



УТВЕРЖДАЮ
Председатель Оргкомитета –
Руководитель Национального центра развития
технологий и базовых элементов робототехники


О. Мартьянов
22 марта 2019 г.

Представляю на утверждение
Заместитель председателя Оргкомитета –
Директор НИИ робототехники и процессов управления
Южного федерального университета


В. Пшихопов
21 марта 2019 г.

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

и

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

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

1 - 5 апреля 2019
п. Терскол, КБР, Приэльбрусье

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 науки и высшего образования Российской Федерации
- Федеральная служба безопасности Российской Федерации
- Федеральная служба войск национальной гвардии Российской Федерации
- Военно-научный комитет Вооруженных сил Российской Федерации
- 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»
- АО «Государственный научно-исследовательский навигационно-гидрографический институт»
- Концерн радиостроения «Вега»
- ФГУП «Государственный научно-исследовательский институт авиационных систем»
- Институт проблем морских технологий Дальневосточного отделения РАН
- Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН
- Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН
- Кабардино-Балкарский научный центр РАН
- Южный федеральный университет
- Московский государственный институт радиотехники, электроники и автоматики
- Московский государственный технический университет им. Н.Э. Баумана
- ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики»
- Журнал «Мехатроника, автоматизация и управление»

- Журнал «Известия ЮФУ. Технические науки»
- Журнал «Труды СПИИРАН»
- Журнал «Известия КБНЦ РАН»

ОРГКОМИТЕТ КОНФЕРЕНЦИИ

ПРЕДСЕДАТЕЛЬ ОРГКОМИТЕТА:

Руководитель Национального центра развития технологий и базовых элементов робототехники **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;

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

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;

Гурджи А.И. - заместитель главного конструктора АО «Научно-исследовательский инженерный институт»;

Денисов И.И. – заместитель генерального директора – руководитель направления физико-технических исследований Фонда перспективных исследований;

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

Качанов С.А. – заместитель начальника ФГБУ ВНИИ ГОЧС (ФЦ) МЧС России;

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

Кононов А.Ф. - руководитель приоритетного технологического направления «Технологии 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»»;

Лопота А.В. – директор-главный конструктор ГНЦ РФ «Центральный научно-исследовательский и опытно конструкторский институт робототехники и технической кибернетики»;

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

Нагоев З.В. - ВрИО председателя Кабардино-Балкарского научного центра 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;

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

Ронжин А.Л. – директор Санкт-Петербургского института информатики и автоматизации РАН;

Сებряков 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 центра Фонда перспективных исследований;

Хорошев В.Г. – заместитель генерального директора ФГУП «Крыловский государственный научный центр»;

Цыганов Д.И. – заместитель директора Департамента специальных программ, развития государственных научных центров и наукоградов Минобрнауки 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.

Буланович Д.И.

Васильева М.А.

Дао Д.Н.

Иванов А.С.

Коротков М.И.

Кругенко А.И.

Морозов Р.О.

Павленко Д.Д.

Папченкова Н.В.

Пархоменко В.Б.

Рогов В.А.

Хворост В.И.

Хлебникова Н.В.

Шпак И.О.

РЕГЛАМЕНТ РАБОТЫ СЕКЦИЙ

Мероприятия	Дата и время	Место проведения
РЕГИСТРАЦИЯ УЧАСТНИКОВ	01.04.2019 <i>(понедельник)</i> 09 ⁰⁰ -10 ⁰⁰	Холл перед Конференц-залом №1 ¹
ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ	01.04.2019 <i>(понедельник)</i> 10 ⁰⁰ -17 ⁰⁰	Конференц-зал №1
<p>СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК В ИНТЕРЕСАХ РЕШЕНИЯ НАРОДНО-ХОЗЯЙСТВЕННЫХ ЗАДАЧ</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Сычков В.Б. <i>(Сибирский центр Фонда перспективных исследований)</i> ➤ Годжаев З.А. <i>(Федеральный научный агроинженерный центр ВИМ)</i> ➤ Нагоев З.В. <i>(Кабардино-Балкарский научный центр РАН)</i> 	02.04.2019 <i>(вторник)</i> 10 ⁰⁰ -17 ⁰⁰	Конференц-зал №1
<p>СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Щербатюк А.Ф. <i>(ФГБУН Институт проблем морских технологий ДВО РАН)</i> ➤ Хорошев В.Г. <i>(ФГУП «Крыловский государственный научный центр»)</i> ➤ Власов О.Г. <i>(АО «Санкт-Петербургское морское бюро машиностроения "МАЛАХИТ"»)</i> 	02.04.2019 <i>(вторник)</i> 10 ⁰⁰ -13 ⁰⁰	Зал №2 ²

¹ Конференц-зал№1 расположен на 1 этаже пансионата «Чегет»

² Зал№2 расположен на 2 этаже пансионата «Чегет» (вход со стороны кафетерия)

<p>СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ЭНЕРГЕТИКИ И ПРИВОДНОЙ ТЕХНИКИ РТК</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Проценко Н.А. (ПАО «Сатурн») ➤ Жданов В.В. (Физико-технический институт им. А.Ф. Иоффе» РАН) ➤ Дудоров Е.А. (НПО «Андронидная техника») ➤ Рулевский В.М. (Томский государственный университет систем управления и радиоэлектроники) 	<p>02.04.2019 (вторник) 14⁰⁰-17⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>
<p>СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ И МОДЕЛИРОВАНИЯ РТК</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Медведев М.Ю. (НИИ робототехники и процессов управления Южного федерального университета) ➤ Мещеряков Р.В. (Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН) 	<p>03.04.2019 (среда) 10⁰⁰-17⁰⁰</p>	<p>Конференц-зал №1</p>
<p>СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ КОМПЛЕКСОВ С БЛА</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Попов А.П. (ПК «Роботизированные авиационные системы» ФГБУ «НИЦ «Институт им. Н.Е. Жуковского») ➤ Сыроежко А.А. (АО «Концерн радиостроения «Вега») 	<p>03.04.2019 (среда) 10⁰⁰-13⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>

<p>СЕКЦИЯ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ, В Т.Ч. ПРИ ВЗАИМОДЕЙСТВИИ С ТРАДИЦИОННЫМИ СРЕДСТВАМИ ВВСТ</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Гурджи А.И. (АО «Научно-исследовательский инженерный институт») ➤ Суоров А.Б. (Морской научный комитет) ➤ Зевин В.В. (Военная академия ГШ ВС РФ) 	<p>03.04.2019 (среда) 14⁰⁰-17⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>
<p>СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РТК</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Визильтер Ю.В. (ФГУП «ГосНИИ авиационных систем») ➤ Грязнов Н.А. (ГНЦ РФ ЦНИИ РТК) 	<p>04.04.2019 (четверг) 10⁰⁰-17⁰⁰</p>	<p>Конференц-зал №1</p>
<p>СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК НАЗЕМНОГО БАЗИРОВАНИЯ</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Носков В.П. (МГТУ им. Н.Э. Баумана) ➤ Донченко А.А. (12 ЦНИИ Минобороны России) 	<p>04.04.2019 (четверг) 10⁰⁰-13⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>
<p>МОЛОДЕЖНАЯ ШКОЛА-СЕМИНАР</p>	<p>04.04.2019 (четверг) 14⁰⁰-17⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>
<p>СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ И СРЕДСТВ СВЯЗИ, НАВИГАЦИИ И НАВЕДЕНИЯ РТК</p> <p>Сопредседатели секции:</p> <ul style="list-style-type: none"> ➤ Якушев А.А. (АО «Государственный научно-исследовательский навигационно-гидрографический институт») ➤ Щербинин В.В. 	<p>05.04.2019 (пятница) 10⁰⁰-13⁰⁰</p>	<p>Конференц-зал №1</p>

<p>(ФГУП «ЦНИИ автоматики и гидравлики»)</p> <p>➤ Гугалов К.Г. (ООО «ИТЦ «Профессиональные Радио Системы»)</p>		
<p>ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ЗАКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ</p>	<p>05.04.2019 (пятница) 15³⁰-17⁰⁰</p>	<p>Конференц -зал №1</p>
<p>УТВЕРЖДЕНИЕ РЕШЕНИЯ КОНФЕРЕНЦИИ</p>	<p>05.04.2019 (пятница) 17³⁰-19⁰⁰</p>	<p>Зал №2</p>

ПРОГРАММА МЕРОПРИЯТИЙ

31.03.19, воскресенье – день заезда

19-00 – 21-00 **Заседание Оргкомитета** конференции: Утверждение программы мероприятий
(по согласованию)

01.04.19, понедельник

10-00 – 13-00 – **Пленарное заседание:** открытие конференции. Приветствие гостей и участников конференции заседание
(Конференц-зал №1)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**
(Холл перед Конференц-залом №1)

14-00 – 17-00 – **Пленарное заседание (продолжение)**
(Конференц-зал №1)

18-00 – 20-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу «О развитии приоритетного технологического направления «Технологии РТК» (выработка предложений в решение конференции).
(Зал №2)

Модератор: Руководитель приоритетного технологического направления «Технологии РТК» *Кононов А.Ф.*

02.04.19, вторник

10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция применения РТК в интересах решения народно-хозяйственных задач»
(Конференц-зал №1)

10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция применения РТК морского базирования»
(Зал №2)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**
(Холл перед Конференц-залом №1)

14-00 – 17-00 – **Заседание** «Секция применения РТК в интересах решения народно-хозяйственных задач»
(Конференц-зал №1)

14-00 – 17-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем энергетики и приводной техники РТК»
(Зал №2)

- 18-00 – 20-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу
«Практические аспекты и проблемные вопросы при диверсификации РТК для отраслей народного хозяйства»
(выработка предложений в решение конференции).
(Зал №2)

Модератор: Руководитель Сибирского центра Фонда перспективных исследований *Сычков В.Б.*

03.04.19, среда

- 10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем управления и моделирования РТК»
(Конференц-зал №1)
- 10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция применения комплексов с БЛА»
(Зал №2)
- 13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**
(Холл перед Конференц-залом №1)
- 14-00 – 17-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем управления и моделирования РТК»
(Конференц-зал №1)
- 14-00 – 17-00 – **Заседание** «Секция группового применения РТК военного назначения, в т.ч. при взаимодействии с традиционными средствами ВВСТ»
(Зал №2)
- 18-00 – 20-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу *«О приоритетных направлениях интеллектуализации РТК военного назначения и их группировок (включая вопросы межгруппового, межвидового взаимодействия, в том числе, при взаимодействии с традиционными средствами ВВСТ»*
(выработка предложений в решение конференции)
(Зал №2)

Модератор: Заместитель директора НИИ робототехники и процессов управления Южного федерального университета *Медведев М.Ю.*

04.04.19, четверг

- 10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем технического зрения РТК»
(Конференц-зал №1)
- 10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция применения РТК наземного базирования» (Зал №2)
- 13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**
(Холл перед Конференц-залом №1)
- 14-00 – 17-00 **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем технического зрения РТК»
(Конференц-зал №1)
- 14-00 – 17-00 – **Заседание** «Секции молодежной школы-семинара»

18-00 – 20-00 (Зал №2)
– **Заседание круглого стола** по вопросу «О координации деятельности отечественных научных фондов и экспертных сообществ при формировании приоритетных научных направлений фундаментальных и поисковых исследований в области перспективной робототехники» (выработка предложений в решение конференции) (Зал №2)

Модератор: Заместитель Генерального директора по научному и техническому развитию ПАО МАК «Вымпел»
Рахманов А.А.

05.04.19, пятница

10-00 – 13-00 – **Заседание** «Секция технологического обеспечения систем и средств связи, навигации и наведения РТК»
(Конференц-зал №1)

11-00 – 13-00 – **Заседание круглого стола** по вопросу «О координации деятельности научных, научно-образовательных учреждений и предприятий ОПК России в части подготовки кадров для высокотехнологичных производств» (выработка предложений в решение конференции)
(Зал №2)

Модератор: Заместитель директора Департамента специальных программ, развития государственных научных центров и наукоградов Минобрнауки России *Цыганов Д.И.*
(Зал №2)

13-00 – 14-00 – **Перерыв, кофе-брейк**
(Холл перед Конференц-залом №1)

15-30 – 17-00 – **Пленарное заседание:** закрытие конференции. Обсуждение и принятие решения конференции
(Конференц-зал №1)

17-30 – 19-00 **Заседание Оргкомитета** конференции: Утверждение решения конференции. Обсуждение результатов.
(Зал №2)

06.04.19, суббота – день отъезда

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

РЕГЛАМЕНТ ПРОДОЛЖИТЕЛЬНОСТИ ДОКЛАДОВ

Пленарный доклад – до 20 минут.

Секционный доклад – до 15 минут.

ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ

Приветствия членов Оргкомитета и гостей конференции

ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ

Сопредседатели: **Мартьянов О.В.** – Руководитель Национального центра развития технологий и базовых элементов робототехники
Пшихопов В.Х. – Директор НИИ робототехники и процессов управления Южного федерального университета

О.В. Мартьянов

*Национальный центр развития технологий
и базовых элементов робототехники*

ВСТУПИТЕЛЬНОЕ СЛОВО ПРЕДСЕДАТЕЛЯ ОРГКОМИТЕТА

В.Х. Пшихопов

Южный федеральный университет

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ ЮЖНОГО ФЕДЕРАЛЬНОГО
УНИВЕРСИТЕТА

А.И. Григорьев

Фонд перспективных исследований

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ ФОНДА ПЕРСПЕКТИВНЫХ
ИССЛЕДОВАНИЙ

С.А. Говоров

*Первый заместитель Председателя Правительства
Кабардино-Балкарской Республики*

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ ПРАВИТЕЛЬСТВА КАБАРДИНО-
БАЛКАРСКОЙ РЕСПУБЛИКИ

П.М. Иванов

Кабардино-Балкарский Научный Центр РАН

ПРИВЕТСТВЕННОЕ СЛОВО ОТ КАБАРДИНО-БАЛКАРСКОГО НАУЧНОГО
ЦЕНТРА РАН

В.Х. Пшихопов

Южный федеральный университет

НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ПРОБЛЕМЫ РАЗВИТИЯ КЛЮЧЕВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ СОЗДАНИЯ ПЕРСПЕКТИВНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ (СИСТЕМ) ГРАЖДАНСКОГО, ВОЕННОГО, СПЕЦИАЛЬНОГО И ДВОЙНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

А.Ф. Кононов

*Национальный центр развития технологий
и базовых элементов робототехники*

О ХОДЕ РЕАЛИЗАЦИИ ПРИОРИТЕТНОГО ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО НАПРАВЛЕНИЯ «ТЕХНОЛОГИИ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ»

З.В. Нагоев

Кабардино-Балкарский Научный Центр РАН

ОБЩИЕ ФУНКЦИОНАЛЬНЫЕ ТРЕБОВАНИЯ К ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫМ СИСТЕМАМ УПРАВЛЕНИЯ АВТОНОМНЫХ РОБОТОВ НАРОДНОХОЗЯЙСТВЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ И СВЯЗАННЫЕ С НИМИ ФУНДАМЕНТАЛЬНЫЕ ПРОБЛЕМЫ

А.Б. Суров

Морской научный комитет

НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ПРОБЛЕМЫ РАЗВИТИЯ ТЕХНОЛОГИЙ МОРСКОЙ РОБОТОТЕХНИКИ

С.А. Попов

*Главный научно-исследовательский испытательный центр робототехники
Министерства обороны Российской Федерации*

АНАЛИЗ ТРЕБОВАНИЙ И ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ИСПЫТАТЕЛЬНОЙ БАЗЫ МО РФ ДЛЯ РТК ВОЕННОГО И СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

В.Б. Сычков

Сибирский центр Фонда перспективных исследований

ОРГАНИЗАЦИЯ ОПЫТНОГО РАЙОНА ПРИМЕНЕНИЯ БЕСПИЛОТНЫХ АВИАЦИОННЫХ СИСТЕМ В ТОМСКОЙ ОБЛАСТИ

Д.И. Цыганов

*Департамент специальных программ,
развития государственных научных центров
и наукоградов Минобрнауки России*

ОСНОВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ РАЗВИТИЯ СПЕЦИАЛЬНЫХ ПРОГРАММ, ГОСУДАРСТВЕННЫХ НАУЧНЫХ ЦЕНТРОВ И НАУКОГРАДОВ

А.А. Рахманов

*Экспертный совет Высшей аттестационной комиссии
по военной науке и технике*

ПРОБЛЕМЫ АТТЕСТАЦИИ КАДРОВ ВЫСШЕЙ КВАЛИФИКАЦИИ

В.В. Зевин

*Военная академия Генерального штаба
Вооруженных Сил Российской Федерации*

**ОЦЕНКА ЭФФЕКТИВНОСТИ РЕШЕНИЯ ТИПОВЫХ БОЕВЫХ
(ОПЕРАТИВНЫХ) ЗАДАЧ С ПРИМЕНЕНИЕМ БЛА**

А.А. Богданов

АО «НПО “Андроидная техника”»

**ОПЫТ РАЗРАБОТКИ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ
ПЛАТФОРМ НАЗЕМНОГО БАЗИРОВАНИЯ НА ПРИМЕРЕ ПРОЕКТА ФОНДА
ПЕРСПЕКТИВНЫХ ИССЛЕДОВАНИЙ «МАРКЕР»**

Д.Н. Гонтарь

Южный федеральный университет

**ПРИНЦИПЫ И ПОДХОДЫ К ФОРМИРОВАНИЮ СЦЕНАРИЕВ
ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ НА ОСНОВЕ
МЕТОДА БОЕВЫХ ПОТЕНЦИАЛОВ**

А.А. Сыроежко

Концерн «Вега»

**О СОВЕРШЕНСТВОВАНИИ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ РАЗВИТИЕМ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

Ю.В. Визильтер

*Государственный научно-исследовательский
институт авиационных систем*

**УНИФИЦИРОВАННАЯ ПРОГРАММНАЯ ПЛАТФОРМА ДЛЯ РЕШЕНИЯ
ЗАДАЧ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ НА ОСНОВЕ НЕЙРОСЕТЕВЫХ
ПОДХОДОВ**

М.Ю. Медведев

Южный федеральный университет

**ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫЕ ТЕХНОЛОГИИ ПЛАНИРОВАНИЯ ГРУППОВОГО
ДВИЖЕНИЯ И ПОВЕДЕНИЯ РТК**

А.А. Якушев

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

**О ФОРМИРОВАНИИ СИСТЕМЫ ИНФОРМАЦИОННОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ
МРТК ОКЕАНОГРАФИЧЕСКИМИ ДАННЫМИ**

К.Г. Гугалов

ООО ИТЦ "Профессиональные радио системы"

ГИБРИДНАЯ ТЕЛЕКОММУНИКАЦИОННАЯ ПЛАТФОРМА ДЛЯ ПРИМЕНЕНИЯ В ГРУППИРОВКАХ РАЗНОРОДНЫХ (РАЗНОСРЕДНЫХ) РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

В.Ю. Дорофеев, А.А. Курносков, А.В. Лопота, С.А. Половко

АО «Санкт-Петербургское морское бюро машиностроения "МАЛАХИТ"»

ГНЦ РФ «Центральный научно-исследовательский и опытно конструкторский институт робототехники и технической кибернетики»

ГЛОБАЛЬНЫЕ ЦЕЛИ, ПРИНЦИПЫ ПРОЕКТИРОВАНИЯ, МЕХАНИЗМЫ ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ, ДЕСТАБИЛИЗИРУЮЩИЕ ЭФФЕКТЫ И РАЦИОНАЛЬНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ РАЗРАБОТКИ R/C-СИСТЕМ

Н.Б. Парамонов, К.А. Трушкин

ПАО "ИНЭУМ им. И.С. Брука"

БОРТОВЫЕ ВЫЧИСЛИТЕЛИ РТК: ТЕКУЩЕЕ СОСТОЯНИЕ И НАПРАВЛЕНИЯ РАЗВИТИЯ

А.И. Гурджи

АО «Научно-исследовательский инженерный институт»

О ПЕРСПЕКТИВАХ РАЗВИТИЯ "ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНЫХ" ЗАГРАЖДЕНИЙ

Е.А. Магид, А.Р. Абдульязнов

АНАЛИЗ ТРЕБОВАНИЙ К СПЕЦИАЛИСТАМ В ОБЛАСТИ ПРОЕКТИРОВАНИЯ, РАЗРАБОТКИ, СОЗДАНИЯ И ПРИМЕНЕНИЯ РТК ВОЕННОГО, СПЕЦИАЛЬНОГО И ДВОЙНОГО НАЗНАЧЕНИЯ

А.С. Кондратьев, С.Ю. Москаев

Фонд перспективных исследований

ТЕНДЕНЦИИ РАЗВИТИЯ СОРЕВНОВАТЕЛЬНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ В РОССИИ

В.Г. Довгань

Союз ветеранов космических войск

СОВЕТСКИЙ ЛУННЫЙ ФОТОГРАФ ОБРАТНОЙ СТОРОНЫ ЛУНЫ

Секция применения РТК морского базирования

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

О СОЗДАНИИ И ПРАКТИЧЕСКОМ ПРИМЕНЕНИИ УНИФИЦИРОВАННОГО
АНПА СРЕДНЕГО КЛАССА: ОПЫТ ИПМТ ДВО РАН

Я.Н. Чуксин
АО "ЦКБ МТ "Рубин"

ПЕРСПЕКТИВНЫЙ МОДУЛЬНЫЙ АНПА КАК ОСНОВА
ОБРАЗОВАТЕЛЬНОГО КОМПЛЕКСА

С.П. Тарасов, П.П. Пивнев, Г.В. Солдатов
Южный федеральный университет

ГИДРОАКУСТИЧЕСКИЙ КОМПЛЕКС ПАНОРАМНОГО ОБЗОРА И
ПРОФИЛИРОВАНИЯ МОРСКОГО ДНА

А.М. Маевский, Б.А. Гайкович
АО «НПП ПТ «Океанос»

РАЗРАБОТКА ЛЕГКОГО ИНТЕРВЕНЦИОННОГО АВТОНОМНОГО
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА В ЦЕЛЯХ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ
В ПОДВОДНЫХ РЕЗИДЕНТНЫХ СИСТЕМАХ

В.Ю. Дорофеев, О.Г. Власов, А.А. Курнос
АО СПМБМ "Малахит"

ПОРЯДОК СОЗДАНИЯ МОРСКИХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ
И СИСТЕМ ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ГОСУДАРСТВЕННЫХ ИНТЕРЕСОВ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ

К.З. Лаптев, А.В. Багницкий
*Институт проблем морских технологий
Дальневосточного отделения РАН*

ЗАДАЧА ДЛЯ АНПА ДАЛЬНОГО РАДИУСА ДЕЙСТВИЯ ПО ПОИСКУ
ПОЛЫНЕЙ ПРИ ПЛАВАНИИ В АРКТИЧЕСКИХ РАЙОНАХ

**В.С. Тарадонов, А.П. Блинков,
И.В. Кожемякин, Д.Н. Шаманов**

Санкт-Петербургский государственный морской технический университет

КОНЦЕПТУАЛЬНЫЙ ОБЛИК РОБОТОТЕХНИЧЕСКОГО ПОДВОДНО-
НАДВОДНОГО АППАРАТА ПОВЫШЕННОЙ АВТОНОМНОСТИ С
ИЗМЕНЯЕМОЙ ГЕОМЕТРИЕЙ КОРПУСА

В.Н. Поляков, Ю.И. Александров

ФГУП "Крыловский государственный научный центр"

АНАЛИЗ ЦЕЛЕЙ, ЗАДАЧ И НОМЕНКЛАТУРЫ ТИПОВ МОРСКИХ
ПОДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

К.А. Виноградов, С.И. Назаров

АО «АКВАМАРИН»,

ООО «НПК «Электрооптика»

ОПЫТ СОЗДАНИЯ НАВИГАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ ДЛЯ АВТОНОМНОГО
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА

Е.М. Апполонов, А.А. Бачурин, Л.О. Пономарев

АО «Центральное конструкторское бюро "Лазурит"»

ПЕРСПЕКТИВНЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ И ТТХ СВЕРХ БОЛЬШОГО
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА

И.И. Маркович

НКБ «Цифровой обработки сигналов»

ЦИФРОВАЯ ПРОСТРАНСТВЕННО-ВРЕМЕННАЯ ОБРАБОТКА СИГНАЛОВ В
МНОГОЛУЧЕВОМ ГИДРОЛОКАТОРЕ МОРСКОГО ПОДВОДНОГО
РОБОТОТЕХНИЧЕСКОГО КОМПЛЕКСА

Б.В. Гуренко, Г.А. Попов

Южный федеральный университет

АНАЛИЗ УСТОЙЧИВОСТИ СИСТЕМЫ АВТОМАТИЧЕСКОГО
УПРАВЛЕНИЯ МОРСКИМ ПОДВИЖНЫМ ОБЪЕКТОМ С УЧЕТОМ
ОГРАНИЧЕНИЙ НА УПРАВЛЯЮЩИЕ ВОЗДЕЙСТВИЯ

Л.А. Мартынова, Г.В. Конохов, И.В. Пашкевич, Н.Н. Рухлов

АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор"

ОСОБЕННОСТИ ФОРМИРОВАНИЯ АЛГОРИТМОВ СИСТЕМЫ
УПРАВЛЕНИЯ АНПА ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ СЛОЖНОЙ МИССИИ

И.Г. Жиденко

НПО «Андронидная техника»

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНОЕ ЗАХВАТНОЕ УСТРОЙСТВО ДЛЯ ВЫПОЛНЕНИЯ
ПОДВОДНО-ТЕХНИЧЕСКИХ РАБОТ

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

АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

МЕТОДЫ НАВИГАЦИИ АНПА БОЛЬШОЙ АВТОНОМНОСТИ

М.Ю. Глущенко, С.Г. Черников

НИИ автоматической аппаратуры имени В.С. Семеновича

ПОВЫШЕНИЕ АВТОНОМНОСТИ РТК НА ОСНОВЕ БЕЗЭКИПАЖНЫХ
КАТЕРОВ

К.А. Виноградов, И.В. Дьяков, М.В. Кравец, Н.В. Тихонов

АО «Аквамарин»

