

Научная программа 12-й Мультиконференции по проблемам управления (МКПУ-2019)

Дата 24.09.2019 г.

Локальная конференция «Модели, методы и технологии интеллектуального управления» (ИУ-2019), председатель – академик С.Н. Васильев, сопредседатели – член-корр. РАН Д.А. Новиков, д.т.н. О.П. Кузнецов

Краткое описание: В рамках локальной конференции ИУ-2019 предполагается рассмотреть фундаментальные проблемы и результаты исследований в области интеллектуализации управления, человеко-машинных систем, организационных систем.

Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
Пленарный доклад	Гончаров С.С., Витяев Е.Е., Манцивода А.В., Свириденко Д.И.	Семантическое моделирование: глобальные перспективы в цифровизации.
Пленарный доклад	Михеенкова М.А., Финн В.К.	Интеллектуальный анализ данных и его реализация в партнёрских человеко-машинных системах Интеллектуальный анализ данных и его реализация в партнёрских человеко-машинных системах
Пленарный доклад	Сойфер В.А.	Фотоника и ее применение в сенсорике, обработке информации и управлении
Устный доклад	Агаев Р.П.	Алгебраические методы анализа достижения консенсуса в многоагентных системах второго порядка
Устный доклад	Аваков С.М., Дедков А.И., Дудкин А.А., Инютин А.В., Титко Д.С., Шоломицкий В.Г.	Методика сегментации сильно искаженных изображений с экспертом
Устный доклад	Акинфиев В.К.	Модели пространственного развития ПТС с учетом фактора рыночного ценообразования.
Устный доклад	Асанов А.З., Мышкина И.Ю.	Исследование возможности применения нейронных сетей для решения некоторых задач комбинаторной оптимизации
Устный доклад	Баранов Б.Е., Карпов И.А., Лебедев И.В., Пендюхов М.А.	Построение модели социального сообщества с целью оценки реакций на информационные сообщения
Устный доклад	Бельтюков А.П., Маслов С.Г.	Организация концептуального пространства для построения взаимодействия в физико-антропо-технических системах

Устный доклад	Бирин Д.А., Мельников С.Ю., Пересыпкин В.А.	Подходы к объективизации экспертных оценок качества коррекции искаженных текстов
Устный доклад	Бобырь М.В., Булатников В.А.	Модель дефаззификации метода отношения площадей в Matlab Simulink
Устный доклад	Большаков А.А., Кулик А.А., Сергушов И.В., Скрипаль Е.Н.	Метод оценки угрозы авиационного происшествия на базе искусственного интеллекта
Устный доклад	Бурдо Г.Б., Палюх Б.В., Рыков С.П.	Интегрированные автоматизированные системы проектирования и управления
Устный доклад	Бутенков С.А., Кривиша Н.С., Семененко В.В.	Интеллектуальная классификация и анализ многомерных данных методами гранулированных вычислений
Устный доклад	Васильев С.Н., Галяев А.А., Гурьев Ю.В., Максимов Н.М., Перцев В.В., Якушенко Е.И.	Обеспечение и управление скрытностью подводных объектов: история и перспективы
Устный доклад	Вахлаков Д.В., Мельников С.Ю., Пересыпкин В.А.	Совместное использование различных моделей языка в задаче коррекции искаженных текстов
Устный доклад	Вешнева И.В., Сгибнев А.А., Большаков А.А., Чистякова Т.Б.	Использование объемных дисплеев в обучающих и тренажерных комплексах эргатических систем
Устный доклад	Виноградов Д.В., Якимова Л.А.	Спаривающая цепь Маркова для ВКФ-метода: сравнение классической и ленивой схем вычислений
Устный доклад	Витиска Н.И., Гуляев Н.А.	О подходе к регулированию параметров рендеринга в программных системах трёхмерной объёмной визуализации
Устный доклад	Вятчинин Д.А., Дудкин А.А.	Об иерархическом представлении структуры признакового пространства исследуемой совокупности посредством эвристической возможностной кластеризации
Устный доклад	Волков В.Б.	Применение методологии системной инженерии для обеспечения безопасности на всех этапах жизненного цикла создания интеллектуальных систем управления
Устный доклад	Гамаюнов И.Ф.	Альтернативные решения в задаче управления избыточностью технических комплексов
Устный доклад	Григорьев О.Г., Кобринский Б.А., Молодченков А.И., Смирнов И.В., Благодосклонов Н.А.	Принципы технологии управления персональным здоровьем с использованием средств искусственного интеллекта
Устный доклад	Гусакова С.М.	Пространства сходства как средство интеллектуального анализа данных в ДСМ-системах с дополнительными параметрами.
Устный доклад	Дубовик С.А.	Асимптотические методы синтеза функционально устойчивых систем.
Устный доклад	Ерошенко И.Н., Данилов И.Г., Каляев З.В.	Система управления реконфигурируемыми вычислительными системами на основе REST-архитектуры.

