальника Управления координации и обеспечения деятельности организаций в сфере науки ФАНО России *Цыганов Д.И.*

Заместитель начальника отдела программного проектирования ФАНО России *Мугин О.О.*

#### 06.04.18, пятница

- 09-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем технического зрения РТК морского базирования»  
(Конференц-зал «Средний», корпус В, уровень 6)
- 13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)
- 14-00 – 16-00 – **Пленарное заседание:** закрытие конференции. Обсуждение и принятие решения конференции  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)
- 16-30 – 18-00 – **Заседание Оргкомитета** конференции: Утверждение решения конференции. Обсуждение результатов  
(Конференц-зал «Колонный», корпус В, уровень 6)

#### 07.04.18, суббота – день отъезда

## **РАБОЧАЯ ПРОГРАММА**

### ***РЕГЛАМЕНТ ПРОДОЛЖИТЕЛЬНОСТИ ДОКЛАДОВ***

Пленарный доклад – до 20 минут.

Секционный доклад – до 15 минут.

Стендовый доклад – до 5 минут.

### ***ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ***

Приветствия членов Оргкомитета и гостей конференции

### ***ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ***

Сопредседатели: **Мартьянов О.В.** – Член коллегии Военно-промышленной комиссии Российской Федерации, **Пшихопов В.Х.** – Директор НИИ робототехники и процессов управления Южного федерального университета

**О.В. Мартьянов**

*Член коллегии Военно-промышленной комиссии Российской Федерации*

ВСТУПИТЕЛЬНОЕ СЛОВО ПРЕДСЕДАТЕЛЯ ОРГКОМИТЕТА

**Н.Ю. Анисимов**

*Ректор Дальневосточного федерального университета*

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ ДАЛЬНЕВОСТОЧНОГО ФЕДЕРАЛЬНОГО УНИВЕРСИТЕТА

**И.О. Королев**

*Заместитель командующего по вооружению Тихоокеанского флота*

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ КОМАНДОВАНИЯ ТИХООКЕАНСКОГО ФЛОТА

**В.Х.Пшихопов**

*Южный федеральный университет*

НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ И ОРГАНИЗАЦИОННО-ПРАВОВЫЕ ПРОБЛЕМЫ СОЗДАНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ ВОЕННОГО, СПЕЦИАЛЬНОГО И ДВОЙНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

**А.Ф. Кононов , С.Ю. Москаев, И.Н. Гольмаков**  
*Национальный центр развития технологий и базовых элементов  
робототехники*

**О ПРОБЛЕМНЫХ ВОПРОСАХ РАЗВИТИЯ КЛЮЧЕВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

**А.А. Борейко, А.В. Воронцов, Д.Н. Михайлов, Ю.В. Матвиенко,  
В.В. Негода, А.Ф. Щербатюк**  
*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

**СОВРЕМЕННЫЙ ОПЫТ ВЫПОЛНЕНИЯ МОРСКИХ РАБОТ С  
ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ,  
РАЗРАБОТАННЫХ В ИПМТ ДВО РАН**

**Е.М. Апполонов, А.А. Бачурин, О.Л. Пономарев, А.И. Горохов**  
*АО «Центральное конструкторское бюро “Лазурит”»*

**О ВОЗМОЖНОСТИ И НЕОБХОДИМОСТИ СОЗДАНИЯ СВЕРХ БОЛЬШОГО  
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА**

**О.Н. Помазуев**  
*Главное управление научно-исследовательской деятельности и  
технологического сопровождения передовых технологий (инновационных  
исследований) Министерства обороны Российской Федерации*

**ОСНОВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ КОНЦЕПЦИИ РАЗВИТИЯ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ВОЕННОГО,  
СПЕЦИАЛЬНОГО И ДВОЙНОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

**А.Т. Беккер, В.И. Петухов**  
*Дальневосточный федеральный университет*

**НАПРАВЛЕНИЯ СОВЕРШЕНСТВОВАНИЯ ИНЖЕНЕРНОЙ  
ПОДГОТОВКИ В ВУЗЕ: НА ПРИМЕРЕ ИНЖЕНЕРНОЙ ШКОЛЫ  
ДВФУ**

**Г.Ю. Илларионов, А.А. Борейко, Ю.В. Матвиенко**  
*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

**НЕКОТОРЫЕ АСПЕКТЫ ВОЕННОГО ПРИМЕНЕНИЯ ПОДВОДНЫХ  
РОБОТОВ ЗА РУБЕЖОМ**

**И.В. Кожемякин**

*Санкт-Петербургский государственный  
морской технический университет*

ПЕРСПЕКТИВЫ СОЗДАНИЯ УНИВЕРСАЛЬНОГО РОБОТИЗИРОВАННОГО  
МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНОГО АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО  
АППАРАТА ДЛЯ РАБОТЫ В АРКТИЧЕСКОЙ ЗОНЕ

**А.Б. Суров, А.В. Городецкий**

*Морской научный комитет*

НАПРАВЛЕНИЯ РАЗВИТИЯ И ИСПОЛЬЗОВАНИЯ РТК В ИНТЕРЕСАХ  
ВМФ

**Л.А. Наумов, А.И.Боровик**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

АНАЛИЗ ОСОБЕННОСТЕЙ ФОРМИРОВАНИЯ ГЛОБАЛЬНЫХ  
МАРШРУТОВ АВТОНОМНЫХ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ

**Ю.В. Матвиенко, М.А. Панин, В.А. Стороженко, А.В. Инзарцев**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

КОНЦЕПЦИЯ СОЗДАНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СРЕДСТВ  
МОБИЛЬНОГО КОНТРОЛЯ ПОДВОДНОЙ ОБСТАНОВКИ

**М.Ю. Глушченко, С.Г. Черников**

*НИИ автоматической аппаратуры имени В.С. Семенихина*

ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ НА  
ОСНОВЕ БЕЗЭКИПАЖНЫХ КАТЕРОВ

**В.Г. Хорошев**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

РОЛЬ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОЙ БАЗЫ ФГУП «КРЫЛОВСКИЙ  
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ НАУЧНЫЙ ЦЕНТР» В ОБЛАСТИ СОЗДАНИЯ РТК И  
ИХ БАЗОВЫХ ЭЛЕМЕНТОВ

**В.Ю. Дорофеев, О.Г. Власов, А.А. Курносое**

*АО «СПМБМ “Малахит”»*

СОСТОЯНИЕ РАЗРАБОТОК И ПРЕДЛОЖЕНИЯ АО «СПМБМ “МАЛАХИТ”»  
ПО ПОРЯДКУ СОЗДАНИЯ МОРСКИХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ  
КОМПЛЕКСОВ И СИСТЕМ ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ГОСУДАРСТВЕННЫХ  
ИНТЕРЕСОВ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

**А.А. Якушев**

*Государственный научно-исследовательский  
навигационно-гидрографический институт (ГНИНГИ)*

ПРОБЛЕМНЫЕ ВОПРОСЫ СИСТЕМ НАВИГАЦИИ И НАВИГАЦИОННО-  
ГИДРОГРАФИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ МОРСКИХ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

**М.Ю.Медведев**

*Южный федеральный университет*

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ ПЛАНИРОВАНИЯ  
ДВИЖЕНИЙ АНПА И ИХ ГРУПП В НЕОПРЕДЕЛЕННЫХ СРЕДАХ

**Е.А. Дудоров, В.Х. Тах**

*АО «НПО “Андроидная техника”»*

АВТОНОМНЫЕ БОЕВЫЕ СТРЕЛКОВЫЕ КОМПЛЕКСЫ ДЛЯ НАЗЕМНЫХ  
И НАДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

**Д.И. Цыганов, О.О. Мугин**

*Федеральное агентство научных организаций России*

ПОТЕНЦИАЛ АКАДЕМИЧЕСКОГО СЕКТОРА НАУКИ В ОБЛАСТИ  
РАЗВИТИЯ ПЕРСПЕКТИВНЫХ МОРСКИХ РОБОТИЗИРОВАННЫХ  
КОМПЛЕКСОВ

**В.Г. Довгань**

*Союз ветеранов космических войск*

РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ ЗАБОРА И ДОСТАВКИ НА ЗЕМЛЮ  
ЛУННОГО ГРУНТА

**Секция применения РТК морского базирования,  
в т.ч. при взаимодействии с другими видами РТК  
и традиционными средствами ВВСТ**