СИСТЕМЫ ТРАЕКТОРНЫХ ИЗМЕРЕНИЙ ДЛЯ ИСПЫТАНИЙ ПОДВОДНЫХ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

А.И. Машошин, В.С. Мельканович

АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

ОСОБЕННОСТИ АДАПТИВНОЙ ОБРАБОТКИ СИГНАЛОВ В
ГИДРОАКУСТИЧЕСКИХ СРЕДСТВАХ АНПА

П.В. Филиппов, В.Н. Половинкин

ФГУП «Крыловский государственный научный центр»

ОСНОВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ, ПРОБЛЕМЫ СОЗДАНИЯ И ПРИМЕНЕНИЯ
МОРСКИХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ В СОВРЕМЕННОМ
ИНФОРМАЦИОННОМ ПРОСТРАНСТВЕ АРКТИЧЕСКОЙ ЗОНЫ

И.Б. Широков, Г.А. Иванов

Севастопольский государственный университет

ЛОКАЛЬНАЯ СИСТЕМА ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ АВТОНОМНОГО
НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА ПОВЫШЕННОЙ ТОЧНОСТИ

С.Ф. Яцун, В.И. Королёв, В.Е. Бондырев, Б.В. Лушников

Юго-Западный государственный университет

РАЗВИТИЕ МАЛЫХ И СРЕДНИХ АВТОНОМНЫХ НЕОБИТАЕМЫХ
АППАРАТОВ НА ОСНОВЕ БИОНИЧЕСКИХ (РЫБОПОДОБНЫХ)
ПРИНЦИПОВ ДВИЖЕНИЯ ДЛЯ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ ПОДРАЗДЕЛЕНИЙ
СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ ВМФ РФ

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

Е.А. Дудоров, А.А. Богданов
НПО «Андроидная техника»

РАЗРАБОТКА И ПРИМЕНЕНИЕ БЕСКОЛЛЕКТОРНЫХ
ЭЛЕКТРОДВИГАТЕЛЕЙ AT DRIVE ДЛЯ ПРИМЕНЕНИЯ В
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСАХ

С.Д. Лихоносов, Н.А. Проценко
ПАО «Сатурн»

ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ТЕХНОЛОГИЙ И СРЕДСТВ БОРТОВОЙ
ЭНЕРГЕТИКИ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

Л.А. Маргынова
ГНЦ АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

РЕЗУЛЬТАТЫ МОДЕЛИРОВАНИЯ РАБОТЫ ГИБРИДНОЙ СИСТЕМЫ
ЭНЕРГООБЕСПЕЧЕНИЯ АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО
АППАРАТА БОЛЬШОЙ ДАЛЬНОСТИ

Г.В. Кириллов
АО «Ижевский радиозавод»

ЭЛЕМЕНТЫ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СРЕДСТВ РАЗРАБОТКИ ИЖЕВСКОГО
РАДИОЗАВОДА

В.М. Рулевский
*Томский государственный университет
систем управления и радиоэлектроники*

ОПЫТ СОЗДАНИЯ СИСТЕМ ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ И МОДУЛЕЙ КОНТРОЛЯ
И УПРАВЛЕНИЯ АККУМУЛЯТОРНЫХ БАТАРЕЙ ДЛЯ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

В.Б. Волошина
НТЦ «Лиотех»

ПРОБЛЕМЫ СОЗДАНИЯ ОТЕЧЕСТВЕННОГО ЛИТИЙ-ИОННОГО
АККУМУЛЯТОРА ДЛЯ СОВРЕМЕННОЙ ВОЕННОЙ РОБОТОТЕХНИКИ И
ПУТИ ЕЁ РЕШЕНИЯ

С.С. Беляев, В.В. Жданов, А.В. Краснобрыжий
Физико-технический институт им. А.Ф. Иоффе РАН

СОВРЕМЕННОЕ СОСТОЯНИЕ И ПЕРСПЕКТИВНЫЕ РАЗРАБОТКИ
НАКОПИТЕЛЕЙ ЭЛЕКТРИЧЕСКОЙ ЭНЕРГИИ ДЛЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ
КОМПЛЕКСОВ

В.В. Новоселов
АО "Энергия"

ХИМИЧЕСКИЕ ИСТОЧНИКИ ТОКА ДЛЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ИЗДЕЛИЙ, БПЛА, А ТАКЖЕ СИСТЕМ ЭЛЕКТРОДВИЖЕНИЯ

В.В. Костенко, А.Ю. Толстоногов
*Институт проблем морских технологий
Дальневосточного отделения РАН*

ЗАДАЧА ДЕКОМПОЗИЦИИ УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ АНПА С УЧЕТОМ ИЗМЕНЯЮЩИХСЯ ОГРАНИЧЕНИЙ МАРШЕВЫХ ДВИЖИТЕЛЕЙ

А.Ю. Будко А.Ю., Г.А. Алирзаев
Южный федеральный университет

МАТЕМАТИЧЕСКИЙ АППАРАТ ДЛЯ РАСЧЕТА УГЛОВОГО ПОЛОЖЕНИЯ ПИКА ДАВЛЕНИЯ ПО ИОННОМУ ТОКУ НА ПЕРЕХОДНЫХ РЕЖИМАХ РАБОТЫ ДВС

В.М. Рулевский, А.Г. Юдинцев
*Томский государственный университет
систем управления и радиоэлектроники*

СИСТЕМЫ ЭЛЕКТРОПИТАНИЯ ТЕЛЕУПРАВЛЯЕМЫХ НЕОБИТАЕМЫХ ПОДВОДНЫХ АППАРАТОВ

В.А. Костюков, А.А. Мазалов
Южный федеральный университет

РАЗРАБОТКА И ИССЛЕДОВАНИЕ МЕТОДОВ ОПТИМИЗАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ПРОЦЕССАМИ ПРЕОБРАЗОВАНИЯ ЭНЕРГИИ В СИЛОВЫХ УСТАНОВКАХ КОМПЛЕКСНОГО ТИПА

С.И. Щеколдин
ПАО «Сатурн»

ПЕРСПЕКТИВЫ ПОВЫШЕНИЯ УДЕЛЬНЫХ И ФУНКЦИОНАЛЬНЫХ ХАРАКТЕРИСТИК ЛИТИЙ-ИОННЫХ АККУМУЛЯТОРОВ (ТЕОРИЯ И ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНЫЕ РАБОТЫ)

М.Б. Гурбашков
ООО "АВИ Солюшнс"

ОБЗОР РОССИЙСКОГО РЫНКА ДОСТУПНЫХ КОМПОНЕНТОВ РТК В ЧАСТИ ИСПОЛНИТЕЛЬНЫХ МЕХАНИЗМОВ И ДАТЧИКОВ (КОНТРОЛЛЕРЫ, ДВИГАТЕЛИ, РЕДУКТОРЫ, ДАТЧИКИ УГЛА ПОВОРОТА, ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ ДАТЧИКИ) И ИХ СРАВНИТЕЛЬНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ

Е.Д. Хмелев

ООО «ЭДиРо»

ОСОБЕННОСТИ ПРОЕКТИРОВАНИЯ И ПРОИЗВОДСТВА ПРОМЫШЛЕННЫХ ШЕСТИ ОСЕВЫХ РОБОТОВ_МАНИПУЛЯТОРОВ С ПРИМЕНЕНИЕМ РОССИЙСКОЙ ЭЛЕМЕНТНОЙ БАЗЫ

В.В. Семериков

АО «УРАЛЭЛЕМЕНТ»

РАЗРАБОТКА И ОСВОЕНИЕ СЕРИЙНОГО ПРОИЗВОДСТВА ЛИТИЙ-ИОННЫХ АККУМУЛЯТОРОВ И БАТАРЕЙ НА АО «УРАЛЭЛЕМЕНТ»

С.В. Смольков

ООО «Научный центр «Автономные источники тока»

ОЦЕНКА ЭКСПЛУАТАЦИОННЫХ ПАРАМЕТРОВ УНИВЕРСАЛЬНОГО ЛИТИЙ-ИОННОГО МОДУЛЯ В СОСТАВЕ ЭЛЕКТРОСИЛОВЫХ УСТАНОВОК РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

А.С. Березкин

Ростовский НИИ Радиосвязи

РАЗРАБОТКА И ИССЛЕДОВАНИЕ КИНЕМАТИЧЕСКОЙ МОДЕЛИ ПЯТИЗВЕННОГО РОБОТА-МАНИПУЛЯТОРА

В.М. Рулевский, Н.Н. Цебенко, А.В. Фёдоров

*Томский государственный университет
систем управления и радиоэлектроники*

СИСТЕМА КОНТРОЛЯ И УПРАВЛЕНИЯ ЛИТИЙ-ИОННЫМИ АККУМУЛЯТОРНЫМИ БАТАРЕЯМИ КОСМИЧЕСКОГО БАЗИРОВАНИЯ

В.И. Матренин

ООО «НПО "Центротех"»

ОПЫТ РАЗРАБОТКИ ЭНЕРГЕТИЧЕСКИХ УСТРОЙСТВ НА ТОПЛИВНЫХ ЭЛЕМЕНТАХ ДЛЯ РАЗЛИЧНЫХ ПРИМЕНЕНИЙ

А.В. Оборин

ООО «Ионные технологии»

ПОВЫШЕНИЕ ЭКСПЛУАТАЦИОННОГО РЕСУРСА И НАДЕЖНОСТИ МЕЛКОМОДУЛЬНЫХ ЗУБЧАТЫХ ПЕРЕДАЧ

Е.Ю. Косенко, О.В. Косенко, О.В., Е.А. Шестова

Южный федеральный университет

МЕТОДИКА ОЦЕНКИ ХАРАКТЕРИСТИК МАНИПУЛЯЦИОННОЙ СИСТЕМЫ В СООТВЕТСТВИИ С ПАРАМЕТРАМИ ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ЗАДАЧИ

П.Ю. Волощенко, Ю.П. Волощенко

Южный федеральный университет

ИДЕНТИФИКАЦИЯ ВОЛЬТАМПЕРНОЙ ХАРАКТЕРИСТИКИ
ЧЕТЫРЕХПОЛЮСНОГО НЕЛИНЕЙНОГО ЭЛЕМЕНТА СВЧ

Г.А. Журавлёв

ООО «СКБ Механика ЮФУ»

ФИЗИЧЕСКИЕ ОСНОВЫ И ПРАКТИЧЕСКАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ
КАРДИНАЛЬНОГО СОВЕРШЕНСТВОВАНИЯ ПРИВОДНОЙ ТЕХНИКИ

А.Л. Береснев

Южный федеральный университет

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ДЕТОНАЦИИ В ДВИЖИТЕЛЕ РТК ДЛЯ ПОВЫШЕНИЯ
ХОДОВЫХ КАЧЕСТВ

О.Н. Тулупов

Магнитогорский Государственный Технический университет им. Г.И. Носова

ПЕРСПЕКТИВНЫЕ СТАЛИ И СПЛАВЫ ДЛЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ
УСТРОЙСТВ

М.Б. Гурбашков

ООО «АВИ Солюшнс»

РОССИЙСКИЕ КОНТРОЛЛЕРЫ ПРИВОДА СЕМЕЙСТВ АРГОС И ГЕРИОН

**Секция применения РТК в интересах решения народно-
хозяйственных задач**

В.В. Воронов, А.Л. Смолин

ООО «Группа Кронштадт»

НИЦ «Институт имени Н.Е. Жуковского»

**ДИВЕРСИФИКАЦИЯ ТЕХНОЛОГИЙ БЕСПИЛОТНЫХ АВИАЦИОННЫХ
СИСТЕМ В ИНТЕРЕСАХ РАЗВИТИЯ ЭКОНОМИКИ**

С.Х. Шалова

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

ОБЗОР РЫНКА СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННОЙ РОБОТОТЕХНИКИ

М.В. Дышлок, Е.А. Пен

АО «Единый депозитарий результатов интеллектуальной деятельности»

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

Н.А. Грязнов, С.А. Никитин,

В.В. Харламов, А.А. Обухов

ГНЦ ЦНИИ РТК

ФГБУ «НМИЦ радиологии»

**ОПЫТ РАЗРАБОТКИ РОБОТИЗИРОВАННОЙ СИСТЕМЫ ДЛЯ
БРАХИТЕРАПИИ РАКА ПРЕДСТАТЕЛЬНОЙ ЖЕЛЕЗЫ**

Е.А. Дудоров, А.А. Богданов

НПО «Андроидная техника»

**АВТОНОМНЫЕ БЕЗЛЮДНЫЕ РОБОТИЗИРОВАННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ
ОБРАЩЕНИЯ С РАДИОАКТИВНЫМИ ОТХОДАМИ**