Устный доклад	Ершова О.В., Кириченко Е.В., Кочерга М.С., Семерников Е.А.	Реализация в ПЛИС цифровых генераторов радиосигналов для тестирования и отладки систем управления и обработки информации
Устный доклад	Ершова О.В., Кириченко Е.В., Семерников Е.А.	Моделирование алгоритмов диаграммоформирования в реконфигурируемых вычислительных системах с использованием цифровых генераторов тестовых радиоимпульсов.
Устный доклад	Зегжда Д.П.	Интеллектуальное управление киберфизическими системами критического назначения в условиях компьютерных атак
Устный доклад	Зеленцов В.А., Пиманов И.Ю., Семенов А.Е., Потрясаев С., Соколов Б.В.	Интеллектуальные технологии и система оперативного прогнозирования речных наводнений
Устный доклад	Зиновьев В.В., Бельтюков А.П., Бартенев О.А.	Интеллектуальное управление фотоэлектрической электростанцией.
Устный доклад	Зуенко А.А.	Методы удовлетворения нечисловых ограничений в задачах кластеризации
Устный доклад	Коваленко В.Б., Кочерга М.С.	Софт-архитектура для решения задач управления и цифровой обработки сигналов в реконфигурируемых вычислительных системах.
Устный доклад	Колосов Б.В.	Цифровизация как ресурс высвобождения времени и сил ППС: возможные решения
Устный доклад	Коржавин Г.А., Ипатов О.С., Васильевский А.С., Ямщиков Ю.А.	Архитектура интеллектуальной системы управления безэкипажного плавательного средства
Устный доклад	Корсун О.Н., Канышев А.В., Стуловский А.В.	Оптимизация характеристик маневренности самолета на основе прямого метода формирования программного управления
Устный доклад	Корсун О.Н., Михайлов Е.И.	Проблемы человеко-машинного интерфейса
Устный доклад	Корсун О.Н., Михайлов Е.И., Тихомирова Т.А.	Оценивание состояния человека-оператора по анализу изображений лица
Устный доклад	КриМКривша В.В., Савченко А.В.	Применение машин мягких гранулированных вычислений в задачах математического моделирования.
Устный доклад	Лагарьков А.Н., Сарычев А.К. и др.	Аналоговые наносистемы для идентификации биомаркеров на основе гигантского комбинационного рассеяния
Устный доклад	Максимов Н.А.	Математическое моделирование автоматизированной прокладки маршрута полета группы БЛА при выполнении поставленных задач с учетом воздушной обстановки и возможного противодействия
Устный доклад	Михайлов Д.В.	Устойчивость конвейеризованных адаптивных рекурсивных фильтров в системах управления.

Устный доклад	Никитина А.В., Филина А.А., Литвинов В.Н.	Численная реализация алгоритма решения плоской задачи теории упругости с использованием суперкомпьютерных технологий
Устный доклад	Николенко А.Б.	О структуре логических выводов, используемых для синтеза итерационных программ
Устный доклад	Павловский И.С.	Сравнительный анализ вариантов однородного моделирования структуры гетерогенной робототехнической системы управления.
Устный доклад	Петров А.Е.	Инвариант двойственности структуры и закон сохранения потока энергии для моделирования экономических сетей
Устный доклад	Петров А.Е.	Тензорные сетевые модели систем организации передачи электроэнергии и шахтной вентиляции
Устный доклад	Рудианов Н.А.	Функциональный подход к проектированию специализированных робототехнических комплексов
Устный доклад	Себряков Г.Г., Корсун О.Н., Бурлак Е.А.	Алгоритм программно-корректируемого слежения с параметрической идентификацией ошибок
Устный доклад	Сергеев С.Ф.	Энактивизм в концептуальном базисе неклассической эргономики сложных систем
Устный доклад	Сметанин Ю.М.	Применение алгебры кортежей для верификация логического следования в логике LS2.
Устный доклад	Сысоев А.С., Блюмин С.Л., Сараев П.В., Галкин А.В.	Планирование действий в автономных интеллектуальных транспортных системах
Устный доклад	Туровский Я.А.	Эмоциональный искусственный интеллект как технология расширения возможностей интерфейсов человек-компьютер
Устный доклад	Уткин Л.В., Рябинин М.А.	Сиамский глубокий лес для анализа аномального поведения элементов человеко-машинных систем
Устный доклад	Фатхуллин С.Ф., Малахова А.И., Никулина Н.О., Грушина А.А.	Внедрение системы управления бизнес-процессами геофизического предприятия с применением интеллектуальных технологий
Устный доклад	Федунов Б.Е.	Интеллектуальные агенты в базах знаний бортовых оперативно советующих экспертных систем типовых ситуаций функционирования антропоцентрического объекта
Устный доклад	Федянин Д.Н.	Применение модели Д.Канемана для выбора оптимального момента переключения между режимами управления в сетевых структурах
Устный доклад	Филимонов А.Б., Филимонов Н.Б.	теоретические аспекты проблемы группового преследования подвижных целей

Устный доклад	Фомин И.С., Орлова С.Р., Цыба Л.С., Бахшиев А.В.	Исследование нейронных сетей для обнаружения объектов в задаче управления автономным транспортным средством.
Устный доклад	Чкан А.В., Остилко В.Н.	Управление разрядностью данных в задачах обработки изображений на реконфигурируемых вычислительных системах
Устный доклад	Шишени А.В., Кузнецова И.Ю.	Разработка комплекса параллельных программ для высокооперативного прогноза зон затопления прибрежных районов
Устный доклад	Янковская А.Е., Дементьев Ю.Н., Ляпунов Д.Ю., Ямианов А.В.	Когнитивные моделирование и анализ в интеллектуальных обучающе-тестирующих системах

Дата 24.09.2019 г.

Научная сессия «Методы и модели искусственного интеллекта и их приложения в компьютерной лингвистике, нейрофизиологических исследованиях и медицине»

Краткое описание. На научной сессии по программе РФФИ будут рассмотрены отчеты выполнения проектов по методам и моделям искусственного интеллекта и их приложений в компьютерной лингвистике, нейрофизиологических исследованиях и медицине.

Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
Устный доклад	Бульчев Александр Викторович	Гибридные и рандомизированные методы машинного обучения в задаче приобретения процедурных знаний в коалиции когнитивных агентов
Устный доклад	Кричевец Анатолий Николаевич,	Модели развития когнитивных способностей в онтогенезе
Устный доклад	Кузнецов Олег Петрович	Использование методов искусственного интеллекта для моделирования мультитрансмиттерных взаимодействий между нейронами и их информационной значимости в естественных нервных системах
Устный доклад	Куравский Лев Семёнович	Адаптивные вероятностные модели систем искусственного интеллекта и методы их применения для диагностики когнитивных способностей
Устный доклад	Молодченков Алексей Игоревич	Разработка новых моделей и методов коллективного принятия решений консилиумом врачей

Устный доклад	Новоселова Ольга Вячеславовна,	Разработка методов реструктуризации и интеграции для семантических и синтаксических представлений при создании систем автоматизации процессов проектирования и управления
Устный доклад	Петровский Алексей Борисович	Разработка критериев, моделей, методов и алгоритмов анализа больших объемов разнородной информации для оценки влияния фундаментальных исследований на развитие прикладных направлений и их вклада в создание перспективных и прорывных технологий
Устный доклад	Салимовский Владимир Александрович,	Исследование методами искусственного интеллекта системы когнитивных операций, реализуемых в научных текстах
Устный доклад	Смирнов Иван Валентинович	Модели и методы дискурсивного и сюжетного анализа текстов для решения задач интеллектуальной обработки и понимания текстов, естественно-языковой коммуникации
Устный доклад	Соколов Борис Владимирович	Теоретические и технологические основы формирования и децентрализованного планирования поведения коалиций интеллектуальных роботов на основе механизмов социо-инспирированной самоорганизации и умных контрактов
Устный доклад	Стефанюк Вадим Львович	Гетерогенные иерархические системы динамического планирования и управления поведением интеллектуального агента.
Устный доклад	Талалаев Александр Анатольевич	Разработка методов и моделей динамического планирования поведения и иерархического интеллектуального управления движением беспилотных летательных аппаратов в условиях неопределенной среды при ограничениях на вычислительные ресурсы
Устный доклад	Тихомиров Илья Александрович	Методы искусственного интеллекта и анализа больших массивов текстов для выявления научно-технологических траекторий и прогнозирования
Устный доклад	Тищенко Виктор Иванович	Разработка методологии и средств предсказательной аналитики для создания прогнозных моделей развития инновационных информационных технологий на основе интеграции методов семантического анализа и tech mining больших объемов неструктурированных данных, представленных в сети интернет.
Устный доклад	Тюрбеева Татьяна Борисовна	Разработка моделей и методов представления и обработки проблемно-ориентированных знаний, извлекаемых из научно-технических текстов и конструкторско-технологической документации
Устный доклад	Фраленко Виталий	Разработка методов, моделей и технологии

	<i>Петрович</i>	<i>интеллектуального анализа данных МРТ для обнаружения, мониторинга динамических характеристик и когнитивной 2D- и 3D-визуализации областей интереса в реальном времени</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Чудова Наталья Владимировна</i>	<i>Сетевая модель знаковой картины мира и реализация в ней когнитивных функций</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Ярыгин Константин Никитич</i>	<i>Разработка алгоритмов прогнозирования развития экспериментального ишемического поражения головного мозга на основании интеллектуального анализа данных магнитно-резонансной томографии</i>

Дата 25.09.2019 г.

Локальная конференция «Робототехника и мехатроника» (РиМ-2019), председатель – академик Ф.Л. Черноушко, сопредседатель – академик И.А. Каляев

Краткое описание. В рамках локальной конференции РиМ-2019 будут рассмотрены проблемы и результаты исследований кинематики и динамики роботов и мехатронных систем, средств оучувствления и навигации роботов, разработки алгоритмов и систем управления роботов и мехатронных систем, групповое управление роботами, управление роботами в недетерминированных средах, применение роботов и мехатронных систем в различных сферах человеческой деятельности.

Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
<i>Пленарный доклад</i>	<i>Даринцев О.В., Мигранов А.Б.</i>	<i>Синтез системы распределения задач в коллективе роботов с учетом общности энергоресурсов</i>
<i>Пленарный доклад</i>	<i>Павловский В.Е., Андреева М.В.</i>	<i>Моделирование и макетирование робопоезда (робота-змеи)</i>
<i>Пленарный доклад</i>	<i>Семашкин Е.Н.</i>	<i>Показатели всепогодности тепловизионных и радиолокационных каналов управления</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Акмаев О.К., Кудояров Р.Г., Мунасыпов Р.А., Фецак С.И.</i>	<i>Станок-робот с адаптивным управлением"</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Агишев Р.Т., Калинов И.А., Кочкаров А.А., Кочкаров Р.А., Ступин Д.Д., Яцкин Д.В.</i>	<i>Моделирование поведения групп автономных БПЛА при решении задачи мониторинга в условиях непрерывно изменяющейся внешней среды</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Анисимов А.А., Тарарыкин С.В.</i>	<i>Разработка робастной системы управления многоканальным мехатронным объектом на основе грамианного подхода</i>