**И.О. Королев**

*Командование Тихоокеанского флота*

**ОСНОВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ РОБОТИЗАЦИИ ВОЕННО-МОРСКОГО  
ФЛОТА РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

**А.И. Горохов, Л.О. Пономарев**

*АО «Центральное конструкторское бюро “Лазурит”»*

**КОНЦЕПЦИЯ МОДУЛЬНОГО НПА ДЛЯ ОБСЛЕДОВАНИЯ АКВАТОРИЙ И  
ВЫПОЛНЕНИЯ ПОДВОДНЫХ ИНЖЕНЕРНЫХ РАБОТ**

**А.В. Багницкий, Г.Ю. Илларионов,**

**С.В. Мальцева, Д.М. Сонькин, Ю.А. Чурсин, А.В. Воронцов**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

**АНПА «ПЛАТФОРМА» - МНОГОЦЕЛЕВОЙ НОСИТЕЛЬ  
ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКОГО ОБОРУДОВАНИЯ**

**Г.Ю. Илларионов, А.А. Карпачёв, А.В. Матвиенко**

*Тихоокеанское высшее военно-морское училище им. С.О. Макарова*

**МЕТОДИКА ПОСТРОЕНИЯ МАРШРУТА АНПА В КОНФЛИКТНОЙ СРЕДЕ**

**А.И. Машошин, И.В. Пашкевич**

*АО «Концерн «ЦНИИ “Электроприбор”»*

**ОБЛИК ПОДВОДНОГО РОБОТОТЕХНИЧЕСКОГО КОМПЛЕКСА ДЛЯ  
СЕЙСМОРАЗВЕДКИ НА МОРСКОМ ШЕЛЬФЕ**

**С.А. Попов, Г.Г. Безрук,**

**В.Ю. Занин, И.В. Кожемякин, В.С. Тарадонов, А.А. Мысливый**

*Главный научно-исследовательский*

*испытательный центр робототехники Минобороны России,*

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет*

**ПЕРСПЕКТИВЫ СОЗДАНИЯ ТЯЖЕЛОГО ГИБРИДНОГО АВТОНОМНОГО  
НЕОБИТАЕМОГО АППАРАТА ДЛЯ РАБОТЫ В АРКТИЧЕСКОЙ ЗОНЕ**

**В.Н. Поляков**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

АНАЛИЗ ЦЕЛЕЙ, ЗАДАЧ И НОМЕНКЛАТУРЫ ТИПОВ МОРСКИХ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

**А.Ю. Кравченко**

*46ЦНИИ МО РФ*

КОНЦЕПЦИЯ ЭФФЕКТИВНОГО РАЗВЕРТЫВАНИЯ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ С РАЗЛИЧНЫХ БОЕВЫХ  
ПЛАТФОРМ

**А.В. Юхнин**

*ПАО «Невское проектно-конструкторское бюро»*

ОБЛИК КОМАНДНОГО КОМПЛЕКСА УПРАВЛЕНИЯ  
РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ РАЗНОРОДНЫМИ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ  
СИСТЕМАМИ ДЛЯ ПЕРСПЕКТИВНЫХ ФЛАГМАНСКИХ КОРАБЛЕЙ

**К.З. Лаптев, А.Г. Квашнин**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

МИНИ-ТОРПЕДЫ ДЛЯ АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ  
АППАРАТОВ ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ

**Т.А. Барамидзе, А.И. Маликов**

*ООО «Газпром-добыча-шельф Южно-Сахалинск»*

ФУНКЦИОНАЛЬНЫЕ ЗАДАЧИ МОРСКОЙ РОБОТОТЕХНИКИ ПРИ  
ОБУСТРОЙСТВЕ И ЭКСПЛУАТАЦИИ ШЕЛЬФОВЫХ МЕСТОРОЖДЕНИЙ  
ОХОТСКОГО И АРКТИЧЕСКИХ МОРЕЙ

**Н.А. Рудианов**

*3 Центральный научно-исследовательский институт  
Минобороны России*

ФОРМИРОВАНИЕ ТАКТИКО-ТЕХНИЧЕСКИХ ТРЕБОВАНИЙ К  
РАЗРАБОТКЕ ПЕРСПЕКТИВНЫХ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ С  
УЧЁТОМ ОСОБЕННОСТЕЙ РЕАЛИЗАЦИИ ЖИЗНЕННОГО ЦИКЛА  
РОБОТИЗИРОВАННОГО ВООРУЖЕНИЯ

**Я.С. Волков, С.Б. Касаткин, Р.А. Сенин, А.В. Сидоренко, В.А. Стороженко**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫЕ ОЦЕНКИ ПОМЕХОУСТОЙЧИВОСТИ  
КОМБИНИРОВАННЫХ ПРИЕМНИКОВ И ПЕРСПЕКТИВЫ ИХ  
ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ДЛЯ ОБНАРУЖЕНИЯ МАЛОШУМНЫХ ПОДВОДНЫХ  
ОБЪЕКТОВ



**В.А. Шурыгин, В.А. Серов, И.В. Ковшов, С.А. Устинов**

*АО «Федеральный научно-производственный центр «Титан-Баррикады»»*

КОНЦЕПЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ ПОДВОДНЫХ ШАГАЮЩИХ  
РОБОТИЗИРОВАННЫХ ПЛАТФОРМ

**Е.Ю. Косенко**

*РГ №27 НТС ВПК РФ*

ЗАДАЧА ОЦЕНКИ ТЕХНИЧЕСКОЙ И ТЕХНОЛОГИЧЕСКОЙ  
РЕАЛИЗУЕМОСТИ ТРЕБОВАНИЙ К РТК: ОРГАНИЗАЦИОННЫЙ ПОДХОД

**А.С. Болдырев, Л.С. Веревкина, А.Л. Веревкин**

*Южный федеральный университет*

АСПЕКТЫ КАЧЕСТВА И НАДЕЖНОСТИ СВЕРХЗВУКОВОГО  
БЕСПИЛОТНИКА НА БАЗЕ РАКЕТЫ МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ

**К.В. Рождественский, Б.А. Гайкович, В.Ю. Занин, И.В. Кожемякин**

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет,*

*АО «НПП Подводных технологий «Океанос»*

ОСНОВНЫЕ ТЕНДЕНЦИИ РАЗВИТИЯ ТЕОРИИ ПОДВОДНЫХ И  
ВОЛНОВЫХ ГЛАЙДЕРОВ

**И.Б. Панков, Р.В. Красильников**

*АО «Концерн морское подводное оружие «Гидроприбор»*

ПЕРСПЕКТИВЫ СОЗДАНИЯ КОМПЛЕКСОВ ВООРУЖЕНИЯ ДЛЯ  
МОРСКИХ РОБОТИЗИРОВАННЫХ СИСТЕМ

**А.Р. Гайдук, С.Г. Капустян, А.А. Дьяченко, Е.А. Плаксиенко**

*Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ*

ПРИНЦИПЫ ФОРМИРОВАНИЯ АВТОНОМНЫХ МИССИЙ БЛА ДЛЯ  
ОСВЕЩЕНИЯ НАДВОДНОЙ ОБСТАНОВКИ

**С.А. Качанов, А.Ю. Баранник**

*ФГУ ВНИИ ГОЧС МЧС России*

ОПЫТ ПРАКТИЧЕСКОГО ПРИМЕНЕНИЯ РОБОТОТЕХНИКИ В МЧС  
РОССИИ И ТРЕБОВАНИЯ К ИХ ДАЛЬНЕЙШЕМУ РАЗВИТИЮ

**Н.А. Руднянов, А.В. Рябов, В.С. Хрущев**

*3-й Центральный научно-исследовательский институт*

*Министерства обороны Российской Федерации*

ГРУППОВОЕ ПРИМЕНЕНИЕ НАЗЕМНЫХ РТК ПРИ ВЕДЕНИИ  
БОЕВЫХ ДЕЙСТВИЙ

**М.В. Санеев**

*АО «Центральный научно-исследовательский  
институт автоматики и гидравлики»*

**ПРИМЕНЕНИЕ НПА ДЛЯ ПОРАЖЕНИЯ КРУПНОТОННАЖНЫХ МОРСКИХ  
ЦЕЛЕЙ НА ДАЛЬНИХ ДИСТАНЦИЯХ**

**А.К. Насонов, М.И. Панкратов, Ю.А. Чурсин**

*Томский политехнический университет*

**РАЗРАБОТКА МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНОГО БЕЗЭКИПАЖНОГО КАТЕРА  
ПРОМЕЖУТОЧНОГО КЛАССА**

**А.В. Воронцов, И.Г. Мокеева, А.Ю. Толстоногов, В.В. Костенко**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

**УПРАВЛЕНИЕ ДВИЖЕНИЕМ АНПА ПРИ БУКСИРОВКЕ МАГНИТОМЕТРА**

**В.С. Лапшов, В.П. Носков, И.В. Рубцов И.В.,**

**Н.А. Рудианов, А.В. Рябов, В.С. Хрущев**

*МГТУ им. Н.Э. Баумана,*

*3-й Центральный научно-исследовательский институт  
Министерства обороны Российской Федерации*