З.А. Годжаев

Всероссийский научно-исследовательский

институт механизации сельского хозяйства

**ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ОТЕЧЕСТВЕННОЙ
СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННОЙ РОБОТОТЕХНИКИ**

А.И. Савельев, Д.К. Ву,

А.Р. Шабанова, Х.М. Гюзей, А.Л. Ронжин

Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН

Государственный университет аэрокосмического приборостроения

ЗАДАЧИ СОВМЕСТНОЙ РАБОТЫ БЛА И БНА В ТОЧНОМ ЗЕМЛЕДЕЛИИ

А.И. Машошин, И.В. Пашкевич

АО «Концерн «ЦНИИ «Электронприбор»

ПОВЫШЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ ПРИМЕНЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ДЛЯ СЕЙСМОРАЗВЕДКИ НА МОРСКОМ ШЕЛЬФЕ

А.А. Богданов

НПО «Андроидная техника»

РОБОТОТЕХНИКА И МЕДИЦИНА. ТЕНДЕНЦИИ РАЗВИТИЯ РОБОТОТЕХНИКИ И ЧЕЛОВЕКО-МАШИННОГО ИНТЕРФЕЙСА

М.Б. Гурбашков

ООО "АВИ Солюшнс"

КЛЮЧЕВЫЕ АСПЕКТЫ ПРИМЕНЕНИЯ ВЫСОКОКАЧЕСТВЕННЫХ ПРИВОДНЫХ РЕШЕНИЙ В РТК ДЛЯ РАЗЛИЧНЫХ ОТРАСЛЕЙ НАРОДНОГО ХОЗЯЙСТВА

З.В. Нагоев, О.В. Нагоева

Кабардино-Балкарский Научный Центр РАН

НЕЙРОКОГНИТИВНЫЙ МУЛЬТИАГЕНТНЫЙ» АЛГОРИТМ ОБУЧЕНИЯ РОБОТА-РИТЕЙЛЕРА РЕШЕНИЮ ЗАДАЧИ РАССТАНОВКИ ТОВАРОВ

С.А. Попов, Г.Г. Безрук, В.Ю. Занин,

И.В. Кожемякин, В.С. Тарадонов, А.А. Мысливый

Главный научно-исследовательский

испытательный центр робототехники МО РФ,

Санкт-Петербургский государственный морской технический университет

АО «НПП Подводных технологий «Океанос»

ГИБРИДНЫЙ АНПА ДЛЯ РАБОТЫ В АРКТИЧЕСКОЙ ЗОНЕ

В.В. Клочков, А.Е. Карпов

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

ФОРМИРОВАНИЕ ТРЕБОВАНИЙ К КОМПЛЕКСАМ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ ДЛЯ НОВЫХ РЫНКОВ ИХ ПРИМЕНЕНИЯ (НА ПРИМЕРЕ ПОЖАРНОЙ И СЕЛЬСКОХОЗЯЙСТВЕННОЙ АВИАЦИИ)

В.Б. Сычков

Сибирский центр Фонда перспективных исследований

**ПРИМЕРЫ ФУНКЦИОНАЛЬНЫХ СЕРВИСОВ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ БАС В
ГРАЖДАНСКОМ СЕКТОРЕ ЭКОНОМИКИ РОССИИ**

В.П. Сахаров

ОКБ «РИТМ»

**ОБЕСПЕЧЕНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ ПОДВОДНЫХ АКВАТОРИЙ С
ПРИМЕНЕНИЕМ ПОДВОДНЫХ РОБОТОВ**

И.Г. Смирнов, Д.О. Хорт, А.И. Кутырёв

Федеральный научный агроинженерный центр ВИИМ

**РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ АДАПТЕРЫ ДЛЯ СПЕЦИАЛИЗИРОВАННЫХ
МАШИН В САДОВОДСТВЕ**

Р.Н. Абуталипов, А.У. Заммиев

Институт информатики и проблем регионального управления

**О ВОЗМОЖНЫХ ПЕРСПЕКТИВАХ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ
МАГНИТОТАКТИЧЕСКИХ БАКТЕРИЙ В БИОНАНОРОБОТОТЕХНИКЕ**

М.А. Романова, А.Ю. Исаков,

С.И. Антипин, И.С. Коробейников

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

**МОДЕЛЬ МОНИТОРИНГА В КОНЦЕПЦИИ ИНТЕРНЕТА ВЕЩЕЙ ДЛЯ
УПРАВЛЕНИЯ В СЕЛЬСКОМ ХОЗЯЙСТВЕ**

П.М. Трефилов, А.О. Исакова, А.В. Чехов

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

**КОНЦЕПЦИЯ «УМНОГО» ПРОИЗВОДСТВА С ПРИМЕНЕНИЕМ
ТЕХНОЛОГИИ ИНТЕРНЕТА ВЕЩЕЙ ДЛЯ АВТОМАТИЗАЦИИ ПРОЦЕССОВ
В СЕЛЬСКОМ ХОЗЯЙСТВЕ**

Ю.Х. Хамуков, Л.З. Шауцукова,

М.А. Шереужев, Э.В. Кулиев

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

Кабардино-Балкарский государственный университет им. Х.М. Бербекова»

Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ

ПЕРСПЕКТИВЫ РОБОТИЗАЦИИ РИТЕЙЛЕРСКОЙ ДЕЯТЕЛЬНОСТИ

П.П. Лукашов, М.В. Масюков

Военная академия РВСН имени Петра Великого

ПРИМЕНЕНИЕ ПРИВЯЗНОЙ МОНИТОРИНГОВОЙ ПЛАТФОРМЫ В
ИНТЕРЕСАХ РЕШЕНИЯ НАРОДНО-ХОЗЯЙСТВЕННЫХ ЗАДАЧ

Ю.Х. Хамуков

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

О ВЕРОЯТНОСТИ ПЕРЕХВАТА ИНТЕНТНЫМИ ТЕХНИЧЕСКИМИ
СИСТЕМАМИ УПРАВЛЕНИЯ ПРОИЗВОДСТВЕННЫМИ ПРОЦЕССАМИ И
ВООРУЖЕНИЕМ

Г.Н. Гудов, И.А. Лобанов, А.В. Рожнов

Российский государственный гуманитарный университет,

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

ФРЕЙМВОРК СТРАТИФИЦИРОВАННОЙ МОДЕЛИ ВИРТУАЛЬНОЙ
СЕМАНТИЧЕСКОЙ СРЕДЫ ЭКСТРЕННОГО РЕАГИРОВАНИЯ И
УПРАВЛЕНИЯ

И.А. Пшенокова, О.В. Нагоева, З.А. Сундуков

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

ИМИТАЦИОННАЯ МОДЕЛЬ ФУНКЦИИ РАСПОЗНАВАНИЯ И
ПОНИМАНИЯ СТАТИЧЕСКИХ ОБЪЕКТОВ САМООБУЧАЮЩИМСЯ
РОБОТОМ НА ОСНОВЕ МУЛЬТИАГЕНТНЫХ НЕЙРОКОГНИТИВНЫХ
АРХИТЕКТУР

Е.А. Шестова, О.В. Косенко

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ЗАДАЧА ПОВЫШЕНИЯ ТОЧНОСТИ ПОЗИЦИОНИРОВАНИЯ
РОБОТИЗИРОВАННОГО ДЕРЖАТЕЛЯ ЛАПАРОСКОПА

Ю.Х. Хамуков

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

КОНЦЕПЦИЯ И ПРОЕКТ ТЕХНИЧЕСКОГО РЕШЕНИЯ ПРОБЛЕМЫ
«ЗОЛОТОГО ЧАСА» В ВОЕННО-МЕДИЦИНСКОЙ И СПАСАТЕЛЬНОЙ
ДЕЯТЕЛЬНОСТИ

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

В.И. Городецкий

InfoWings Ltd

ПОВЕДЕНЧЕСКИЕ МОДЕЛИ КИБЕР-ФИЗИЧЕСКИХ СИСТЕМ И
ГРУППОВОЕ УПРАВЛЕНИЕ: ОСНОВНЫЕ ПОНЯТИЯ

Е.Я. Рубинович

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

ДИФФЕРЕНЦИАЛЬНАЯ ИГРА ПООЧЕРЕДНОГО ПРЕСЛЕДОВАНИЯ С
КРИТЕРИЕМ «ПРОМАХ ПО ИСТИННОЙ ЦЕЛИ»

В.Х. Пшихопов, М.Ю. Медведев, В.В. Соловьев

Южный федеральный университет

ГИБРИДНАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ БЕЗЭКИПАЖНОГО
СУДНА В ЗАДАННУЮ ТОЧКУ

О.Г. Власов., А.А. Курносов

АО СПМБМ "Малахит"

МЕТОДИКА ОЦЕНКИ ФУНКЦИОНАЛЬНОЙ СОВМЕСТИМОСТИ РТК ПРИ
ИХ ГРУППОВОМ ПРИМЕНЕНИИ

А.С. Горобцов, А.Е. Марков,

А.В. Скориков, П.С. Тарасов, Ю.А. Орлова

Волгоградский государственный технический университет

МЕТОД ОБРАТНОЙ ЗАДАЧИ ДЛЯ СИНТЕЗА УПРАВЛЕНИЯ ДВУНОГИМ
РОБОТОМ КАК СИСТЕМЫ С НЕГОЛОНОМНЫМИ СВЯЗЯМИ

Г.В. Горелова

Южный федеральный университет

МОДЕЛИ ПРИНЯТИЯ РЕШЕНИЙ ПРИ ПРОЕКТИРОВАНИИ И УПРАВЛЕНИИ
ОБЪЕКТАМИ В УСЛОВИЯХ ВЕРОЯТНОСТНОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

О.В. Карсаев Л.А. Мартынова

Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН

АО "Концерн "ЦНИИ "Электронприбор"

МЕТОД КООРДИНАЦИИ ПОВЕДЕНИЯ ГРУППЫ АВТОНОМНЫХ РТК НА
МУЛЬТИАГЕНТНОЙ ОСНОВЕ

**К.А. Гордиевич, Н.Н. Семенов,
И.В. Кожемякин, П.Н. Красильников, А.А. Кречин, М.Н. Чемоданов**
*Санкт-Петербургский государственный
морской технический университет*

**МУЛЬТИАГЕНТНАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ГРУППОЙ РОБОТОВ:
ВИРТУАЛЬНЫЙ И ФИЗИЧЕСКИЙ ЭКСПЕРИМЕНТЫ**

Т.А. Пьвченко, А.О. Пьявченко
Южный федеральный университет

**СИСТЕМА ЦИФРОВОГО УПРАВЛЕНИЯ ОБЪЕКТАМИ С ЗАПАЗДЫВАНИЕМ
В УСЛОВИЯХ СЛОЖНЫХ ВОЗМУЩЕНИЙ**

**В.Ф. Петров, О.В. Петров, А.И. Терентьев,
С.Б. Симонов, Д.Н. Корольков**

Национальный исследовательский университет «МИЭТ»

**ОПЫТ ПОСТРОЕНИЯ ЧЕЛОВЕКО-МАШИННОГО ИНТЕРФЕЙСА
ОПЕРАТОРА ДИСТАНЦИОННОГО И СУПЕРВИЗОРНОГО
УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ РТС**

А.М. Винограденко, А.В. Пасхальный

Военная академия связи им. С.М. Буденного,

Войсковая часть №84841

**ЭЛЛИПСОВАЛЬНАЯ АДАПТАЦИЯ ОБЛАСТИ ДОПУСКОВ
МНОГОПАРАМЕТРИЧЕСКИХ СИСТЕМ**

Е.А. Плаксиенко

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

АНАЛИТИЧЕСКИЙ СИНТЕЗ СИСТЕМ АВТОМАТИЧЕСКОГО УПРАВЛЕНИЯ

О.В. Карсаев

Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН

**АВТОНОМНОЕ ПЛАНИРОВАНИЕ ЗАДАЧ НАБЛЮДЕНИЯ
В ГРУППИРОВКАХ СПУТНИКОВ**

А.А. Кочкаров

Северо-Кавказская государственная гуманитарно-технологическая академия

**ПРИМЕНЕНИЕ ТЕОРИИ СТОЙКОСТИ ПРИ УПРАВЛЕНИИ В СЛОЖНЫХ
ТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ**

А.С. Горобцов, П.С. Тарасов, А.В. Скориков, А.Е. Марков

Волгоградский государственный технический университет

МИНИ РОБОТ С КОЛЕСНО-ШАГАЮЩИМ ДВИЖИТЕЛЕМ

В.В. Соловьев, В.А. Переверзев
Южный федеральный университет

ПРОГРАММНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ
НЕОДНОРОДНЫМИ ГРУППАМИ ПОДВИЖНЫХ ОБЪЕКТОВ В
ТРЕХМЕРНЫХ СРЕДАХ С ПРЕПЯТСТВИЯМИ

А.Е. Титов

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ
РАЗРАБОТКА И ИССЛЕДОВАНИЕ МЕТОДОВ РАСПРЕДЕЛЕНИЯ ЦЕЛЕЙ
ПРИ УПРАВЛЕНИИ ГРУППОЙ РТК