Устный доклад	Бирин Д.А.	Проблемы человеко-машинного интерфейса.
Устный доклад	Брискин Е.С., Калинин Я.В.	Учёт нелинейных механических эффектов при построении оптимальных законов управления шагающими роботами.
Устный доклад	Брискин Е.С., Калинин Я.В., Малолетов А.В.	Самопланирование действий мобильным роботом как элемент его интеллектуальной системы управления.
Устный доклад	Брискин Е.С., Шаронов Н.Г.	Особенности управления движением роботов с вибрационными движителями, дискретно взаимодействующими с опорной поверхностью
Устный доклад	Бобырь М.В., Лунева М.Ю.	Моделирование нечеткого цифрового фильтра для робота-манипулятора в среде Simulink
Устный доклад	Богданов Д.Р., Даринцев О.В.	Комплексированный датчик для контроля формы звеньев манипулятора с управляемым изгибом.
Устный доклад	Веселов Г.Е., Скляров А.А.	Проектирование стратегий группового управления мобильными роботами
Устный доклад	Воробьева Н.С., Жога В.В., Несмиянов И.А.	Кинематический и динамический синтез алгоритмов управления манипулятором параллельно-последовательной структуры
Устный доклад	Воронков О.Ю.	Синергетический синтез иерархической системы управления "летающей платформой"
Устный доклад	Гайворонский С.А., Езангина Т.А., Хожяев И.В.	Максимизация степени робастной устойчивости интервальных систем линейными регуляторами при наличии ограничений
Устный доклад	Гайдук А.Р., Капустян С.Г.	Об одном подходе к решению задачи информационного обеспечения групповых действий беспилотных летательных аппаратов при решении сложных задач.
Устный доклад	Гайдук А.Р., Капустян С.Г., Колоколова К.В.	Синтез цифровых систем управления исполнительного уровня роботов с конечной длительностью переходных процессов
Устный доклад	Глуценко А.И., Петров В.А., Ласточкин К.А.	Синтез системы управления балансирующим роботом на основе второго метода Ляпунова с адаптивным шагом
Устный доклад	Горбачёв В.А., Никитин А.Д.	Разработка технологии автоматизации визуального осмотра воздушных судов и обнаружения повреждений с помощью дронов
Устный доклад	Городецкий А.Е., Тарасова И.Л., Курбанов В.Г.	Методы и алгоритмы управления группой умных электромеханических систем (SEMS)
Устный доклад	Градецкий В.Г., Ермолов И.Л., Князьков М.М., Семёнов Е.А., Собольников С.А., Суханов А.Н.	Вопросы взаимодействия роботов в группе при выполнении единой транспортной задачи
Устный доклад	Градецкий В.Г., Ермолов И.Л.,	Разработка нового типа движителя мобильного робота для перемещения по

	<i>Князьков М.М., Семёнов Е.А., Собольников С.А., Суханов А.Н.</i>	<i>пересечённой местности с различными свойствами грунта</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Градецкий В.Г., Ермолов И.Л., Князьков М.М., Семёнов Е.А., Собольников С.А., Суханов А.Н.</i>	<i>Структурно-функциональная модель системы группового управления ртк при выполнении транспортной задачи</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Грязин Д.Г., Сергачёв И.В.</i>	<i>Исследование динамических характеристик магнитного компаса с помощью специализированных стендов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Добрынин Д.А.</i>	<i>Подход к обучению системы управления экзоскелетом с использованием ДСМ-метода</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Долгий Ю.Ф., Сесекин А.Н., Чан Каен Чыонг</i>	<i>Оптимальное управление системой трех связанных цилиндров</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Дьяченко А.А.</i>	<i>Применение группы беспилотных летательных аппаратов для получения цифровой модели местности</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Дячкин-Титов В.В., Жога В.В., Несмиянов И.А.</i>	<i>Полная модель динамики манипулятора параллельной структуры на основе трипода</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Евдокименков В.Н., Красильщиков М.Н., Себряков Г.Г.</i>	<i>Распределенная система интеллектуального управления группой беспилотных летательных аппаратов в едином информационно- управляющем поле.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Емельянов И.А., Буткин Г.А., Волкович А.Н., Прокопчук Ю.В., Ляховский В.В., Тузиков А.В.</i>	<i>Построение карты высот местности по аэрокосмическим снимкам</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Жмурин С.С., Медведев М.Ю., Пишихов В.Х.</i>	<i>Алгоритм планирования пути мобильного робота в двумерной нестационарной среде</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Жуков Ю.А., Коротков Е.Б., Мороз А.В., Слободзян Н.С.</i>	<i>Оценка чувствительности прецизионного гексапода к параметрам конструкции, технологическим и измерительным погрешностям</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Иванов А.В., Шмаков О.А., Рогов А.В., Коротков А.Л, Попов Д.С., Семакова А.А., Китаев Н.А., Королев Д.М., Сафонов А.В.</i>	<i>Комплект модулей мобильной робототехники для макетирования и отладки алгоритмов управления</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Иванов Д.Я.</i>	<i>Распределенные нейронные сети в группах мобильных роботов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Иванов Д.Я. Мельник Э.В.</i>	<i>Мониторинг береговой инфраструктуры группой малоразмерных беспилотных летательных аппаратов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Имангазиева А.В.</i>	<i>Синхронизация сети нелинейных объектов управления в условиях неопределенности</i>