**ФОРМИРОВАНИЕ МОДЕЛЕЙ ВИРТУАЛЬНОЙ РЕАЛЬНОСТИ И  
ИНФОРМАЦИОННО-НАВИГАЦИОННЫХ ПОЛЕЙ ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ  
АВТОНОМНОГО ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ РТК СПЕЦИАЛЬНОГО  
НАЗНАЧЕНИЯ**

**Сахаров В.П.**

*ОКБ «РИТМ»*

**ПРИМЕНЕНИЕ РТК ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ ПОДВОДНЫХ  
АКВАТОРИЙ**

**И.В. Кожемякин, В.А. Рыжов, М.Н. Чемоданов, Н.Н. Семенов**

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет*

**ИССЛЕДОВАНИЕ ВЛИЯНИЯ СКОРОСТИ И ДАЛЬНОСТИ СВЯЗИ МЕЖДУ  
ЭЛЕМЕНТАМИ МУЛЬТИАГЕНТНОЙ СЕТИ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ НА  
ЕЕ УСТОЙЧИВОСТЬ К ИЗМЕНЕНИЮ УСЛОВИЙ РАБОТЫ**

**А.П. Блинков, В.А. Рыжов, И.В. Кожемякин**

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет  
АО «НПП Подводных технологий «Океанос»*

**ПОВЫШЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ ПРИМЕНЕНИЯ АНПА ДЛЯ ЗАДАЧ  
ОКЕАНОГРАФИЧЕСКИХ ИССЛЕДОВАНИЙ**

**М.В. Дышлюк, Д.А. Сизоненко, М.А. Скулябин, Е.А. Пен**

*АО «Единый депозитарий результатов интеллектуальной деятельности»*

**СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ  
СОБСТВЕННОСТЬЮ (ЗНАНИЯМИ) ПРИ ИСПОЛНЕНИИ  
ГОСУДАРСТВЕННОГО И КОММЕРЧЕСКОГО ЗАКАЗА**

**С.Б. Гудименко, Л.А. Наумов, А. И. Боровик**

*ООО «Современные морские технологии»*

**СВЕРХМАЛЫЙ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫЙ НЕОБИТАЕМЫЙ ПОДВОДНЫЙ  
АППАРАТ «ГОЛОВАСТИК»**

**М.Ю. Медведев**

*НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ*

**ПЕРСПЕКТИВЫ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ И ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ  
РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ В ХОДЕ ПРОВЕДЕНИЯ БОЕВЫХ  
ОПЕРАЦИЙ**

**В.О. Борусевич, А.Ю. Яковлев**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

**ОСОБЕННОСТИ ПРОЕКТИРОВАНИЯ И УПРАВЛЕНИЯ РАБОТОЙ  
ДВИЖИТЕЛЕЙ МОРСКИХ РОБОТОВ**

**В.Г. Хорошев**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

**СКРЫТНОСТЬ МОРСКИХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ КАК  
ЭЛЕМЕНТ ЭФФЕКТИВНОСТИ ИХ БОЕВОГО ПРИМЕНЕНИЯ**

**А.В. Багницкий, Б.А. Касаткин, О.Ю. Львов, В.Д. Нечаев**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

**ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ПОГРАНИЧНЫХ ВОЛН РЭЛЕЯ-ШОЛТЕ В ПРОБЛЕМЕ  
ОБНАРУЖЕНИЯ МАЛОШУМНЫХ ОБЪЕКТОВ В МЕЛКОМ МОРЕ**

**Б.А. Скороход**

*Севастопольский государственный университет*

ПРОГНОЗИРУЮЩИЕ АЛГОРИТМЫ ПРЕДОТВРАЩЕНИЯ  
СТОЛКНОВЕНИЙ ПРИ ПЛАВАНИИ СУДНА В АВТОНОМНЫХ РЕЖИМАХ

**А.И. Машошин, И.В. Пашкевич, А.И. Соколов**

*АО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор»*

ИНТЕГРАЦИЯ И УНИФИКАЦИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫХ  
НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ

**В.В. Горбацкий, Д.И. Дудко, Е.С. Лебедева, Н.Н. Шпилёв**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

ИССЛЕДОВАНИЯ ГИДРОФИЗИЧЕСКИХ ПОЛЕЙ АНПА В ОТКРЫТОМ  
ОПЫТОВОМ БАССЕЙНЕ ФГУП «КРЫЛОВСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ  
НАУЧНЫЙ ЦЕНТР»

**В.А. Герасимов, Л.А. Наумов, В.Д. Нечаев, Ю.В. Матвиенко**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

ПРИМЕНЕНИЕ ПОДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ  
ДЛЯ ОБЗОРНО-ПОИСКОВЫХ РАБОТ НА ШЕЛЬФЕ

**Р.А. Дурнев, А.Ф. Шаклеин, И.О. Артамонов**

*ФГБУН «Российская академия Ракетных и Артиллерийских войск»*

ПЕРСПЕКТИВЫ ПРИМЕНЕНИЯ ТЕХНОЛОГИЙ ИСКУССТВЕННОГО  
ИНТЕЛЛЕКТА В СИСТЕМЕ БОЕВОЙ ЭКИПИРОВКИ  
ВОЕННОСЛУЖАЩИХ

***Секция технологического обеспечения систем энергетики и  
приводной техники РТК морского базирования***

**Е.А. Дудоров, В.Х. Тах**  
*АО «НПО “Андроидная техника”»*

ПЕРСПЕКТИВЫ ПРИМЕНЕНИЯ БИОМОРФНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ В  
ИНТЕРЕСАХ ВМФ РФ (МОРСКОЙ СПАСАТЕЛЬ, РОБОТ-ВОДОЛАЗ,  
ПАТРУЛЬ ПРИБРЕЖНОЙ ЗОНЫ)

**М.Б. Гурбашков**  
*Компания «АВИ Соллюшнс»*

ПРОБЛЕМНЫЕ ВОПРОСЫ ВЫБОРА БАЗОВЫХ КОМПОНЕНТОВ РТК

**Н.А. Проценко, В.П. Кульга, А.Н. Петров, И.В. Горбачева,  
С.И. Щеколдин, С.Д. Лихоносов**  
*ПАО «Сатурн»*

ПЕРСПЕКТИВЫ ПРИМЕНЕНИЯ АВТОНОМНЫХ ИСТОЧНИКОВ  
ПИТАНИЯ ПАО «САТУРН» В РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСАХ

**Г.В. Кириллов**  
*АО «Ижевский радиозавод»*

СЛОЖНОСТИ РАЗРАБОТКИ ПРИВОДНЫХ УЗЛОВ СОВРЕМЕННЫХ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ И ПУТИ ИХ ПРЕОДОЛЕНИЯ

**В.М. Рулевский , Р.В. Мещеряков**  
*Научно-исследовательский институт автоматики и электромеханики  
Томского государственного университета  
систем управления и радиоэлектроники (ТУСУР)*

РАЗРАБОТКА СИСТЕМ ЭНЕРГОСНАБЖЕНИЯ ДЛЯ ГЛУБОКОВОДНЫХ  
ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ

**В.О. Борусевич, А.Ю. Яковлев**  
*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

ОПЫТ ПРОЕКТИРОВАНИЯ СУДОВЫХ ДВИЖИТЕЛЕЙ ДЛЯ ЗАДАЧ  
МОРСКОЙ РОБОТОТЕХНИКИ

**В.А. Герасимов, А.В. Комлев, М.В. Красковский,**

**И.А. Чемезов, А.Ю. Филоженко**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

**ОПРЕДЕЛЕНИЕ КОНСТРУКТИВНЫХ ПАРАМЕТРОВ ТРАНСФОРМАТОРА  
СИСТЕМЫ БЕСКОНТАКТНОЙ ПЕРЕДАЧИ ЭЛЕКТРОЭНЕРГИИ**

**М.Ю. Медведев, В.А. Костюков, А.М. Маевский, Д.Д. Павленко**

*Южный федеральный университет*

**РАЗРАБОТКА КОМПЛЕКСНОЙ СИЛОВОЙ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ  
УСТАНОВКИ ДЛЯ НАДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ПЛАТФОРМ**