**В.В. Косьянчук, Е.Ю. Зыбин,
А.Ю. Чекин, Ю.В. Бондаренко**

*Государственный научно-исследовательский институт
авиационных систем*
О ПРОГНОЗИРОВАНИИ ВЕКТОРА СОСТОЯНИЯ ВОЗДУШНОГО СУДНА В
УСЛОВИЯХ ПОЛНОЙ ПАРАМЕТРИЧЕСКОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОСТИ

В.Г. Хорошев

ФГУП "Крыловский государственный научный центр"
ВОЗМОЖНОСТИ ЭКСПЕРИМЕНТАЛЬНОЙ БАЗЫ ФГУП «КРЫЛОВСКИЙ
ГОСУДАРСТВЕННЫЙ НАУЧНЫЙ ЦЕНТР» В ОБЛАСТИ СОЗДАНИЯ РТК И
ИХ БАЗОВЫХ ЭЛЕМЕНТОВ

А.Х. Агтаев

Кабардино-Балкарский Научный Центр РАН
ЗАДАЧИ УПРАВЛЕНИЯ КОЛЕБАТЕЛЬНЫМИ СИСТЕМАМИ

О.П. Гойдин, И.Л. Ермолов, С.А. Собольников

ВНИИА им. Н.Л. Духова
Институт проблем механики им. А.Ю. Ишлинского РАН
ПРИМЕНЕНИЕ ПРОГРАММНОГО КОМПЛЕКСА ROBSIM ДЛЯ
МОДЕЛИРОВАНИЯ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ

З.В. Нагоев

Кабардино-Балкарский Научный Центр РАН
ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ САМООРГАНИЗУЮЩИХСЯ СИСТЕМ
ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОГО ПРИНЯТИЯ РЕШЕНИЙ И УПРАВЛЕНИЯ НА
ОСНОВЕ МУЛЬТИАГЕНТНЫХ КОГНИТИВНЫХ АРХИТЕКТУР

В.И. Гончаренко

Московский авиационный институт

СУБОПТИМАЛЬНЫЙ АЛГОРИТМ СИНТЕЗА УПРАВЛЕНИЯ ПОДВИЖНЫМ
ОБЪЕКТОМ

Б.М. Владимирский

Южный федеральный университет

ИССЛЕДОВАНИЕ ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ РТК В МАЛЫХ ГРУППАХ ПРИ
РЕШЕНИИ ЗАДАЧИ СТАБИЛИЗАЦИИ

А.Г. Лесков

МГТУ им Н.Э. Баумана

ФУНКЦИОНАЛЬНО-МОДЕЛИРУЮЩИЕ СТЕНДЫ В ЗАДАЧАХ
РАЗРАБОТКИ И ИССЛЕДОВАНИЯ ОПЕРАЦИЙ МАНИПУЛЯЦИОННЫХ
РОБОТОВ

Е.К. Эдгулова, Л.З. Шауцукова,

Ю.Х. Хамуков, М.И. Анчев, А.А. Лежебоков

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

Кабардино-Балкарский государственный

университет им. Х.М. Бербекова»

Институт компьютерных технологий

и информационной безопасности ЮФУ

КОМПЬЮТЕРНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ ПРОЦЕДУР ФОРМИРОВАНИЯ ЗНАНИЙ
ДЛЯ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СИСТЕМЫ ВЫБОРА СЛОЖНЫХ ОБЪЕКТОВ

Е.Ю. Косенко, О.В. Косенко, Е.А. Шестова

Южный федеральный университет

МЕТОДИКА ОЦЕНКИ ХАРАКТЕРИСТИК МАНИПУЛЯЦИОННОЙ СИСТЕМЫ
В СООТВЕТСТВИИ С ПАРАМЕТРАМИ ПРОИЗВОДСТВЕННОЙ ЗАДАЧИ

М.Ю. Медведев, М.В. Васильева

Южный федеральный университет

МНОГОКОНТУРНОЕ АДАПТИВНОЕ УПРАВЛЕНИЕ ПОДВИЖНЫМИ
ОБЪЕКТАМИ ПРИ РЕШЕНИИ ТРАЕКТОРНЫХ ЗАДАЧ

**М.М. Ошхунов, З.В. Нагоев,
Х.М. Сенов, Ю.Х. Хамуков, И.А. Пшенокова**
*Институт информатики и
проблем регионального управления
Кабардино-Балкарского научного центра РАН*

**МОДЕЛИ ОЦЕНКИ ЭКСТРЕМАЛЬНЫХ НАГРУЗОК ИНТЕГРИРОВАННЫХ
ВИРТУАЛЬНЫХ ПРОТОТИПОВ МОБИЛЬНЫХ ОДНООСНЫХ РОБОТОВ**

А.Н. Жирабок, А.В. Зуев, А.Е. Шумский
Дальневосточный федеральный университет

**МЕТОД ПОСТРОЕНИЯ РОБАСТНЫХ ДИАГНОСТИЧЕСКИХ
НАБЛЮДАТЕЛЕЙ ДЛЯ ОБНАРУЖЕНИЯ И ИДЕНТИФИКАЦИИ ДЕФЕКТОВ
В РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ СИСТЕМАХ**

Е.В. Умников, В.А. Грачев, А.Г. Мурашов
МОУ «Институт инженерной физики»

**ОСОБЕННОСТИ ПРАКТИЧЕСКОЙ РЕАЛИЗАЦИИ И ИСПОЛЬЗОВАНИЯ
ВИРТУАЛЬНОГО ПОЛИГОНА РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

П.Л. Новиков, К.В. Павский, А.В. Двуреченский
Институт физики полупроводников им. А.В. Ржанова,

Сибирский государственный университет телекоммуникаций и информатики
**МОДЕЛИРОВАНИЕ МЕТОДОМ МОЛЕКУЛЯРНОЙ ДИНАМИКИ С
ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ ВЫСОКОЭФФЕКТИВНЫХ АЛГОРИТМОВ ДЛЯ
ИССЛЕДОВАНИЯ АТОМНОЙ ДИФФУЗИИ НА СТРУКТУРИРОВАННЫХ
ПОДЛОЖКАХ КРЕМНИЯ**

С.А. Половко
ГНЦ ЦНИИ РТК
**НАУЧНО-ТЕХНИЧЕСКИЕ ПРОБЛЕМЫ ВЫПОЛНЕНИЯ НИОКР ПРИ
СОЗДАНИИ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ РТК ПОДВОДНОГО, НАЗЕМНОГО И
КОСМИЧЕСКОГО БАЗИРОВАНИЯ И ПУТИ ИХ РЕШЕНИЯ**

**Н.В. Малютин, А.Н. Пономарёв,
А.П. Белоглазов, Д.М. Уткин, А.В. Коломиец**
*ООО «Конструкторское бюро информатики гидроакустики и связи»
ЗАО «Научно-Технический Центр Прикладных Нанотехнологий»
АО «Концерн «Созвездие»*

АО «Машиностроительный завод «Маяк»
**ПРАКТИКА ПРИМЕНЕНИЯ МОДЕЛИРОВАНИЯ И ПЕРСПЕКТИВЫ
РАЗВИТИЯ ВИРТУАЛЬНОЙ ИНЖЕНЕРИИ В ОБЛАСТИ КОМПОЗИТНЫХ
МАТЕРИАЛОВ ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ СТОЙКОСТИ БОРТОВОЙ
АППАРАТУРЫ К ВОЗДЕЙСТВИЮ ДЕСТАБИЛИЗИРУЮЩИХ ФАКТОРОВ**

С.Ш. Рехвиашвили, А.В. Пеху, А.М. Кидакоев

Кабардино-Балкарский научный центр РАН

**МОДЕЛИРОВАНИЕ КОЛЕБАТЕЛЬНЫХ ПРОЦЕССОВ И УПРАВЛЕНИЯ ИМИ
С ПРИМЕНЕНИЕМ ДРОБНОГО ИНТЕГРО-ДИФФЕРЕНЦИРОВАНИЯ**

Секция применения комплексов с БЛА

С.А. Синютин, Е.С. Синютин

Южный федеральный университет

**БАРЬЕРЫ НА ПУТИ МАССОВОГО ВНЕДРЕНИЯ БПЛА
И ПРЕДЛАГАЕМЫЕ ВАРИАНТЫ ИХ ПРЕОДОЛЕНИЯ**

А.П. Попов

НИЦ «Институт имени Н.Е. Жуковского»

**МОДЕЛЬ ПРОЦЕССА РЕКОНФИГУРАЦИИ ПРОСТРАНСТВЕННО-
РАСПРЕДЕЛЕННОГО ОБОРУДОВАНИЯ ГРУППЫ БЕСПИЛОТНЫХ
ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ**

Н.Н. Долженков, В.В. Воронов, А.Л. Рейнгольд

АО "Кронштадт"

**РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ РЕШЕНИЯ, ОБЕСПЕЧИВАЮЩИЕ
ВНЕАЭРОДРОМНОЕ БАЗИРОВАНИЕ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ
АППАРАТОВ**

**В.Т. Минлигареев, А.В. Алексеева, Ю.М. Качановский,
В.Л. Кравчёнок, А.Ю. Репин, В.В. Трегубов, Е.Н. Хотенко**

Институт прикладной геофизики им. акад. Е.К. Федорова

**КАРТОГРАФИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ МАГНИТОМЕТРИЧЕСКИХ
НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

А.Е. Кульченко, Д.И. Буланович

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

**УНИФИКАЦИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ РТК ВОЗДУШНОГО
БАЗИРОВАНИЯ**

Р.Р. Галин, К.А. Кулагин, А.Н. Мигачев,

Р.В. Мещеряков, Д.В. Сенчук

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

**ТРЕНАЖЕРНЫЙ КОМПЛЕКС БЕСПИЛОТНОЙ АВИАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ
(БАС) ПОЛЕВОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

Д.А. Беспалов

Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ
**УПРАВЛЕНИЕ БЕСПИЛОТНЫМ ПОДВИЖНЫМ ОБЪЕКТОМ ПРИ ПОМОЩИ
ЖЕСТОВ В ГЕНЕРИРУЕМОЙ СРЕДЕ**

С.Г. Капустян, А.А. Дьяченко, Е.А. Плаксиенко
НИИ МВС ЮФУ

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ
ЗАДАЧА ФОРМИРОВАНИЯ АВТОНОМНЫХ МИССИЙ БЛА

С.В. Шидловский, Д.В. Шашев
Томский государственный университет

СИСТЕМА ЗАЩИТЫ ОТ МАЛОГАБАРИТНЫХ БПЛА

А.Л. Смолин
НИЦ «Институт имени Н.Е. Жуковского»

ПУТИ СОЗДАНИЯ БЕСПИЛОТНОЙ АВИАЦИОННОЙ ВОЕННО-
ТРАНСПОРТНОЙ СИСТЕМЫ

Д.А. Бирин, Р.В. Мещеряков
Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

БЕСПИЛОТНЫЙ ЛЕТАТЕЛЬНЫЙ АППАРАТ СОПРОВОЖДЕНИЯ ГРУППЫ
ИССЛЕДОВАТЕЛЕЙ С МНОГОМОДАЛЬНЫМ УПРАВЛЕНИЕМ

В.С. Лазарев
НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ ГЕКСАКОПТЕРА В
НЕОПРЕДЕЛЕННОЙ ТРЕХМЕРНОЙ СРЕДЕ С ПРЕПЯТСТВИЯМИ

А.Б. Бельский, А.К. Дибижев
Московский вертолетный завод им. М.Л. Миля

ЗАДАЧИ СОЗДАНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ВЕРТОЛЕТНЫХ
КОМПЛЕКСОВ

С.С. Жмурин, Д.В. Девитт
НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

ПРАКТИЧЕСКИЕ АСПЕКТЫ РЕАЛИЗАЦИИ СПЕЦИАЛИЗИРОВАННОГО
ПОЛИГОНА ДЛЯ ИССЛЕДОВАНИЯ БЛА

К.В. Малышкина
АО «НПО "Мобильные Информационные Системы"»

ТЕХНОЛОГИЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ БЕЗОПАСНОСТИ ПРИ ПОСАДКЕ НА
НЕПОДГОТОВЛЕННЫЕ ПЛОЩАДКИ» ЗАМЕСТИТЕЛЯ ГЛАВНОГО
КОНСТРУКТОРА

Н.А. Соколов

*Центральный научно-исследовательский испытательный институт
инженерных войск*

ПРИМЕНЕНИЕ МАГНИТОМЕТРИЧЕСКИХ ДАТЧИКОВ ПРИ ПОИСКЕ
ВЗРЫВООПАСНЫХ ПРЕДМЕТОВ С БЕСПИЛОТНЫХ ВОЗДУШНЫХ
НОСИТЕЛЕЙ

А.А. Кочкаров, Р.Т. Агишев

АО «РТИ»