Устный доклад	Ингабире А.	О методах управления беспилотным летательным аппаратом в среде с ветровыми возмущениями
Устный доклад	Калошин А.Ю.	Метод Force Myography для управления бионическим протезом
Устный доклад	Козлова Н.Ю., Фомичев А.В.	Разработка системы дистанционного управления космическим роботом-манипулятором
Устный доклад	Колесникова С.И., Побегайло П.А., Устюкова В.И.	Алгоритмы непрерывного и дискретного синтеза системы управления роботом-манипулятором в условиях помех
Устный доклад	Курочкин А.Г., Гривачев А.В., Титенко Е.А.	Модифицированный метод и алгоритм планирования маршрута для безэкипажных машин
Устный доклад	Лапин Д.В., Мокаева А.А.	Исследование динамики разработанного механизма вертикального перемещения мобильного робота на магнитных гусеничных движителях
Устный доклад	Лебедев Б.К., Лебедев О.Б., Фонова А.Э.	Построение бинарного дерева решений методами роевого интеллекта
Устный доклад	Леонард А.В., Брискин Е.С., Гаврилов А.Е., Горбов И.А.	Самопланирование законов движения наземным роботом при обходе препятствия
Устный доклад	Лепетухин К.Ю., Малолетов А.В.	Об управлении роботизированной многоопорной дождевальная машиной кругового типа действия.
Устный доклад	Мартынова Л.А. Конюхов Г.В., Пашкевич И.В., Рухлов Н.Н.	Особенности группового управления АНПА при ведении сейсморазведки.
Устный доклад	Машошин А.И.	Интеграция и унификация систем управления АНПА
Устный доклад	Медведев М.Ю., Пищопова К.В.	Обучающаяся система планирования и управления группой роботов в некартографированной среде
Устный доклад	Мокаева А.А., Лапин Д.В., Серебрянный В.В.	Повышение производительности труда за счет использования коллаборативной робототехники
Устный доклад	Музылева И.В.	Алгоритмы и системы управления учебных мехатронных систем
Устный доклад	Носков В.П., Киселев И.О.	Текстурированные линейные объекты в построении семантической модели внешней среды и навигации автономных роботов
Устный доклад	Олейников К.А.	Синергетический синтез энергосберегающих алгоритмов управления силовыми установками электромобиля
Устный доклад	Орлов И.А., Карпов В.Э., Кулинич А.А., Павловский В.Е., Алисейчик А.П., Воробьев В.В., Карпова И.П.,	Теоретические и экспериментальные исследования организации и самоорганизации групп роботов

	<i>Колесниченко Е.Ю., Овсянникова Е.Е., Фесенко А.В.</i>	
<i>Устный доклад</i>	<i>Павловский В.Е., Андреева М.В.</i>	<i>Моделирование полета квадрокоптеров в задаче преследования</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Петров В.А., Глуценко А.И.</i>	<i>Адаптивная система управления электроприводом на базе Sinamics DCM с использованием нейросетевого настройщика</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Петручук Е.В., Иванов Д.Я.</i>	<i>Децентрализованное управление группой роботов в задачах разведки, поиска и транспортировки объектов в условиях ограниченных коммуникаций</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Прямыцын И.Б., Rogov А.В., Шмаков О.А., Ломаев Е.С., Рачицкий А.В., Седов А.Ю., Лопота А.В.</i>	<i>Мобильные наземные робототехнические платформы сверхлегкого класса</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Рулевский В.М., Букреев В.Г., Правикова А.А.</i>	<i>Особенности проектирования и моделирования систем электропитания глубоководных робототехнических аппаратов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Свертилов Н.В.</i>	<i>Моделирование системы информационного взаимодействия между эффекторами мультиагентной робототехнической системы в недетерминированных условиях</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Сигов А.С., Нечаев В.В., Баранюк В.В., Богорадникова А.В.</i>	<i>Режимы функционирования интеллектуального решателя при управлении робототехническими группировками</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Сигов А.С., Нечаев В.В., Баранюк В.В., Смирнова О.С.</i>	<i>Использование интеллектуального решателя в задачах управления смешанными робототехническими группировками</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Синицын А.С.</i>	<i>Синергетический синтез системы управления одной опорой гидроневматической подвески</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Скляр А.А.</i>	<i>Аналитический синтез системы управления мобильного робота</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Смирнов А.В., Кашевник А.М.</i>	<i>Система организации информационного взаимодействия мобильных роботов в смешанных коалициях: сценарная модель и реализация</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Соколов С.М., Богуславский А.А., Смолин В.С., Агеев А.В.</i>	<i>Нейросетевой регулятор в составе системы управления сферического привода</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Тарарыкин С.В., Копылова Л.Г.</i>	<i>Разработка и исследование адаптивных электромеханических систем со свойствами селективной инвариантности к колебаниям момента нагрузки в широком диапазоне скоростей</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Усов С.В.</i>	<i>Комбинированные методы, сокращающие сроки освоения и повышающие надежность и долговечность изделий военной и гражданской техники</i>

<i>Устный доклад</i>	<i>Серов В.А., Ковшов И.В., Устинов С.А.</i>	<i>Задачи технологических роботизированных платформ при освоении подводных (подледных) месторождений полезных ископаемых.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Федоров А.В., Барсуков Н.Д., Шкодырев В.П., Арсеньев Д.Г.</i>	<i>Интеллектуальная система помощи водителю на основе глубокого обучения нейронных сетей, методов обнаружения особых точек на изображении и кластеризации</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Филаретов В.Ф., Зуев А.В., Жирабок А.Н.</i>	<i>Метод синтеза систем аккомодации к дефектам в робототехнических системах, основанный на предварительном определении их величин</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Филаретов В.Ф., Кацурун А.А.</i>	<i>Совместная работа двух мобильных роботов при выполнении манипуляционных операций.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Филаретов В.Ф., Коноплин А.Ю., Коноплин Н.Ю.</i>	<i>Система управления согласованными перемещениями телеуправляемого подводного аппарата и его блока-заглубителя.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Филаретов В.Ф., Юхимец Д.А., Зуев А.В., Губанков А.С.</i>	<i>Разработка алгоритма построения компьютерных моделей обрабатываемых изделий с помощью систем технического зрения.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Юдинцев Б.С., Алексеев А.Ю.</i>	<i>Структура и ПО испытательного стенда для отработки коллективных задач роботами</i>

Дата 25.09.2019 г.