**А.А. Мартынов, В.К. Самсыгин, Д.В. Соколов,**

**М.Ю. Сергеев, А.А. Коковин**

*«ЦНИИ СЭТ» ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

**К ВОПРОСУ РАЗРАБОТКИ БЕСПРОВОДНЫХ И ПРОВОДНЫХ СИСТЕМ  
ЭЛЕКТРОСНАБЖЕНИЯ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫХ НЕОБИТАЕМЫХ  
ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ**

**М.Б. Гурбашков**

*ООО «АВИ Солюшнс»*

**КЛЮЧЕВЫЕ КОМПОНЕНТЫ РТК – ВОЗМОЖНОСТИ ДЛЯ ИНТЕГРАЦИИ,  
АДАПТАЦИИ И ЛОКАЛИЗАЦИИ**

**С.А. Александров**

*ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

**РАЗРАБОТКА ВОДОМЕТНОГО ДВИЖИТЕЛЯ НАСОСНОГО ТИПА ДЛЯ  
ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ**

**В.А. Герасимов, А.Ю. Филоженко**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

**ИСПОЛЬЗОВАНИЕ РЕЗОНАНСА ДЛЯ ПОВЫШЕНИЯ ЭФФЕКТИВНОСТИ  
СИСТЕМЫ БЕСКОНТАКТНОЙ ПЕРЕДАЧИ ЭЛЕКТРОЭНЕРГИИ НА  
ПОДВОДНЫЙ АППАРАТ**

**А.В. Иваненко**

*Компания VMPower*

**ЭНЕРГЕТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ НА ТОПЛИВНЫХ ЭЛЕМЕНТАХ ДЛЯ  
РОБОТОВ**

**М.В. Тепляков, С.А. Ивашков, Ю.В. Гончарова,  
А.О. Чиняева, В.Ю. Хоменко**

*НПЦ «Судовые электротехнические системы»*

**АНАЛИЗ ПОДХОДОВ К ОРГАНИЗАЦИИ ГЛУБОКОВОДНОЙ  
БЕСКОНТАКТНОЙ ПЕРЕДАЧИ ЭЛЕКТРИЧЕСКОЙ ЭНЕРГИИ**

**Р.В. Сибиряков**

*АО «Ригель»*

**ПЕРСПЕКТИВЫ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ  
ВОЕННОГО, СПЕЦИАЛЬНОГО И ДВОЙНОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

**Д.А. Беспалов**

*Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ*  
**СИСТЕМА ОЦЕНКИ ТОЧНОСТИ ПРЕДСТАВЛЕНИЯ НЕПРЕРЫВНЫХ  
ФУНКЦИЙ В СОВРЕМЕННЫХ ПРОБЛЕМНО-ОРИЕНТИРОВАННЫХ  
ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМАХ**

**В.А. Герасимов, М.В. Красковский, А.Ю. Филоженко**

*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

**ПОВЫШЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ СИСТЕМЫ БЕСКОНТАКТНОГО  
ЗАРЯДА АККУМУЛЯТОРНЫХ БАТАРЕЙ АВТОНОМНОГО  
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА**

**О.Н. Тулупов**

*Магнитогорский государственный  
технический университет им. Г.И. Носова*

**ИННОВАЦИОННЫЕ РЕШЕНИЯ МГТУ ИМ. Г.И. НОСОВА.  
СОВРЕМЕННЫЙ МОНИТОРИНГ ПРОМЫШЛЕННЫХ ЭНЕРГОСИСТЕМ**

**Р.В. Мешеряков**

*Томский государственный университет  
систем управления и радиоэлектроники (ТУСУР)*

**ОПЫТ РАЗРАБОТОК ТУСУР В ОБЛАСТИ ПРИВОДНОЙ ТЕХНИКИ**

**Е.А. Дудоров, В.Х. Тах**

*АО «НПО “Андроидная техника”»*

**БЕЗРЕДУКТОРНЫЙ КОМПЛЕКСНЫЙ ЭЛЕКТРОПРИВОД НА БАЗЕ  
МОБИЛЬНЫХ ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЕЙ, УСТРОЙСТВА НА ИХ ОСНОВЕ**

**П.Ю. Волощенко, Ю.П. Волощенко**

*Южный федеральный университет*

АЛГОРИТМ ИДЕНТИФИКАЦИИ ВОЛЬТАМПЕРНОЙ ХАРАКТЕРИСТИКИ  
ЧЕТЫРЕХПОЛЮСНОГО НЕЛИНЕЙНОГО ЭЛЕМЕНТА СВЧ

**Б.В. Бруслиновский, Н.А. Доброскок, А.В. Морозов, М.С. Никитин**

*«ЦНИИ СЭТ» ФГУП «Крыловский государственный научный центр»*

ЭНЕРГОЭФФЕКТИВНЫЙ ЭЛЕКТРОПРИВОД ПОДВОДНЫХ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

**М.А. Береснев, А.Л. Береснев**

*Южный федеральный университет*

УВЕЛИЧЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ ПОДВИЖНЫХ ОБЪЕКТОВ С  
ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ДЕТОНАЦИИ В ХОДОВОМ ДВИГАТЕЛЕ  
ВНУТРЕННЕГО СГОРАНИЯ

**В.В. Костенко, Д.Н. Михайлов, В.Д. Нечаев, А.Ю. Толстоногов**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

ГРЕБНОЙ ЭЛЕКТРОПРИВОД АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО  
ПОДВОДНОГО АППАРАТА

**А.С. Березкин, Е.Ю. Косенко**

*Южный федеральный университет*

ОЦЕНКА ГЕОМЕТРО-КИНЕМАТИЧЕСКИХ ПАРАМЕТРОВ  
МАНИПУЛЯЦИОННОЙ СИСТЕМЫ



***Секция технологического обеспечения систем управления, в т.ч. группового, и моделирования РТК морского базирования***

**В.Х. Пшихопов, М.Ю. Медведев**  
*Южный федеральный университет*

ГРУППОВОЕ УПРАВЛЕНИЕ АВТОНОМНЫМИ РОБОТАМИ В ЧАСТИЧНО НЕОПРЕДЕЛЕННЫХ СРЕДАХ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ НЕУСТОЙЧИВЫХ РЕЖИМОВ

**И.В. Кожемякин, В.А. Рыжов, Н.Н. Семенов, М.Н. Чемоданов**  
*АО «НПП Подводных технологий «Океанос»*

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет*  
СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ГРУППОЙ АНПА С НЕСКОЛЬКИМИ ЛИДЕРАМИ: МУЛЬТИАГЕНТНЫЙ ПОДХОД

**О.В. Карсаев, Л.А. Мартынова**  
*АО «Концерн ЦНИИ “Электроприбор”»*

МЕТОД КООРДИНАЦИИ ПОВЕДЕНИЯ ГРУППЫ АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ НА МУЛЬТИАГЕНТНОЙ ОСНОВЕ ПРИ ВЕДЕНИИ СЕЙСМОРАЗВЕДКИ