ЗАДАЧА ЦЕЛЕРАСПРЕДЕЛЕНИЯ ГРУПП МАЛЫХ МНОГОРОТОРНЫХ БЛА
ПРИ ТРАНСПОРТИРОВКЕ ГРУЗОВ

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

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ОЦЕНКА КАЧЕСТВА И НАДЕЖНОСТИ СВЕРХЗВУКОВОГО
БЕСПИЛОТНИКА

Д.С. Мещеряков, Н.А. Романов

Южный федеральный университет

МЕТОДИКА ИНФОРМАЦИОННОГО ПРОТИВОДЕЙСТВИЯ ВРАЖЕСКИМ
ГРУППАМ БЛА

С.А. Паньчев

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ОЦЕНКА НАДЕЖНОСТИ КОМПЛЕКСА РАДИОЭЛЕКТРОННОГО
ОБОРУДОВАНИЯ ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА

Л.В. Пирская

Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ

РАЗРАБОТКА МЕТОДОВ ИТЕРАЦИОННОГО РЕШЕНИЯ СИСТЕМ
ЛИНЕЙНЫХ АЛГЕБРАИЧЕСКИХ УРАВНЕНИЙ ДЛЯ ЗАДАЧ УПРАВЛЕНИЯ
БЛА

**Секция группового применения РТК военного назначения,
в т.ч. при взаимодействии
с традиционными средствами ВВСТ**

А.Р. Гайдук, А.Н. Каркищенко, В.Х. Пшихопов
Южный федеральный университет

О ВЛИЯНИИ РТК ВН НА ЭФФЕКТИВНОСТЬ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ ВВТ

В.К. Абросимов, М.В. Гайдин
*Главный научно-исследовательский испытательный
центр робототехники Минобороны России,*

ООО Научно-производственная компания "Сетецентрические платформы"
ИМИТАЦИОННАЯ МОДЕЛЬ ФОРМИРОВАНИЯ СИТУАЦИОННОЙ
ОСВЕДОМЛЕННОСТИ ГРУППОЙ АВТОНОМНЫХ РОБОТОВ В УСЛОВИЯХ
ПОТЕНЦИАЛЬНЫХ УГРОЗ

С.В. Зюзин, С.А. Умеренков, С.В. Шадрин
Михайловская военная артиллерийская академия
ПРИМЕНЕНИЕ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ВОЕННОГО
НАЗНАЧЕНИЯ В РАКЕТНЫХ ВОЙСКАХ И АРТИЛЛЕРИИ

М.В. Санеев
*АО «Центральный научно-исследовательский
институт автоматики и гидравлики»*
ПРИМЕНЕНИЕ НПА ДЛЯ ПОРАЖЕНИЯ КРУПНОТОННАЖНЫХ МОРСКИХ
ЦЕЛЕЙ НА ДАЛЬНИХ ДИСТАНЦИЯХ

Е.А. Дудоров
ПАО НПО "Андройдная техника"
АВТОНОМНЫЕ БОЕВЫЕ СТРЕЛКОВЫЕ КОМПЛЕКСЫ ДЛЯ НАЗЕМНЫХ И
НАДВОДНЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

А.И. Наговицин, Б.Б. Молоткова, Н.Б. Гарифуллин, Д.С. Алятин
Михайловская военная артиллерийская академия
СПОСОБ ВИЗУАЛИЗАЦИИ ПРОЦЕССА РЕКОГНОСЦИРОВКИ МАРШРУТОВ
И РАЙОНОВ ОГНЕВЫХ ПОЗИЦИЙ (ПОЗИЦИОННЫХ РАЙОНОВ)
ФОРМИРОВАНИЙ РВИА НА ОСНОВЕ ИНТЕГРАЦИИ ВИРТУАЛЬНОЙ 3D-
МОДЕЛИ МЕСТНОСТИ И ДАННЫХ С БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ
АППАРАТОВ

С.П. Хрипунов, С.В. Васильев, И.В. Благодарящев

Национальный центр развития технологий и базовых элементов робототехники

Главный научно-исследовательский испытательный центр робототехники

Министерства обороны Российской Федерации

СИНТЕЗ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩЕЙ СИСТЕМЫ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ

В.В.Мезенцев

Военная академия Ракетных войск

стратегического назначения имени Петра Великого

ПРИМЕНЕНИЕ СИСТЕМ ПЕРЕДАЧИ ДАННЫХ БЕСПИЛОТНЫХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ БЛИЖНЕГО ДЕЙСТВИЯ В УСЛОВИЯХ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕХНИЧЕСКИХ ВОЗДЕЙСТВИЙ ПРОТИВНИКА

М.А. Мокляков

ЦНИИИ инженерных войск Минобороны России

ПРИМЕНЕНИЕ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ ТЕХНОЛОГИЙ ПРИ ВЫПОЛНЕНИИ ЗАДАЧ ИНЖЕНЕРНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ

А.А. Богданов

ПАО НПО "Андронидная техника"

АНАЛИЗ ЗАДАЧ ПО ПРИМЕНЕНИЮ БИОМОРФНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ В ИНТЕРЕСАХ МИНОБОРОНЫ РФ

В.Г. Хорошев

ФГУП "Крыловский государственный научный центр"

ОБЕСПЕЧЕНИЕ СКРЫТНОСТИ МОРСКИХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ ПРИ ИХ БОЕВОМ ПРИМЕНЕНИИ

К.В. Чеботков

27 Центральный НИИ Министерства обороны РФ

МОДЕЛИРУЮЩИЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ ВЫБОРА РЕШЕНИЙ В КОНФЛИКТНЫХ СИТУАЦИЯХ

Н.А. Шушпанов

АО «Раменское приборостроительное конструкторское бюро»

АВТОМАТИЗАЦИЯ ГРУППОВОГО ВЗАИМОДЕЙСТВИЯ РТК ВОЗДУШНОГО БАЗИРОВАНИЯ И ПИЛОТИРУЕМЫХ ЛА

А.Ю. Кравченко

46 Центральный НИИ Министерства обороны РФ

КОНЦЕПЦИЯ ЭФФЕКТИВНОГО РАЗВЕРТЫВАНИЯ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ
КОМПЛЕКСОВ С РАЗЛИЧНЫХ БОЕВЫХ ПЛАТФОРМ

Е.Ю. Косенко

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

АНАЛИЗ ПЕРСПЕКТИВНЫХ ТРЕБОВАНИЙ К ОСНОВНЫМ
ПОДСИСТЕМАМ РТК

Секция применения РТК наземного базирования

Н.А. Рудианов, В.С. Хрущев

3 ЦНИИ Минобороны России

**ФУНКЦИОНАЛЬНЫЙ ПОДХОД К ПРОЕКТИРОВАНИЮ
СПЕЦИАЛИЗИРОВАННЫХ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

С.Г. Цариченко., С.Е. Симанов, И.М. Сидоров

ФКП "НИИ "Геодезия"

**ОРГАНИЗАЦИЯ ПРОВЕДЕНИЯ ИСПЫТАНИЙ НАЗЕМНЫХ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ**

А.В. Вазаев, В.П. Носков, И.В. Рубцов

НИИСМ МГТУ им. Н.Э. Баумана

**НЕЙРОСЕТЕВОЙ МОДУЛЬ ВЫБОРА ЭТАЛОНОВ ДЛЯ РАСПОЗНАВАНИЯ
ТИПОВ ОПОРНОЙ ПОВЕРХНОСТИ**

А.Н. Кучер

ООО «НПК «Электрооптика»

**МЕТОД ФОРМИРОВАНИЯ ПЕРСПЕКТИВНЫХ ТРЕБОВАНИЙ К
НАВИГАЦИОННЫМ СИСТЕМАМ РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ
ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

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

МГТУ им. Н.Э. Баумана

**ЭФФЕКТИВНЫЕ СИСТЕМЫ НАВИГАЦИИ И УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ
НАЗЕМНЫХ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ**

В.Н. Наумов, В.Б. Кудряшов

МГТУ им. Н.Э. Баумана

**АНАЛИЗ ДОСТИЖЕНИЙ И ПЕРСПЕКТИВНЫЕ НАПРАВЛЕНИЯ СОЗДАНИЯ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

В.В. Чернышев, В.В. Арыканцев

Волгоградский государственный технический университет

**СТРУКТУРА ЭНЕРГОЗАТРАТ ШАГАЮЩИХ МАШИН И РОБОТОВ ПРИ
РЕАЛИЗАЦИИ БОЛЬШИХ ТЯГОВЫХ УСИЛИЙ**

В.Н. Шашок, С.И. Филиппов, Д.А. Варабин
АО "ВНИИ "СИГНАЛ"

ПЕРСПЕКТИВНЫЕ РАЗРАБОТКИ АО "ВНИИ "СИГНАЛ" В ОБЛАСТИ
НАЗЕМНОЙ РОБОТОТЕХНИКИ

М.Ю. Соболев

АО «Научно-исследовательский институт двигателей»

ПРИМЕНЕНИЕ СИСТЕМ ПРЯМОГО ПРИВОДА В АЗИМУТАЛЬНО-
УГЛОМЕСТНЫХ СТОЛАХ

С.А. Качанов, А.Ю. Баранник

ФГУ ВНИИ ГОЧС МЧС России

ПРОБЛЕМНЫЕ ВОПРОСЫ РАЗВИТИЯ НАЗЕМНЫХ РТК МЧС РОССИИ

А.У. Заммоев, Р.Н. Абуталипов

Институт информатики и проблем регионального управления

Кабардино-Балкарского научного центра РАН

КАТАЛИТИЧЕСКИЕ САМОХОДНЫЕ НАНОДВИЖИТЕЛИ КАК
ЭЛЕМЕНТНАЯ БАЗА БИОНАНОРОБОТОТЕХНИКИ

А.А. Кобус

АО «Омсктрансмаш»

ПРОБЛЕМНЫЕ ВОПРОСЫ ПРИ ПРОЕКТИРОВАНИИ И ИЗГОТОВЛЕНИИ
ДИСТАНЦИОННО-УПРАВЛЯЕМОЙ СПЕЦИАЛЬНОЙ ПОЖАРНОЙ
МАШИНЫ

А.И. Адамчук

ГНЦ РФ ФГУП «НАМИ»

САМОХОДНЫЙ МНОГОЦЕЛЕВОЙ РОБОТ ОБЕСПЕЧЕНИЯ СУХОПУТНЫХ
ВОЙСК

Е.С. Брискин, Н.Г. Шаронов, Я.В. Калинин,

А.В. Малолетов, В.А. Серов

Волгоградский государственный технический университет

ОБ УПРАВЛЕНИИ ДВИЖЕНИЕМ МОБИЛЬНЫХ РОБОТОВ С
ДВИЖИТЕЛЯМИ, ДИСКРЕТНО ВЗАИМОДЕЙСТВУЮЩИМИ С ОПОРНОЙ
ПОВЕРХНОСТЬЮ

В.С. Лапшов, В.П. Носков, И.В. Рубцов

МГТУ им. Н.Э. Баумана

ПРАКТИЧЕСКИЕ АСПЕКТЫ ПОВЫШЕНИЯ АВТОНОМНОСТИ
ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ НАЗЕМНЫХ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ

Д.О. Бросалин, А.Ю. Будко

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

УНИФИЦИРОВАННАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ
МАСШТАБИРУЕМОЙ РОБОТОТЕХНИЧЕСКОЙ ПОДВИЖНОЙ
ПЛАТФОРМЫ ПОВЫШЕННОЙ ЖИВУЧЕСТИ

В.В. Степанов

АО «ВНИИТрансмаши»

ПРЕДЛОЖЕНИЯ ПО КОНЦЕПЦИИ УНИФИКАЦИИ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ
ДЛЯ НАЗЕМНЫХ РТК

О.С. Морозов, А.Е. Гвоздев, А.А. Зарайский

3 ЦНИИ Минобороны России

О ПРОВЕДЕНИИ НАУЧНО - ТЕХНИЧЕСКОЙ КОНФЕРЕНЦИИ
ФГБУ «3 ЦНИИ» МИНОБОРОНЫ РОССИИ НА ТЕМУ: «НАУЧНО -
ТЕХНИЧЕСКИЕ ПРОБЛЕМЫ ОБЕСПЕЧЕНИЯ НАДЕЖНОСТИ ОБРАЗЦОВ
ВООРУЖЕНИЯ, ВОЕННОЙ И СПЕЦИАЛЬНОЙ ТЕХНИКИ И ПУТИ ИХ
РЕШЕНИЯ» 30 МАЯ 2018 ГОДА

А.О. Пьявченко

Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ

ОЦЕНКА ЭФФЕКТИВНОСТИ НЕЙРОСЕТЕВОЙ РЕАЛИЗАЦИИ DVN-
МЕТОДА ПЛАНИРОВАНИЯ ПЕРЕМЕЩЕНИЯ РИЗЕМНОГО РОБОТА

В.Б. Афанасьев, Г.В. Палихов, В.М. Медведев, С.Н. Остапенко

Концерн ВКО «Алмаз-Антей».