Научная сессия **Фундаментальные проблемы группового взаимодействия роботов,
Председатель экспертного совета – академик Ф.Л. Черноусько**

Краткое описание: На научной сессии по программе РФФИ будут рассмотрены отчеты выполнения проектов по проблемам группового взаимодействия роботов

Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
<i>Устный доклад</i>	<i>Бычков Игорь Вячеславович</i>	<i>Методы и алгоритмы управления многокомпонентными робототехническими комплексами поисково-обследовательского класса в задачах исследования подводной среды</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Васильев Станислав Николаевич</i>	<i>Методы организации движения больших групп роботов в неструктурированной среде</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Глазунов Виктор Аркадьевич</i>	<i>Разработка фундаментальных основ структурно-геометрического синтеза, оптимизации, динамического анализа и оптимального управления совместно функционирующих роботов параллельной</i>

		<i>структуры, предназначенных для выполнения операций на земле, в воздухе, под водой, в космосе.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Городецкий Андрей Емельянович</i>	<i>Методы и алгоритмы решения задач группового взаимодействия модулей SEMS</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Даринцев Олег Владимирович</i>	<i>Развитие теоретического базиса, синтез и отладка аппаратно-программного распределенного комплекса для универсальных мобильных робототехнических платформ коллективного использования</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Дивеев Асхат Ибрагимович</i>	<i>Исследование и разработка численных методов синтеза управления групповым взаимодействием роботов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Ермолов Иван Леонидович</i>	<i>Координированное управление группой мобильных роботов, выполняющих единую транспортную задачу</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Заборовский Владимир Сергеевич</i>	<i>Контекстно-ориентированные методы принятия решений и планирования операций смешанной группой мобильных роботов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Каляев И.А., Капустян С.Г., Усачев Л.Ж., Дьяченко А.А.</i>	<i>Методы организации мультиагентного взаимодействия в сетевых группировках роботов при выполнении потока сложных заданий</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Куржанский Александр Борисович</i>	<i>Групповое целевое управление в условиях препятствий</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Лохин Валерий Михайлович</i>	<i>Методы, модели и алгоритмы группового управления автономными роботами на основе комплексного применения аппарата теории конечных автоматов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Мисюрин Сергей Юрьевич</i>	<i>Разработка методов и алгоритмов синтеза приводных комплексов (роботов), работающих в различных средах с учетом взаимодействия двух и более роботов.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Орлов Игорь Александрович</i>	<i>Теоретические и экспериментальные исследования по организации и самоорганизации в группах роботов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Ронжин Андрей Леонидович</i>	<i>Технологические основы управления попарными соединениями гомогенных роботов при конфигурировании роя в трёхмерные формы</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Носков В.П., Рубцов И.В., Латшов В.С.</i>	<i>Использование единого информационно-навигационного поля при групповом функционировании гетерогенных роботов на примере наземного РТК и БЛА (16-29-04178 офи-м)</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Себряков Герман Георгиевич</i>	<i>Разработка алгоритмов и функционально-программного прототипа распределенной системы интеллектуального управления группой беспилотных летательных аппаратов, действующих в едином информационно-управляющем поле</i>

<i>Устный доклад</i>	<i>Сигов Александр Сергеевич</i>	<i>Методы интеграции и взаимосвязанные биоинспирированные модели смешанных робототехнических группировок и управления взаимодействием пертинентных информационных потоков для формирования виртуальной семантической среды</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Смирнов Александр Викторович</i>	<i>Теоретические и технологические основы организации онтолого-ориентированного информационного взаимодействия в динамически формируемых смешанных коалициях мобильных роботов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Ступин Дмитрий Дмитриевич</i>	<i>Моделирование поведения групп роботов-агентов при решении задачи мониторинга в условиях непрерывно изменяющейся внешней среды.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Сыряжкин Владимир Иванович</i>	<i>Построение, проектирование, моделирование и экспериментальные исследования когнитивных распределенных систем распознавания образов и управления в реальном времени группой транспортных роботов на основе нейро-нечетких, структурно – перестраиваемых и корреляционно-экстремальных алгоритмов.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Ушаков Валерий Николаевич</i>	<i>Создание теоретических основ построения алгоритмов информационно-управляющего интерфейса обмена данными и знаниями, не контролируемого человеком, в робототехнических комплексах авиационного базирования</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Филаретов Владимир Федорович</i>	<i>Разработка методов синтеза и алгоритмов работы универсальной интеллектуальной информационно-управляющей системы для решения задач группового управления и взаимодействия роботов различных видов и назначения в условиях неопределенности</i>

Дата 26.09.2019

Локальная конференция «Управление в распределенных и сетевых системах» (УРСС-2019), председатель – академик И.А. Каляев, сопредседатель – академик И.В. Бычков

Краткое описание. В рамках локальной конференции УРСС-2019 будут рассмотрены фундаментальные проекты управления в распределенных, сетевых и сетцентрических системах, задачи управления в облачных средах и сети Интернет, а также аспекты управления в различных конкретных областях, таких как социальная инфраструктура, логистические и транспортные системы, топливно-энергетический комплекс.