**В.А. Серов, С.А. Устинов, В.И. Максименко**  
*АО «Федеральный научно-производственный центр “Титан-Баррикады”»*

БОРТОВАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

**В.В. Родионов, С.И. Филиппов, Д.А. Варабин**  
*АО «Всероссийский научно-исследовательский институт “Сигнал”»*

УНИФИЦИРОВАННАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ КОМПЛЕКСАМИ

**Б.П. Питерский, В.А. Тупиков**  
*АО Научно-производственное предприятие «Авиационная и морская электроника»*

УПРАВЛЕНИЕ ГРУППОЙ БЕЗЭКИПАЖНЫХ КАТЕРОВ НА ОСНОВЕ МЕТОДА АНАЛИТИЧЕСКОГО КОНСТРУИРОВАНИЯ АГРЕГИРОВАННЫХ РЕГУЛЯТОРОВ

**А.В. Медведев, Л.В. Киселев**  
*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

ПАТРУЛИРОВАНИЕ МОРСКИХ РУБЕЖЕЙ ГРУППОЙ АНПА

**Д.А. Андриков**

*Юго-Западный государственный университет*

**МАТРИЧНЫЙ ПОДХОД И ТЕОРИЯ ХАОСА ДЛЯ ОЦЕНКИ  
УСТОЙЧИВОСТИ ТРАНСПОРТНОГО СРЕДСТВА**

**А.Р. Гайдук, В.В. Соловьев**

*НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ*

**АЛГОРИТМЫ УПРАВЛЕНИЯ НЕОДНОРОДНЫМИ ГРУППАМИ  
ПОДВИЖНЫХ ОБЪЕКТОВ В ТРЕХМЕРНЫХ СРЕДАХ С  
ПРЕПЯТСТВИЯМИ**

**К.В. Чеботков**

*27 Центральный научно-исследовательский институт*

*Минобороны России*

**МОДЕЛИРУЮЩИЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ ВЫБОРА РЕШЕНИЙ В  
КОНФЛИКТНЫХ СИТУАЦИЯХ**

**Н.А. Рудянов, А.И. Гурджи, А.В. Рябов, В.С. Хрущев**

*3-й Центральный научно-исследовательский институт*

*Минобороны России*

**АНАЛИЗ ФУНКЦИОНАЛЬНЫХ ЗАДАЧ РОБОТОВ-ЛИДЕРОВ В ГРУППАХ  
АВТОНОМНЫХ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

**А.В. Инзарцев, А.В. Багницкий**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточное отделение РАН*

**ПЕРЕПЛАНИРОВАНИЕ ЗАДАННОЙ ТРАЕКТОРИИ ПОКРЫТИЯ  
АКВАТОРИИ НА БОРТУ АНПА**

**И.О. Шаповалов, В.В. Соловьев, Д.А. Белоглазов**

*НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ*

**АНАЛИЗ АЛГОРИТМОВ ПОДДЕРЖАНИЯ СТРОЯ ГРУППЫ ПОДВИЖНЫХ  
ОБЪЕКТОВ В СРЕДАХ С ПРЕПЯТСТВИЯМИ**

**А.И. Боровик, М.В. Красковский, И.А. Чемезов**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

**АЛГОРИТМ РАЗРАБОТКИ И ТЕСТИРОВАНИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ  
АНПА НА БАЗЕ ПРОГРАММНОЙ ПЛАТФОРМЫ RSE**

**О.Г. Власов, А.А. Курносков**

*АО «СПМБМ “Малахит”»*

**ФУНКЦИОНАЛЬНАЯ СОВМЕСТИМОСТЬ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ  
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СРЕДСТВ**

**В.А. Чех, В.Г. Букреев, В.М. Рулевский, Р.В. Мещеряков**  
*НИИ автоматики и электромеханики  
Томского государственного университета  
систем управления и радиоэлектроники (ТУСУР)*

СИСТЕМА ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ ГЛУБОКОВОДНОГО АППАРАТА С  
ВЫСОКОВОЛЬТНОЙ ПЕРЕДАЧЕЙ ЭНЕРГИИ ПОСТОЯННОГО ТОКА ПО  
КАБЕЛЬ-ТРОСУ

**Е.А. Магид, Р.О. Лавренов, А.Г. Сагитов,  
М.А. Соколов, И.М. Афанасьев**  
*Казанский федеральный университет*

СИМУЛЯТОР ДЛЯ МОБИЛЬНОГО РОБОТА СПЕЦИАЛЬНОГО  
НАЗНАЧЕНИЯ

**В.К. Абросимов, А.Н. Мочалкин**  
*ООО «НПП “Сетецентрические платформы”»*

СЕРВИС-ОРИЕНТИРОВАННАЯ МОДЕЛЬ ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ В  
ГРУППАХ АВТОНОМНЫХ БОЕВЫХ РОБОТОВ

**Е.Я. Рубинович**  
*Институт проблем управления РАН*

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНАЯ ИГРА ПРЕСЛЕДОВАНИЯ-УКЛОНЕНИЯ ДВУХ  
ЦЕЛЕЙ С ОГРАНИЧЕНИЕМ НА РАЗВОРОТ ПРЕСЛЕДОВАТЕЛЯ

**А.В. Инзарцев, А.М. Павин, Г.Д. Елисенко, М.А. Панин**  
*Институт проблем морских технологий  
Дальневосточного отделения РАН*

АЛГОРИТМЫ МОНИТОРИНГА АКВАТОРИИ С ПОМОЩЬЮ ГРУППЫ  
СПЕЦИАЛИЗИРОВАННЫХ АВТОНОМНЫХ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ

**Л.А. Мартынова, Г.В. Колюхов, Н.Н. Рухлов, А.О. Пронин**  
*АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор"*

ИМИТАЦИОННАЯ СИСТЕМА ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ ГРУППЫ  
АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ НА  
МУЛЬТИАГЕНТНОЙ ОСНОВЕ

**В.В. Варганов, А.В. Гривачев, А.Г. Курочкин, Е.А. Титенко**  
*Юго-Западный государственный университет*

АППАРАТНО-ОРИЕНТИРОВАННЫЙ МЕТОД ПЛАНИРОВАНИЯ  
ДВИЖЕНИЯ НАЗЕМНОГО ПОДВИЖНОГО РОБОТА

**А.В. Инзарцев, А.М. Павин, Г.Д. Елисеенко**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

КОНТРОЛЬНО-АВАРИЙНАЯ СИСТЕМА ВЫСОКОГО УРОВНЯ ДЛЯ  
МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНЫХ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ

**М.А. Сонькин, Д.М. Сонькин**

*Томский политехнический университет*

ПЕРСПЕКТИВНЫЕ МЕТОДЫ ИНТЕЛЛЕКТУАЛИЗАЦИИ СИСТЕМ  
УПРАВЛЕНИЯ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ

**А.С. Шалимов, С.П. Тимошенко**

*Национальный исследовательский университет*

*«Московский институт электронной техники»*

РАЗРАБОТКА УНИВЕРСАЛЬНОГО СПОСОБА УДАЛЕНИЯ СЛУЧАЙНОЙ  
ПОСТОЯННОЙ СОСТАВЛЯЮЩЕЙ ИЗ ВХОДНОГО СИГНАЛА  
В УСЛОВИЯХ АПРИОРНОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

**А.Н. Зиневич, М.В. Китаев**

*Дальневосточный федеральный университет*

АВТОМАТИЗАЦИЯ МЕТОДА КОНТРОЛЯ ГЕОМЕТРИИ ГРЕБНЫХ  
ВИНТОВ

**А.М. Павин, В.В. Костенко, А.Ю. Филоженко**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

АВТОМАТИЧЕСКАЯ СТАБИЛИЗАЦИЯ НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО  
АППАРАТА НАД ОБЪЕКТАМИ МОРСКОГО ДНА НА ОСНОВЕ  
ФОТОИЗОБРАЖЕНИЙ

**Б.М. Владимирский**

*Южный федеральный университет*

ИССЛЕДОВАНИЕ ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ В МАЛЫХ ГРУППАХ ПРИ  
РЕШЕНИИ ЗАДАЧИ СТАБИЛИЗАЦИИ

**А.Л. Филатов**

*Дальневосточный федеральный университет*

СТЕНД ДЛЯ НАТУРНОГО МОДЕЛИРОВАНИЯ МАШУЩИХ  
ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

**М.В. Китаев, А.Н. Зиневич**

*Дальневосточный федеральный университет*

АВТОМАТИЗАЦИЯ ПРОЦЕССА РЕИНЖИНИРИНГА

**О.В. Карсаев**

*Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН*

ИМИТАЦИОННОЕ МОДЕЛИРОВАНИЕ АВТОНОМНОГО УПРАВЛЕНИЯ  
ГРУППИРОВКОЙ МАЛЫХ СПУТНИКОВ

**Ю.Б. Аллакулиев**

*Тихоокеанское высшее военно-морское училище им. С.О. Макарова*

КОНЦЕПЦИЯ БЕРЕГОВОГО ЦЕНТРА УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫМИ  
РОБОТАМИ ДАЛЬНЕГО РАДИУСА ДЕЙСТВИЯ