РАЗВИТИЕ ИНФОРМАЦИОННО-ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ
СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ КАЧЕСТВОМ И НАДЕЖНОСТЬЮ ПРЕДПРИЯТИЙ
ВПК

**Секция технологического обеспечения
систем технического зрения РТК**

С.М. Соколов, А.А. Богуславский

Институт прикладной математики им. М.В. Келдыша РАН

ТЕХНОЛОГИЯ СОЗДАНИЯ ПРОГРАММНОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СТЗ В
СОСТАВЕ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ ПОДВИЖНЫХ СРЕДСТВ

В.П. Носков, И.О. Киселев

МГТУ им. Н.Э. Баумана

РЕШЕНИЕ SLAM-ЗАДАЧИ ПО ДАННЫМ КОМПЛЕКСИРОВАННОЙ СТЗ

А.С. Пахун, Т.В. Сазонова, А.А. Погодин

АО "Раменское приборостроительное конструкторское бюро"

РАСПОЗНАВАНИЕ ДИНАМИЧЕСКИХ ОБЪЕКТОВ ИНТЕРЕСА С
ПРИМЕНЕНИЕМ НЕЙРОСЕТЕВЫХ ТЕХНОЛОГИЙ В СУЩЕСТВУЮЩИХ И
ПЕРСПЕКТИВНЫХ КОМПЛЕКСАХ БОРТОВОГО ОБОРУДОВАНИЯ
ВЕРТОЛЕТОВ

М.В. Четвергов

ЗАО «НПП «ЭЛАРА»

МНОГОЭЛЕМЕНТНЫЕ ФОТОПРИЕМНИКИ ОТЕЧЕСТВЕННОГО
ПРОИЗВОДСТВА – СОВРЕМЕННОЕ СОСТОЯНИЕ, ПРОБЛЕМНЫЕ
ВОПРОСЫ И ПЕРСПЕКТИВЫ

К.И. Морев

АО «НКБ ВС»

МЕТОД СОПОСТАВЛЕНИЯ ОБЛАКОВ ОСОБЫХ ТОЧЕК ИЗОБРАЖЕНИЙ
ДЛЯ ЗАДАЧ ТРЕКИНГА, ОСНОВАННЫЙ НА ИНТУИЦИОНИСТСКОЙ
НЕЧЕТКОЙ ЛОГИКЕ

Р.Н. Сафин, Т.Г. Цой, Р.О. Лавренов, Е.А. Магид

Казанский федеральный университет

РАЗРАБОТКА СИСТЕМЫ ОПТИМАЛЬНОЙ ПЕРЕДАЧИ ВИДЕОДАННЫХ С
КАМЕР МОБИЛЬНОГО РОБОТА СЕРВОСИЛА ИНЖЕНЕР

Т.В. Сазонова

АО "Раменское приборостроительное конструкторское бюро"

ИССЛЕДОВАНИЯ ПО ФОРМИРОВАНИЮ ОБЛИКА УНИФИЦИРОВАННОЙ
МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНОЙ БОРТОВОЙ ГЕОИНФОРМАЦИОННОЙ
СИСТЕМЫ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

Р.А. Нейдорф, А.Г. Агаджанян

Донской государственный технический университет

РАЗРАБОТКА И ИССЛЕДОВАНИЕ ГИБРИДНОГО АЛГОРИТМА
ОПТИМАЛЬНОЙ ТОНОВОЙ АППРОКСИМАЦИИ МОНОХРОМНЫХ
ИЗОБРАЖЕНИЙ

А.О. Пьявченко А.В. Ильченко

Институт компьютерных технологий и информационной безопасности ЮФУ

ПОВЫШЕНИЕ ЭФФЕКТИВНОСТИ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ
ПРОСТРАНСТВЕННОЙ ЛОКАЛИЗАЦИИ СТАТИЧЕСКИХ ОБЪЕКТОВ ПО
ДАНЫМ ДАТЧИКА ГЛУБИНЫ И RGB-КАМЕРЫ

И.А. Шмелев, Т.Н. Круглова

Южно-Российский Государственный

Политехнический Университет им. М.И. Платова

МОДИФИЦИРОВАННЫЙ МЕТОД РЕШЕНИЯ ЗАДАЧИ СЕГМЕНТАЦИИ
ИЗОБРАЖЕНИЙ В СИСТЕМЕ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ ДЛЯ АНАЛИЗА
СОСТОЯНИЯ РАСТЕНИЙ

З.Х. Байрамукова, А.М. Кочкаров

Северо-Кавказская государственная

гуманитарно-технологическая академия

АНАЛИЗ РЕЛЬЕФА МЕСТНОСТИ НА ОСНОВЕ ИССЛЕДОВАНИЯ
СПЕКТРОВ ПРЕДФРАКТАЛЬНЫХ ГРАФОВ С ЧЕРЕДУЮЩИМИСЯ
ПОЛНЫМИ ЗАТРАВКАМИ

А.С. Губанков, А.В. Зуев, В.Ф. Филаретов, Д.А. Юхимец

Институт Автоматики и процессов управления ДВО РАН,

Институт проблем морских технологий

Дальневосточного отделения РАН

МЕТОД ОПРЕДЕЛЕНИЯ ПРОПУСКОВ В ТРЕХМЕРНЫХ МОДЕЛЯХ В ВИДЕ
ОБЛАКОВ ТОЧЕК, ПОЛУЧАЕМЫХ ОТ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ

Н.Д. Свищев, А.В. Рыбаков, И.Д. Ермаков
Астраханский Государственный Университет

Общество с ограниченной ответственностью «АкваСервис»

ПРОГРАММНАЯ ФИЛЬТРАЦИЯ ПОДВОДНОГО ВИДЕОПОТОКА В РЕАЛЬНОМ ВРЕМЕНИ

Д.С. Брондз

Особое конструкторско-технологическое бюро «Омега»

ОСОБЕННОСТИ АППАРАТНОЙ РЕАЛИЗАЦИИ ВИДЕОКАМЕР В СИСТЕМЕ «ОТ СВЕТА ДО СВЕТА»

А.С. Дубонос

Военная академия связи им. Маршала Советского Союза С.М. Буденного

ПРОГРАММИРОВАНИЕ ИСКУССТВЕННОГО ИНТЕЛЛЕКТА

Е.Ю. Косенко, А.А. Сарана

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

ЗАДАЧА ОПРЕДЕЛЕНИЯ КОНТУРОВ ОБЪЕКТОВ С ПОМОЩЬЮ ВИДЕОКАМЕРЫ

З.В. Нагоев, О.В. Нагоева

Кабардино-Балкарский научный центр РАН

ЗАДАЧА ОБРАБОТКИ НЕСТРУКТУРИРОВАННЫХ ДАННЫХ ДЛЯ СТЗ ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОГО РОБОТА НА ОСНОВЕ МУЛЬТИАГЕНТНОЙ НЕЙРОКОГНИТИВНОЙ АРХИТЕКТУРЫ

М.С. Шелагурова, О.Г. Лещук

АО "Раменское приборостроительное конструкторское бюро"

ПРИМЕНЕНИЕ МНОГОФУНКЦИОНАЛЬНЫХ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО И ВИРТУАЛЬНОГО ЗРЕНИЯ В БОРТОВЫХ КОМПЛЕКСАХ ЛЕТАТЕЛЬНЫХ АППАРАТОВ

В.В. Янчич, А.Е. Панич

Институт высоких технологий и пьезотехники ЮФУ

ДВУХПАРАМЕТРОВЫЙ ПЬЕЗОЭЛЕКТРИЧЕСКИЙ ДАТЧИК ПОСТУПАТЕЛЬНОГО И УГЛОВОГО УСКОРЕНИЯ

В.Л. Сахаров, И.А. Кириченко, Д.С. Слуцкий

ОКБ «РИТМ»,

*Институт нанотехнологий, электроники
и приборостроения ЮФУ*

СИСТЕМА ПАНОРАМНОГО МОНИТОРИНГА ЛЕДОВОЙ ОБСТАНОВКИ

Н.А. Грязнов

ГНЦ РФ «Центральный научно-исследовательский и опытно конструкторский институт робототехники и технической кибернетики»

ПОТЕНЦИАЛ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ КАК
ФУНДАМЕНТ РЕАЛИЗАЦИИ ФУНКЦИОНАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ
БЕСПИЛОТНЫХ КОМПЛЕКСОВ

А.Б. Бельский, Д.И. Калинин

Московский вертолетный завод им. М.Л. Миля

СИСТЕМЫ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ В ЗАДАЧАХ УПРАВЛЕНИЯ И
НАВИГАЦИИ ВЕРТОЛЕТОВ

Л.Н. Костяшкин

АО «Государственный Рязанский приборный завод»

НОВЫЕ ВОЗМОЖНОСТИ И ПРОБЛЕМЫ СОЗДАНИЯ ЛАЗЕРНО-ЛУЧЕВЫХ
СИСТЕМ НАВЕДЕНИЯ УО С ЭЛЕКТРОННЫМ ПОЗИЦИОНИРОВАНИЕ
ЛАЗЕРНОГО ПУЧКА

А.С. Назаркин, Б.В. Гуренко

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

ПРОГРАММНО-АППАРАТНАЯ РЕАЛИЗАЦИЯ СИСТЕМЫ
ВИДЕОНАБЛЮДЕНИЯ ДЛЯ НАДВОДНОГО ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА

М.Ю. Бутенко

Южный федеральный университет

МЕТОД АППРОКСИМАЦИИ ОБЛАКА ТОЧЕК СТЗ
ДЛЯ СТАЦИОНАРНОЙ 2D СЦЕНЫ

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

И.Г. Жиденко

НПО «Андроидная техника

МОДУЛИ КАССЕТНОГО ЗАПУСКА БЛА НАЗЕМНЫХ
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСОВ

В.Б. Пархоменко

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

НЕЙРОСЕТЕВАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ НАЗЕМНОГО
РОБОТА НА ОСНОВЕ ДАННЫХ ЛИДАРА

Д.Д. Павленко

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ЗАДАЧА ПОВЫШЕНИЯ ЭФФЕКТИВНОСТИ ФОРМ ЛОПАСТИ
ВЕТРОЭНЕРГЕТИЧЕСКИХ УСТАНОВОК

А.А. Кречин, И.В. Шестаков

*Санкт-Петербургский государственный
морской технический университет*

ИНФОРМАЦИОННО-УПРАВЛЯЮЩАЯ СИСТЕМА РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ
КОМПЛЕКСОВ, РАЗРАБАТЫВАЕМЫХ В СКБ СПБГМТУ

М.А. Васильева

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

КАСКАДНАЯ НЕЙРОСЕТЕВАЯ СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ ДВИЖЕНИЕМ
КОЛЁСНОГО РОБОТА

В.А. Бондаренко, Г.Э. Каплинский,

В.А. Павлова, В.А. Тупиков, П.К. Шульженко

АО «Научно – производственное предприятие

«Авиационная и морская электроника»

РАЗРАБОТКА И ТЕСТИРОВАНИЕ АЛГОРИТМОВ ОБРАБОТКИ
ИЗОБРАЖЕНИЙ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ КОМПЬЮТЕРНОЙ МОДЕЛИ ФОНО-
ЦЕЛЕВОЙ ОБСТАНОВКИ

И.О. Шпак

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНАЯ СИСТЕМА РАСПОЗНАВАНИЯ И
ПРОГНОЗИРОВАНИЯ МАНЕВРОВ АВТОМОБИЛЯ

М.И. Коротков

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ РТК ДЛЯ ИЗУЧЕНИЯ ПОВЕРХНОСТИ МОРСКОГО ДНА

А.Б. Бельский, А.К. Дибижев, Д.И. Калининченко

Московский вертолетный завод им. М.Л. Миля

ГИПЕРСПЕТРОМЕТР, КАК ПОДСИСТЕМА СТЗ ДЛЯ ОБНАРУЖЕНИЯ С
ВЕРТОЛЕТА ОБЪЕКТОВ, СКРЫТЫХ ЕСТЕСТВЕННЫМИ И
ИСКУССТВЕННЫМИ СРЕДСТВАМИ

В.И. Хворост

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

ПЛАНИРОВАНИЕ ПУТИ МОБИЛЬНОГО РОБОТА НА ОСНОВЕ
АЛГОРИТМОВ СЕМЕЙСТВА BUG

Н.А. Будко, В.В. Пивнев, А.Ю. Будко, Р.Ю. Будко

Южный федеральный университет

СИСТЕМА УПРАВЛЕНИЯ РОБОТИЗИРОВАННЫМ МАНИПУЛЯТОРОМ НА
ОСНОВЕ СИГНАЛОВ АКТИВНОСТИ МЫШЦ

В.А. Бондаренко, Г.Э. Каплинский,

В.А. Павлова, В.А. Тупиков

АО «Научно – производственное предприятие

«Авиационная и морская электроника»