Тип доклада (пленарный,	ФИО докладчика	Название доклада
----------------------------	----------------	------------------

устный, стендовый)		
Пленарный доклад	Бычков И.В., Феоктистов А.Г., Горский С.А., Сидоров И.А., Фёдоров Р.К., Еделев А.В., Береснева Н.М.	Предметно-ориентированная распределенная вычислительная среда поддержки принятия решений по обеспечению энергетической безопасности
Пленарный доклад	Левин И.И., Дордопуло А.И., Федоров А.М., Доронченко Ю.И.	Реконфигурируемые вычислительные системы с жидкостным охлаждением для решения вычислительно-трудоемких задач в управлении
Пленарный доклад	Каляев И.А.	
Устный доклад	Алексеев К.Н.	Методика синтеза параллельных программ для РВС при решении задач управления в реальном масштабе времени
Устный доклад	Ананьев А.В., Багдасарян А.С., Кащенко А.Г., Кащенко Г.А.	Использование многокритериальной многопутевой маршрутизации для снижения рисков несанкционированного доступа к информации в радиосетях критически важных объектов
Устный доклад	Анохин А.Н., Черняев А.Н., Зайцев Д.И.	Разработка человеко-машинного интерфейса, основанная на функциональном анализе и анализе балансных соотношений в технологическом процессе АЭС
Устный доклад	Антонов А.П., Заборовский В.С.	Гибридные реконфигурируемые вычислительные платформы для распределенных сетевых систем суперкомпьютерных систем
Устный доклад	Арно О.Б., Николаев О.А., Арабский А.К., Меркулов А.В., Гункин С.И., Вить Г.Е., Шилов Д.А., Талыбов Э.Г., Кирсанов С.А., Фархадов М.П.	Автоматизированная система оперативного контроля технического состояния газовых и газоконденсатных скважин, расположенных в районах крайнего севера российской федерации, по данным эксплуатации.
Устный доклад	Бабилов В.М.	Исследование и моделирование действий оператора энергетического объекта
Устный доклад	Барковский Е.А., Аксенова Е.А., Лазутина А.Н., Соколов А.В.	Разработка моделей и методов оптимального управления параллельными динамическими структурами данных в распределенных и сетевых системах
Устный доклад	Бовкун А.В.	Метод поиска изоморфных включений в вычислительных структурах параллельных программ задач управления
Устный доклад	Богомоллов С.Л., Анохин А.Н.	Исследование эффективности методов и алгоритмов предотвращения избыточной и лавинообразной сигнализации на примере технологической системы АЭС

Устный доклад	Буза М.К.	Интегрирование технологий для распределенных вычислений.
Устный доклад	Ватутин Э.И., Титов В.С.	Исследование особенностей применения метода роя частиц в задачах дискретной оптимизации
Устный доклад	Ватутин Э.И., Кочемазов С.Е., Заикин О.С., Титов В.С.	Исследование свойств симметричных диагональных латинских квадратов
Устный доклад	Бычков И.В., Опарин Г.А., Богданова В.Г., Пашинин А.А.	Организация управления гибридными вычислениями в пакете прикладных микросервисов
Устный доклад	Войтов А.С.	Применение алгоритмов численного моделирования процессов динамики для планирования энергоэффективного режима работы гибкого сочленения манипулятора
Устный доклад	Гайдук А.Р., Капустян С.Г., Плаксиенко В.С.	Адаптивное управление группой роботов с «ведущим» в условиях неопределенности
Устный доклад	Галкин А.В.	Разработка методов построения обучающих множеств процесса ремоделирования для моделирования распределенных многоэтапных производственных систем
Устный доклад	Гандурин В.А.	Применение концепции туманных вычислений в распределенных информационно-управляющих системах с децентрализованным диспетчированием
Устный доклад	Голубев А.В.	Методы автоматического построения и оценки маршрутов общественного транспорта на основе геораспределенных данных.
Устный доклад	Гудков В.А., Левин И.И., Дордопуло А.И.	Методы трансляции программ на языке потока управления C в программы на языке потока данных с неявным описанием параллелизма COLAMO
Устный доклад	Гуленок А.А.	Оптимизация управляющих и логических блоков вычислительных структур параллельных программ на языке программирования COLAMO
Устный доклад	Дудко С.А., Гуленок А.А.	Управление занимаемым аппаратным ресурсом для заданного максимального значения ветвления сигнала при прореживании вычислительных структур триггерами
Устный доклад	Евстафьев Г.А., Гудков В.А.	Оптимизация вычислительных структур при трансляции программ на языке программирования высокого уровня COLAMO
Устный доклад	Желтов С.Ю., Визильтер Ю.В.	Обработка информации, техническое управление и исследование операций с использованием глубоких нейронных сетей
Устный доклад	Захарова Н.В., Кузнецов И.В.	Интегрирование нефтегазового сервиса с применением распределенных высокопроизводительных вычислений
Устный доклад	Зелюкин Н.Б.	Классификация абонентов компьютерных сетей в условиях неопределенности, создаваемой VPN