**А.С. Шалимов, С.П. Тимошенко**

*Национальный исследовательский университет*

*«Московский институт электронной техники»*

СПОСОБ УДАЛЕНИЯ СЛУЧАЙНОЙ ПОСТОЯННОЙ СОСТАВЛЯЮЩЕЙ ИЗ  
ВХОДНОГО СИГНАЛА С ИЗВЕСТНЫМ СООТНОШЕНИЕМ СИГНАЛ/ШУМ

## **Секция противодействия РТК военного назначения**

**В.В. Зевин**

*Военная академия Генерального штаба  
Вооруженных сил Российской Федерации*

АКТУАЛЬНЫЕ ВОПРОСЫ ПРОТИВОДЕЙСТВИЯ РТК

**В.П. Кутахов**

*ФГБУ «НИЦ “Институт им. Н.Е. Жуковского”»*

АНАЛИЗ ПОДХОДОВ К СОЗДАНИЮ МОДУЛЬНОЙ СИСТЕМЫ БОРЬБЫ С  
АВИАЦИОННЫМИ РТК

**В.Н. Фролов, А.Д. Барабанов, Э.Б. Ханов, В.А. Тупиков**

*АО «Научно – производственное предприятие  
“Авиационная и морская электроника”»*

СПЕЦИАЛИЗИРОВАННЫЙ КОМПЛЕКС СРЕДСТВ ЗАЩИТЫ ЗАКРЫТОЙ  
ЗОНЫ ПРОСТРАНСТВА ОСОБО ОХРАНЯЕМЫХ ОБЪЕКТОВ

**В.А. Тупиков, В.А. Бондаренко, Г.Э. Каплинский, В.А. Павлова**

*АО «Научно – производственное предприятие  
“Авиационная и морская электроника”»*

АЛГОРИТМИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ОПТИКО-ЭЛЕКТРОННЫХ СИСТЕМ  
КОМПЛЕКСА ЗАЩИТЫ ОБЪЕКТОВ ОТ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ  
АППАРАТОВ

**А.П. Попов**

*ФГБУ «НИЦ “Институт им. Н.Е. Жуковского”»*

ОПТИКО-ЭЛЕКТРОННОЕ ПОДАВЛЕНИЕ ВИДОВЫХ СИСТЕМ  
КОМПЛЕКСОВ С БЛА

**В.В. Абраменков, А.Д. Гаврилов**

*НКБ ВС*

ПУТИ РЕАЛИЗАЦИИ ТРЕБОВАНИЙ К ПОМЕХОЗАЩИЩЕННОСТИ  
РАДИОЛОКАЦИОННЫХ СРЕДСТВ ОБНАРУЖЕНИЯ МАЛОРАЗМЕРНЫХ  
БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

**Е.В. Умников, В.А. Грачев, А.Г. Мурашов**

*МОУ «Институт инженерной физики»*

КОНЦЕПЦИЯ ВИРТУАЛЬНОГО ПОЛИГОНА РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ  
КОМПЛЕКСОВ

**Д.И. Кузнецов, Д.С. Буланчиков**

*Санкт-Петербургский государственный морской технический университет*

**ТЕХНИЧЕСКИЕ СРЕДСТВА ОБЕСПЕЧЕНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ МОРСКИХ  
НЕФТЕГАЗОВЫХ СООРУЖЕНИЙ**

**Д.Г. Митрофанов, С.В. Шишков**

*Дальневосточный федеральный университет*

**ИННОВАЦИОННЫЙ ПОДХОД К ВОПРОСУ ОБНАРУЖЕНИЯ  
МАЛОГАБАРИТНЫХ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

**Секция технологического обеспечения систем  
и средств связи, навигации и наведения  
РТК морского базирования**

**К.Г. Гугалов**

*ООО ИТЦ "Профессиональные радио системы"*

**АНАЛИЗ НАПРАВЛЕНИЙ ПОВЫШЕНИЯ ЭФФЕКТИВНОСТИ СИСТЕМ И  
СРЕДСТВ СВЯЗИ МОРСКИХ РТК**

**С.Е. Панков, А.В. Архипкин, А.В. Гурсеев, В.Ф. Петров**

*Национальный исследовательский университет*

*«Московский институт электронной техники»*

**ПЛАНИРОВАНИЕ РАДИОПОКРЫТИЯ ОБЛАСТИ ПРИМЕНЕНИЯ РТК ВН  
КАК СПОСОБ УВЕЛИЧЕНИЯ НАДЕЖНОСТИ И СКРЫТНОСТИ ЕГО  
ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ**

**А.В. Надымов, П.В. Комысов**

*Дальневосточный федеральный университет*

**ИССЛЕДОВАНИЕ ИНТЕРФЕРЕНЦИИ В ГЕТЕРОГЕННЫХ СЕТЯХ  
СТАНДАРТА LTE-A**

**И.А. Кубасов, Г.Ю. Пучков, И.В. Рябев, П.А. Федосеев**

*ФКУ НПО «СТuС» МВД России*

**АНАЛИЗ ВОЗМОЖНОСТИ УВЕЛИЧЕНИЯ СКОРОСТИ ПЕРЕДАЧИ  
ДАННЫХ ПО КАНАЛАМ ВЕДОМСТВЕННОЙ РАДИОСВЯЗИ ПРИ  
ПОМОЩИ РАДИОМОДЕМА НА ОСНОВЕ СИГНАЛЬНО-КODOVOЙ  
КОНСТРУКЦИИ**

**А.П. Волощенко, С.П. Тарасов, Н.Н. Чернов**

*Институт нанотехнологий, электроники и приборостроения ЮФУ*

**ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОЕ ИССЛЕДОВАНИЕ ПРОХОЖДЕНИЯ  
АКУСТИЧЕСКИХ НЕОДНОРОДНЫХ ПЛОСКИХ ВОЛН ИЗ ОКЕАНА В  
АТМОСФЕРУ**

**Л.В. Резникова**

*Дальневосточный федеральный университет*

**МЕТАПОВЕРХНОСТНЫЕ ЛИНЗОВЫЕ АНТЕННЫ, АКТУАЛЬНОСТЬ И  
ПЕРСПЕКТИВЫ ПРИМЕНЕНИЯ**

**С.Н. Шиманов, В.А. Цимбал,**

**В.А. Прасолов, С.Ю. Бобрус, С.В. Франков**

*МОУ «Институт инженерной физики»*

**ЗАДАЧА ПОВЫШЕНИЯ НАДЕЖНОСТИ ПЕРЕДАЧИ ИНФОРМАЦИИ В  
НЕСТАЦИОНАРНЫХ КАНАЛАХ СВЯЗИ**



**И.А. Кириченко, Д.Ш. Нагучев, В.В. Сидоров**

*Южный федеральный университет*

ОБЕСПЕЧЕНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ ВОДНЫХ АКВАТОРИЙ С  
ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ПАРАМЕТРИЧЕСКИХ ГИДРОАКУСТИЧЕСКИХ  
СИСТЕМ КРУГОВОГО ОБЗОРА

**М.А. Бородин, Р.К. Хаметов**

*АО «Концерн «Океанприбор»*

НАВИГАЦИОННЫЙ ГИДРОЛОКАТОР СЕКТОРНОГО ОБЗОРА С ОПЦИЕЙ  
ОЦЕНКИ РЕЛЬЕФА МОРСКОГО ДНА ДЛЯ АВТОНОМНОГО  
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА

**П.Н. Анисимов, Д.А. Кузин**

*Дальневосточный федеральный университет*

ПРИМЕНЕНИЕ МЕТОДИК ПЛАНИРОВАНИЯ ЭКСПЕРИМЕНТА ПРИ  
ПОСТРОЕНИИ СЕТИ ЦИФРОВОГО ТЕЛЕВИЗИОННОГО ВЕЩАНИЯ  
СТАНДАРТА DVB-T2

**В.А. Воронин, П.П. Пивнев, С.П. Тарасов**

*Институт нанотехнологий, электроники и приборостроения ЮФУ*

ШИРОКОПОЛОСНЫЕ АНТЕННЫ ГИДРОАКУСТИЧЕСКИХ СИСТЕМ  
ПОДВОДНОГО НАБЛЮДЕНИЯ И СВЯЗИ

**Ю.В. Савельев, В.М. Савельева, В.Б. Поляков,**

**А.В. Поляков, А.Г. Царенко**

*АО «НПП «Радар ммс»*

ПРИМЕНЕНИЕ ПРЕЦИЗИОННЫХ ПЬЕЗОРЕЗОНАНСНЫХ  
ПРЕОБРАЗОВАТЕЛЕЙ В МОРСКОЙ РОБОТОТЕХНИКЕ

**А.Н. Володин**

*ООО «Научно-производственное объединение*

*“Ижевские беспилотные системы”»*

ВОЗМОЖНОСТЬ СОЗДАНИЯ ЗАЩИЩЕННОЙ СЕТИ ПЕРЕДАЧИ ДАННЫХ  
В РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСАХ МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ С  
РЕТРАНСЛЯЦИЕЙ ЧЕРЕЗ БЕСПИЛОТНЫЕ ЛЕТАТЕЛЬНЫЕ АППАРАТЫ