МЕТОД ПОИСКА И СОПОСТАВЛЕНИЯ КЛЮЧЕВЫХ ОСОБЕННОСТЕЙ
ИЗОБРАЖЕНИЙ ДЛЯ РАСПОЗНАВАНИЯ ОБРАЗОВ И СОПРОВОЖДЕНИЯ
ОБЪЕКТОВ

А.С. Иванов

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

АВТОНОМНЫЙ РОБОТИЗИРОВАННЫЙ КОМПЛЕКС ДЛЯ ЗАДАЧ
РАЗВЕДКИ

Р.Ю. Будко

Южный федеральный университет

ЗАДАЧА УПРАВЛЕНИЯ ВНЕШНИМИ ВСПОМОГАТЕЛЬНЫМИ
УСТРОЙСТВАМИ ПОСРЕДСТВОМ ЭЛЕКТРОМИОГРАММЫ

Д.И. Буланович

Южный федеральный университет

РАЗРАБОТКА ИМПУЛЬСНОГО ИСТОЧНИКА ПИТАНИЯ ДЛЯ РОБОТА
МАНИПУЛЯТОРА

А.С. Гусаров

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ИССЛЕДОВАНИЕ ДВИЖЕНИЯ ПОДВИЖНЫХ ОБЪЕКТОВ В ДВУХМЕРНОМ
ПРОСТРАНСТВЕ

Е.Е. Завтур

НКБ ЦОС ЮФУ

АЛГОРИТМ КОМПЕНСАЦИИ МИГРАЦИИ ПО ДАЛЬНОСТИ ЭХО-
СИГНАЛОВ ОТ БЫСТРОДИЖУЩЕЙСЯ ЦЕЛИ

С.С. Жмурин, Д.О. Бросалин

Южный федеральный университет

ПРОГРАММНОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДЛЯ ЗАДАЧИ ПЛАНИРОВАНИЯ
ДВИЖЕНИЯ ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА
В ТРЕХМЕРНОЙ НЕОПРЕДЕЛЕННОЙ СРЕДЕ

А.Ю. Орехова, В.О. Соловьева

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

РАЗРАБОТКА АЛГОРИТМОВ УПРАВЛЕНИЯ ДЛЯ РОБО-СУМО

Р.О. Морозов

НИИ робототехники и процессов управления ЮФУ

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ ГРАФОАНАЛИТИЧЕСКИХ МЕТОДОВ ДЛЯ
ФОРМИРОВАНИЯ ТРАЕКТОРИИ ГРУППЫ ПОДВИЖНЫХ ОБЪЕКТОВ

И.А. Путинцев

Санкт-Петербургский государственный

морской технический университет

РАЗРАБОТКА КОРПУСНОЙ ЧАСТИ АНПА "АКАРА"

Д.Н. Дао

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНАЯ СИСТЕМА ВЫБОРА КРИТЕРИЯ
ФУНКЦИОНИРОВАНИЯ РОБОТА В НЕОПРЕДЕЛЁННОЙ СРЕДЕ

А.И. Крутенко

Институт радиотехнических систем и управления ЮФУ

**АНАЛИЗ ПРИНЦИПОВ ПОСТРОЕНИЯ РОБОТИЗИРОВАННОГО
ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА-АМФИБИИ**

А.С. Грицынин

Инженерно-технологическая академия

Южного федерального университета

**АНАЛИЗ ТРЕБОВАНИЙ ПРИКАЗА ФСТЭК №31 ДЛЯ ОБЕСПЕЧЕНИЯ
ИНФОРМАЦИОННОЙ БЕЗОПАСНОСТИ В СИСТЕМЕ ГРУППОВОГО
УПРАВЛЕНИЯ ПОДВИЖНЫМИ ОБЪЕКТАМИ**

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

А.Б. Муравьев
АО "КБ НАВИС"

**ОБЗОР ПЕРСПЕКТИВ НАВИГАЦИОННОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ
БЕЗЭКИПАЖНЫХ АВТОМАТИЗИРОВАННЫХ КОМПЛЕКСОВ**

**В.А. Бондаренко, Г.Э. Каплинский,
В.А. Павлова, В.А. Тупиков, Н.Г. Холод**
*АО «Научно – производственное предприятие
«Авиационная и морская электроника»*

**НЕЙРОСЕТЕВЫЕ АЛГОРИТМЫ В ЗАДАЧАХ АВТОМАТИЧЕСКОГО
РАСПОЗНАВАНИЯ И СОПРОВОЖДЕНИЯ ОБЪЕКТОВ ДЛЯ
ВСТРАИВАЕМЫХ ВЫЧИСЛИТЕЛЕЙ ОПТИКО-ЭЛЕКТРОННЫХ СИСТЕМ**

С.А. Савельев, И.В. Соловьев
*НИИ космического приборостроения,
Филиал АО «Объединенная ракетно-космическая корпорация»*
**АЛГОРИТМ КОМПЛЕКСИРОВАНИЯ УГЛОМЕРНОЙ НАП ГНСС И
ИНЕРЦИАЛЬНЫХ ДАТЧИКОВ УГЛОВЫХ СКОРОСТЕЙ ДЛЯ ОЦЕНКИ
ОРИЕНТАЦИИ ПОДВИЖНОГО ОБЪЕКТА**

Г.В. Нехорошев
АО «Воронежский научно-исследовательский институт «Вега»
**ТЕХНОЛОГИЯ ПОСТРОЕНИЯ ВЫСОКОСКОРОСТНЫХ ЭНЕРГОСКРЫТЫХ
КАНАЛОВ ПЕРЕДАЧИ КОМАНД УПРАВЛЕНИЯ, ВИДЕО И ТЕЛЕМЕТРИИ
ГРУППИРОВКИ РТК СПЕЦИАЛЬНОГО НАЗНАЧЕНИЯ**

К.Г. Гугалов
ООО ИТЦ «Профессиональные радио системы»
**АНАЛИЗ ПОДХОДОВ ПО ВЫБОРУ ОПТИМАЛЬНОГО ДИАПАЗОНА
ЧАСТОТ В ЗАВИСИМОСТИ ОТ ТИПА СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ И
ВАРИАНТА ПРИМЕНЕНИЯ РТК**

А.В. Ксендзук
ПАО "МАК "Вымпел"
**КООРДИНАТНО-ВРЕМЕННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ОПЕРАЦИЙ В
КОСМИЧЕСКОМ ПРОСТРАНСТВЕ С ПРИМЕНЕНИЕМ НАЗЕМНЫХ
ПСЕВДОСПУТНИКОВ"**

С.В. Кулешов, А.А. Зайцева

Санкт-Петербургский институт информатики и автоматизации РАН

КОНЦЕПЦИЯ ПОСТРОЕНИЯ АКТИВНЫХ СЕТЕЙ ПЕРЕДАЧИ ДАННЫХ НА
БЛА

А.В. Рожнов, И.А. Лобанов

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

О ПОДХОДЕ И ТЕХНИЧЕСКОЙ РЕАЛИЗАЦИИ "COMMUNICATION-
SATELLITE SYSTEM THAT CAUSES REDUCED INTERFERENCE"

В.Н. Росляков

АО «Синтелс»

ОТЕЧЕСТВЕННОЕ ОБОРУДОВАНИЕ ДЛЯ ПОСТРОЕНИЯ ВЫДЕЛЕННЫХ И
СПЕЦИАЛИЗИРОВАННЫХ СЕТЕЙ 2G/4G»

И.И. Нестеров, Н.В. Мальгин, А.Б. Кутман, А.А. Торпоков

ООО «Гиrolаб»

БЕСПЛАТФОРМЕННЫЕ ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ НАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ
И ГИРОСТАБИЛИЗИРОВАННЫЕ ПЛАТФОРМЫ

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

АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

МЕТОДЫ НАВИГАЦИИ АНПА БОЛЬШОЙ АУТОНОМНОСТИ

Я.Е. Мещеряков, Р.В. Мещеряков

Институт проблем управления им. В.А. Трапезникова РАН

РАЗРАБОТКА БОРТОВОГО КОМПЛЕКСА ДЛЯ МОНИТОРИНГА
ДИНАМИЧЕСКИХ И ПРОСТРАНСТВЕННЫХ ХАРАКТЕРИСТИК
ОТЕЧЕСТВЕННЫХ ДРАГЛАЙНОВ СЕРИИ ЭШ

В. Г. Косолапов

АО «Государственный научно-исследовательский навигационно-

гидрографический институт»

ОСОБЕННОСТИ РЕШЕНИЯ ЗАДАЧ ТАКТИЧЕСКОГО МАНЕВРИРОВАНИЯ И
СОВМЕСТНОГО ПЛАВАНИЯ

М.Б. Мафгер

ПАО «Пермская научно-производственная приборостроительная компания»

СОВРЕМЕННОЕ СОСТОЯНИЕ И ПЕРСПЕКТИВЫ РАЗВИТИЯ ЭЛЕМЕНТНОЙ
БАЗЫ И НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ ДЛЯ ИСПОЛЬЗОВАНИЯ В
РОБОТОТЕХНИЧЕСКИХ КОМПЛЕКСАХ

В.Ю. Бахмутов

*АО «Государственный научно-исследовательский навигационно-
гидрографический институт»*

ИСПОЛЬЗОВАНИЕ БАЗ ОКЕАНОГРАФИЧЕСКИХ ДАННЫХ ДЛЯ ОЦЕНКИ
ОБСТАНОВКИ И ОРИЕНТИРОВАНИЯ РТК

М.Н. Сильчук

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

О НАБЛЮДАЕМОСТИ ОРИЕНТАЦИИ ПРИБОРНОГО ТРЁХГРАННИКА ПО
СКОРОСТНОЙ И ПОЗИЦИОННОЙ ИНФОРМАЦИИ

К.А. Виноградов

АО «Аквamarin»

ПЕРСПЕКТИВЫ ПРИМЕНЕНИЯ ГИДРОАКУСТИЧЕСКИХ
НАВИГАЦИОННЫХ СИСТЕМ ДЛЯ РТК

Г.А. Адушев

АО «Концерн «ЦНИИ «Электроприбор»

МЕТОДЫ НАВИГАЦИИ АНПА

К.А. Виноградов

АО «Аквamarin»

ОПЫТ СОЗДАНИЯ НАВИГАЦИОННОЙ СИСТЕМЫ ДЛЯ КОМПЛЕКСА РЭВ
АВТОНОМНОГО НЕОБИТАЕМОГО ПОДВОДНОГО АППАРАТА

П.П. Пивнев, С.П. Тарасов

Институт нанотехнологий, электроники и приборостроения ЮФУ
ПОДВОДНЫЙ ПОИСК В МЕЛКОМ МОРЕ НА ОСНОВЕ МЕТОДОВ
ПОЛИСТАТИЧЕСКОЙ ГИДРОЛОКАЦИИ С ИСПОЛЬЗОВАНИЕМ АНПА

Е.С. Басан, А.С. Басан, С.С. Тетеревятников

Южный федеральный университет

АНАЛИЗ ВЛИЯНИЯ АТАК ТИПА ОТКАЗ В ОБСЛУЖИВАНИИ НА
ПАРАМЕТРЫ РОБОТИЗИРОВАННОЙ СИСТЕМЫ

ГРАФИК РАБОТЫ СЕКЦИЙ

Название секции	1.04.2019 (понедельник)		2.04.2019 (вторник)		3.04.2019 (среда)		4.04.2019 (четверг)		5.04.2019 (пятница)	
	10:00-13:00	14:00-17:00	10:00-13:00	14:00-17:00	10:00-13:00	14:00-17:00	10:00-13:00	14:00-17:00	10:00-13:00	15:30-17:00
ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ОТКРЫТИЕ КОНФЕРЕНЦИИ	Зал №1	Зал №1								
СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЕ РТК В ИНТЕРЕСАХ РЕШЕНИЯ НАРОДНО-ХОЗЯЙСТВЕННЫХ ЗАДАЧ			Зал №1	Зал №1						
СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК МОРСКОГО БАЗИРОВАНИЯ			Зал №2							
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ЭНЕРГЕТИКИ И ПРИВОДНОЙ ТЕХНИКИ РТК				Зал №2						
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ УПРАВЛЕНИЯ, В ТОМ ЧИСЛЕ ГРУППОВОГО, И МОДЕЛИРОВАНИЯ РТК					Зал №1	Зал №1				
СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ КОМПЛЕКСОВ С БЛА					Зал №2					
СЕКЦИЯ ГРУППОВОГО ПРИМЕНЕНИЯ РТК ВОЕННОГО НАЗНАЧЕНИЯ, В Т.Ч. ПРИ ВЗАИМОДЕЙСТВИИ С ТРАДИЦИОННЫМИ СРЕДСТВАМИ ВВСТ						Зал №2				
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ РТК							Зал №1	Зал №1		
СЕКЦИЯ ПРИМЕНЕНИЯ РТК НАЗЕМНОГО БАЗИРОВАНИЯ							Зал №2			
СЕКЦИЯ МОЛОДЕЖНОЙ ШКОЛЫ-СЕМИНАРА								Зал №2		
СЕКЦИЯ ТЕХНОЛОГИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ СИСТЕМ И СРЕДСТВ СВЯЗИ, НАВИГАЦИИ И НАВЕДЕНИЯ РТК									Зал №1	
ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ: ОБСУЖДЕНИЕ РЕШЕНИЯ КОНФЕРЕНЦИИ										Зал №1