**А.В. Надымов**

*Дальневосточный федеральный университет*

АНАЛИЗ ЭФФЕКТИВНОСТИ РАДИОМОДЕМОВ ДАЛЬНЕЙ ЗОНЫ  
ДЕЙСТВИЯ ПРИ ИССЛЕДОВАНИИ МИРОВОГО ОКЕАНА

**И.Н. Бурдинский, А.С. Миронов, Е.С. Фомина**

*Тихоокеанский государственный университет*

МЕТОДЫ ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПРОСТРАНСТВЕННОГО ПОЛОЖЕНИЯ ТОЧКИ  
ПОВЕРХНОСТИ НА ОСНОВЕ ДАННЫХ ИНТЕРФЕРОМЕТРИЧЕСКОГО  
ГИДРОЛОКАТОРА БОКОВОГО ОБЗОРА

**В.Ю. Волощенко, Е.В. Волощенко**

*Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ*

ДОПЛЕРОВСКИЙ ЛАГ ДЛЯ НАВИГАЦИИ БЕСПИЛОТНОГО  
ГИДРОСАМОЛЕТА НА АКВАТОРИИ ГИДРОАЭРОДРОМА

**Д.А. Миляков**

*АО «Концерн радиостроения “Вега”»*

СПОСОБ УПРАВЛЕНИЯ ГРУППОЙ БЛА КАК СИСТЕМОЙ С  
РАСПРЕДЕЛЕННЫМИ ПАРАМЕТРАМИ

**А.Б. Муравьев, Г.Э. Кнауэр**

*АО «КБ НАВИС»*

БАЗОВАЯ НАВИГАЦИОННАЯ ЗАДАЧА ДЛЯ РТК МАЛОГО И СРЕДНЕГО  
КЛАССОВ

**Н.А. Парусников, Н.Б. Вавилова, И.Е. Тарыгин,**

**А.А. Голован, А.В. Козлов**

*Московский государственный университет им. М.В. Ломоносова*

ДИНАМИЧЕСКАЯ СТЕНДОВАЯ КАЛИБРОВКА БЕСКАРДАННЫХ  
ИНЕРЦИАЛЬНЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ В СБОРЕ

**Матвиенко Ю.В., Ваулин Ю.В.**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

ОСОБЕННОСТИ НАВИГАЦИОННОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ АВТОНОМНЫХ  
ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ ДЛЯ БОЛЬШИХ И ПРЕДЕЛЬНЫХ ГЛУБИН  
ОКЕАНА

**П.А. Будко, А.М. Винограденко, А.И. Литвинов**

*Военная академия связи*

РЕКОНФИГУРАЦИЯ КАНАЛОВ СВЯЗИ ПРИ УПРАВЛЕНИИ  
СМЕШАННЫМИ ГРУППИРОВКАМИ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ  
КОМПЛЕКСОВ

**Б.Б. Михайлов, А.В. Назарова, А.С. Ющенко**

*МГТУ им. Н.Э. Баумана*

**ЭФФЕКТИВНЫЕ СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ ЗАДАЧИ  
ОБЕСПЕЧЕНИЯ АВТОНОМНОСТИ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ**

**М.В. Сансеев**

*АО «Центральный научно-исследовательский  
институт автоматики и гидравлики»*

**УЛУЧШЕНИЕ ХАРАКТЕРИСТИК СИСТЕМЫ СВЯЗИ ПОДВИЖНОЙ  
ПЛАТФОРМЫ С БЕСПИЛОТНЫМ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫМ ПОИСКОВЫМ  
БЫСТРОХОДНЫМ ПОДВОДНЫМ РОБОТИЗИРОВАННЫМ АППАРАТОМ**

**Г.Н. Серавин, И.И. Микушин, С.П. Тарасов**

*Научно-исследовательский центр ВУНЦ ВМФ «Военно-морская академия»,  
Южный Федеральный Университет*

**ПРОБЛЕМЫ ДИСТАНЦИОННОГО ОПРЕДЕЛЕНИЯ ГИДРОФИЗИЧЕСКИХ  
ХАРАКТЕРИСТИК МОРСКОЙ СРЕДЫ МЕТОДАМИ НЕЛИНЕЙНОЙ  
АКУСТИКИ**

**Л.И.Куликов, В.В.Щербинин**

*АО «ЦНИИ автоматики и гидравлики»*

**ПРИМЕНЕНИЕ МЕТОДА ОПТИМИЗИРОВАННЫХ ДЕЛЬТА-  
ПРЕОБРАЗОВАНИЙ ВТОРОГО ПОРЯДКА В ЗАДАЧЕ УПРАВЛЕНИЯ  
ПОСАДКОЙ БЛА**

**Ю.Н. Герасимчук**

*ООО «НПК “Электрооптика”»*

**ОПЫТ РАЗРАБОТКИ ИНЕРЦИАЛЬНЫХ НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ ДЛЯ  
ПРИМЕНЕНИЯ В СОСТАВЕ АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ  
ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ**

**М.Н. Сильчук**

*АО «ЦНИИ автоматики и гидравлики»*

**О НАБЛЮДАЕМОСТИ ОРИЕНТАЦИИ ПРИБОРНОГО ТРЁХГРАННИКА ПО  
СКОРОСТНОЙ И ПОЗИЦИОННОЙ ИНФОРМАЦИИ**

**О.Б. Макаревич, А.А. Степенкин, Е.С. Басан**

*Южный федеральный университет*

**АНАЛИЗ И ОЦЕНКА ЭФФЕКТИВНОСТИ ПРОВЕДЕНИЯ АКТИВНЫХ  
АТАК НА ГРУППУ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ**

**Секция молодежной школы-семинара  
«Управление и обработка информации в технических  
системах»**

**И.В. Шестаков, И.А. Путинцев, К.Н. Сандревская, А.А. Сенишин,  
М.И. Базанов, В.Р. Смирнов, И.И. Дурягин**  
*Санкт-Петербургский государственный  
морской технический университет*

**ПРОЕКТИРОВАНИЕ АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО  
АППАРАТА ДЛЯ УЧАСТИЯ В СОРЕВНОВАНИЯХ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ**

**Д.Д. Павленко**  
*Южный федеральный университет*

**РАЗРАБОТКА КОМПЛЕКСНОЙ СИЛОВОЙ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ  
УСТАНОВКИ ДЛЯ НАДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ПЛАТФОРМ**

**А.И. Горохов, Л.О. Пономарев**  
*АО «Центральное конструкторское бюро «Лазурит»*

**КОНЦЕПЦИЯ МОДУЛЬНОГО НПА ДЛЯ ОБСЛЕДОВАНИЯ АКВАТОРИЙ И  
ВЫПОЛНЕНИЯ ПОДВОДНЫХ ИНЖЕНЕРНЫХ РАБОТ**

**И.А. Мажирин, С.В. Глушков**  
*Морской государственный университет им.адм. Г.И. Невельского*

**УПРОЩЁННАЯ МАТЕМАТИЧЕСКАЯ МОДЕЛЬ ПЛОСКО-  
ПАРАЛЛЕЛЬНОГО ДВИЖЕНИЯ СУДНА ИЛИ ПЛАВАТЕЛЬНОГО  
ОБЪЕКТА С ДВИЖИТЕЛЬНО-РУЛЕВЫМ КОМПЛЕКСОМ ИЗ АКТИВНЫХ  
ЭЛЕМЕНТОВ УПРАВЛЕНИЯ**

**В.Б. Пархоменко**  
*Южный федеральный университет*

**УПРАВЛЕНИЕ НАЗЕМНОЙ ГУСЕНИЧНОЙ ПЛАТФОРМОЙ В  
НЕОПРЕДЕЛЕННОЙ СРЕДЕ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ НЕУСТОЙЧИВЫХ  
РЕЖИМОВ**

**Ф.М. Рахимов**

*Дальневосточный федеральный университет*

ПРИМЕНЕНИЕ МОБИЛЬНЫХ ВЕТРОУСТАНОВОК ДЛЯ  
ЭНЕРГООБЕСПЕЧЕНИЯ МАЛОМОЩНЫХ ПОТРЕБИТЕЛЕЙ

**М.С. Барышев**

*Дальневосточный федеральный университет*

ПОВЫШЕНИЕ ЭНЕРГЕТИЧЕСКОЙ ЭФФЕКТИВНОСТИ  
ГАЗОРЕГУЛЯТОРНЫХ ПУНКТОВ ПУТЕМ ПРИМЕНЕНИЯ ГАЗОВЫХ  
МИКРОТУРБИН ВЗАМЕН РЕГУЛЯТОРОВ ДАВЛЕНИЯ

**К.А. Суров, А.М. Маевский**

*Южный федеральный университет*

РАЗРАБОТКА СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ МОРСКИМИ ПОДВИЖНЫМИ  
ОБЪЕКТАМИ ГЛАЙДЕРНОГО ТИПА ДЛЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ В  
ТРЕХМЕРНОЙ СРЕДЕ

**А.П. Панфилов**

*Дальневосточный федеральный университет*

ВИРТУАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ МОДЕЛИРОВАНИЯ БЕСПИЛОТНЫХ  
АППАРАТОВ

**С.А. Мун**

*ООО «Центр развития робототехники»*

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ НАБОРОВ И КОНСТРУКТОРОВ ПО ПОДВОДНОЙ  
РОБОТОТЕХНИКЕ ДЛЯ ПОДГОТОВКИ ШКОЛЬНЫХ И СТУДЕНЧЕСКИХ  
КОМАНД К СОРЕВНОВАНИЯМ

**Секция технологического обеспечения систем технического зрения РТК морского базирования**

**С.Г. Цариченко, В.В. Демьянов, А.А. Богуславский,  
Н.Д. Беклемишев, О.В. Трифонов, С.М. Соколов**

*Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН*

МОБИЛЬНЫЕ МОДУЛИ СТЗ ДЛЯ НАВИГАЦИИ, НАПОЛНЕНИЯ И  
ВЕРИФИКАЦИИ ЭЛЕКТРОННЫХ КАРТ И МОДЕЛЕЙ МЕСТНОСТИ

**А.О. Пьявченко, А.В. Ильченко**

*Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ*

МЕТОД ПРОСТРАНСТВЕННОЙ ЛОКАЛИЗАЦИИ СТАТИЧЕСКИХ  
ОБЪЕКТОВ ПО ДАННЫМ ДАТЧИКА ГЛУБИНЫ И RGB-КАМЕРЫ

**Б.А. Скороход, А.В. Стаценко, С.И. Фатеев**

*Севастопольский государственный университет*

ПРАКТИЧЕСКИЕ АСПЕКТЫ РЕАЛИЗАЦИИ СИСТЕМЫ ПРЕДОТВРАЩЕНИЯ  
СТОЛКНОВЕНИЙ НА МОРСКОЙ ПОВЕРХНОСТИ НА ОСНОВЕ  
ВИДЕОИНФОРМАЦИИ

**А.Е. Кульченко, Б.В. Гуренко, А.М. Маевский**

*НИИ робототехники и процессов управления*

ВЫБОР СИСТЕМЫ ВИДЕОНАБЛЮДЕНИЯ ДЛЯ НАДВОДНОГО  
ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА

**В.А. Тупиков, В.А. Павлова, В.А. Бондаренко, В.А. Александров**

*АО Научно-производственное предприятие*

*«Авиационная и морская электроника»*

СПОСОБ АВТОМАТИЧЕСКОГО ОБНАРУЖЕНИЯ ОБЪЕКТОВ НА МОРСКОЙ  
ПОВЕРХНОСТИ

**А.А. Зайцева, С.В. Кулешов**

*Санкт-Петербургский институт информатики*

*и автоматизации РАН*

ВАРИАНТЫ РЕАЛИЗАЦИИ СИСТЕМЫ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ ДЛЯ  
АВТОВЗЛЕТА И АВТОПОСАДКИ БАС

**А.В. Клоков, В.И. Юрченко, С.Э. Шипилов, В.П. Якубов**

*Томский государственный университет*

ТЕХНОЛОГИИ РАДИОВИДЕНИЯ В СИСТЕМА ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ  
РТК

**С.М. Соколов, А.А. Богуславский, Н.Д. Беклемишев**

*Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН*

СИСТЕМА ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ ДЛЯ ВЫСОКОТОЧНОГО  
ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПОЛОЖЕНИЯ И ТРАЕКТОРИИ ДВИЖЕНИЯ ОБЪЕКТОВ В  
ЗАДАННОЙ СИСТЕМЕ КООРДИНАТ

**З.Х. Байрамукова, А.М. Кочкарлов**

*Северо-Кавказская государственная гуманитарно-технологическая академия*

ПРИМЕНЕНИЕ СПЕКТРОВ ПРЕДФРАКТАЛЬНЫХ ГРАФОВ С  
ЧЕРЕДУЮЩИМИСЯ ПОЛНЫМИ ЗАТРАВКАМИ НАЗНАЧЕНИЯ ПРИ  
АНАЛИЗЕ РЕЛЬЕФА МЕСТНОСТИ

**С.Н. Крюков, В.А. Павлова, В.Ю. Севбо,**

**В.А. Тупиков, В.Н. Фролов В.Н., П.К. Шульженко**

*АО Научно-производственное предприятие*

*«Авиационная и морская электроника»*

ПОВЫШЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ АВТОМАТИЧЕСКОГО ОБНАРУЖЕНИЯ  
МОРСКИХ ОБЪЕКТОВ ГИДРОАКУСТИЧЕСКОЙ СИСТЕМОЙ ПУТЕМ  
ВНЕДРЕНИЯ РОБОТИЗИРОВАННОЙ ТЕХНОЛОГИИ КОМПЬЮТЕРНОЙ  
ОБРАБОТКИ ИЗОБРАЖЕНИЙ

**С.О. Антипин, Е.Ю. Косенко, А.А. Сарана**

*Южный федеральный университет*

СРАВНИТЕЛЬНЫЙ АНАЛИЗ МЕТОДОВ ОПРЕДЕЛЕНИЯ КОНТУРОВ  
ОБЪЕКТОВ

**А.В. Инзарцев, А.М. Павин, О.А. Лебедко, М.А. Панин**

*Институт проблем морских технологий*

*Дальневосточного отделения РАН*

РАСПОЗНАВАНИЕ И ОБСЛЕДОВАНИЕ МАЛОРАЗМЕРНЫХ ПОДВОДНЫХ  
ОБЪЕКТОВ С ПОМОЩЬЮ АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ  
АППАРАТОВ

**И.В. Сидько, О.Г. Рюмин, А.Д. Ледовской, В.Р. Юшенко**

*АО «Научно-конструкторское бюро вычислительных систем»*

ОБЗОР СВЕРТОЧНЫХ НЕЙРОННЫХ СЕТЕЙ ДЛЯ СИСТЕМ АВТОНОМНОГО  
УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ БЕСПИЛОТНОГО ТРАНСПОРТНОГО  
СРЕДСТВА

**Д.А. Беспалов, М.В. Сычугов**  
*Институт компьютерных технологий  
и информационной безопасности ЮФУ*

МЕТОДИКА ОЦЕНКИ РЕЛЬЕФА МЕСТНОСТИ ПРИ ПОМОЩИ  
МНОГОЛУЧЕВОГО СКАНИРОВАНИЯ

**Р.О. Лавренов, И.А. Маврин, Р.Н. Сафин, Е.А. Магид**  
*Казанский федеральный университет*

РОБОТ СЕРВОСИЛА ИНЖЕНЕР: РАЗРАБОТКА СЕРВЕРА ПЕРЕДАЧИ  
ВИДЕОПОТОКА И ИНТЕРФЕЙСА УПРАВЛЕНИЯ ПОД ФРЕЙМВОРК ROS