Устный доклад	Иванов Д.Я. Мельник Э.В.	Распределение вычислительных задач в группе роботов на основе концепции туманных вычислений.
Устный доклад	Каляев А.И.	Применение социально-инспирированного подхода в многопроцессорных вычислительно-управляющих систем при решении сложных задач
Устный доклад	Капитонов Ю.А., Каржавина Т.Ю.	Комбинированная задача расчета расписаний социального транспорта и долгосрочного прогнозирования времени выполнения рейсов
Устный доклад	Капустян С.Г., Шабанов В.Б.	Методы организации функционирования распределенной системы управления группой микророботов на базе хаотических процессоров и распределенного реестра
Устный доклад	Касаркин А.В.	Анализ и управление потоками данных при решении NP-полных задач на PBC
Устный доклад	Клименко А.Б., Клименко В.В., Мельник Э.В.	Формирование обучающих выборок интернет-контента на основе сквозных технологий цифровой экономики
Устный доклад	Клименко А.Б., Мельник Э.В.	Повышение эффективности работы когнитивного ассиста на основе технологий распределенного реестра
Устный доклад	Клименко А.Б., Мельник Э.В., Коровин Я.С.	Метод динамического формирования ограничений для задачи размещения вычислительной нагрузки в средах туманных вычислений
Устный доклад	Климович И.Н., Ющенко М.А.	Разработка и адаптация алгоритмов поиска совместного решения модели нефтяного пласта и системы сбора продукции для использования на HPC кластере в облачной среде
Устный доклад	Козлов В.Н., Ефремов А.А.	Синтез систем управления на основе проекционных операторов с программируемой интеллектуализацией
Устный доклад	Коровин Я.С., Капустян С.Г., Иванов Д.Я.	Метод организации взаимодействия узлов СППР нефтедобывающего сервиса
Устный доклад	Котляров А.С.	Организация специальных каналов связи средствами PBC для управления распределенными системами
Устный доклад	Левин И.И., Дордопуло А.И.	Методы редукции вычислений для программирования гибридных реконфигурируемых вычислительных систем.
Устный доклад	Левин И.И., Дордопуло А.И., Мельников А.К., Писаренко И.В.	Решение прикладных задач управления с помощью архитектурно-независимого программирования на языке SET@L
Устный доклад	Мельников А.К.	Вычислительная сложность расчета точных приближений распределений вероятностей значений статистик
Устный доклад	Миляков Д.А.	Решение и исследование задачи вывода на требуемую топологию большой плотной группы БЛА как системы с распределенными

		<i>параметрами</i>
Устный доклад	Никитин П.В., Ложкина А.А.	Фильтр Калмана, методы математической статистики и фрактального анализа в исследованиях конвективного теплообмена калориметрами регулярного режима
Устный доклад	Новиков П.Л., Павский К.В., Двуреченский А.В.	Потенциальный рельеф структурированных подложек Si с плотно размещенными ямками - расчет методом молекулярной динамики с использованием высокоэффективных алгоритмов
Устный доклад	Орда-Жигулина М.В., Орда-Жигулина Д.В.	Метод исследования крови на базе технологии туманных вычислений
Устный доклад	Павский В.А., Павский К.В.	Стохастический анализ функционирования масштабируемых вычислительных систем с учетом времени переключения
Устный доклад	Семенистый С.А.	Реализация методов и алгоритмов адаптивного распределения ресурсов в гетерогенной облачной вычислительной среде на основе мультиагентного диспетчера
Устный доклад	Сластен Л.М.	Биоинспирированный метод поиска сильносвязанных подграфов в информационных графах параллельных программ
Устный доклад	Скобелев П.О. Жиляев А.А., Майоров И.В.	Эмерджентный интеллект в мультиагентной платформе планирования
Устный доклад	Соколов Б.В.	Основы теории проактивного управления структурной динамикой группировки сложных объектов и ее применение в различных предметных областях
Устный доклад	Соловьёв А.М., Сельвесюк Н.И., Карпов Е.А., Платошин Г.А., Новиков В.М., Семенов М.Е.	Алгоритмическое обеспечение оптимизации архитектуры распределенной бортовой сети воздушного судна
Устный доклад	Соловьёв А.М., Семёнов М.Е., Решетова О.О., Мелещенко П.А.	Динамика гистерезисно связанных осцилляторов Ван дер Поля
Устный доклад	Степаненко С.А.	Фотонный компьютер. Вычислительные процессы. Оценки параметров
Устный доклад	Турчанинов В.Ю., Косенков С.О., Самоваров О.И., Грушин Д.А., Хаиба Э.В.	Высокопроизводительные облачные вычисления для управления жизненным циклом нефтегазовых месторождений
Устный доклад	Феоктистов А.Г., Костромин Р.О.	Система машинного обучения агентов управления распределенными вычислениями
Устный доклад	Хисамутдинов М.В.	Методы и средства для организации распределенной обработки телевизионных изображений, обнаружения и распознавания целей на их основе

Устный доклад	Цуканов М.А.	Разработка альтернативного алгоритма построения расписания в мультиагентной системе оперативного управления и технологической координации
Устный доклад	Чекина М.Д.	Использование методов фрактального сжатия изображений при решении задач удаленного видеомониторинга
Устный доклад	Ченцов А.Г., Григорьев А.М.	Оптимизирующие мультивставки в экстремальных задачах маршрутизации
Устный доклад	Черненко С.А.	Анализ и верификация коммуникационных протоколов, специфицированных MSC-диаграммами
Устный доклад	Черняев А.Н., Анохин А.Н., Зайцев Д.И.	Функциональный анализ как основа системного подхода к созданию АСУ ТП АЭС: методика и технология выполнения
Устный доклад	Шабанов В.Б., Иванов Д.Я.	Применение технологии распределенного реестра в группах мобильных роботов.
Устный доклад	Шабунин А.Б., Матюхин В.Г.	Единая интеллектуальная система управления и автоматизации производственных процессов на железнодорожном транспорте
Устный доклад	Шайбаков А.Л., Четырин Ю.С., Семенов А.Н., Романенко Т.Е., Наумов С.С.	Адаптивная детализация и визуализация экстремально-масштабных данных на графических ускорителях.

Дата 27.06.2019 г.

Локальная конференция «Управление аэрокосмическими системами» (УАКС-2019),
сопредседатели – академик С.Ю. Желтов, академик С.Л. Чернышев

Краткое описание. В рамках локальной конференции УАКС-2019 будут рассмотрены фундаментальные проблемы управления летательными аппаратами, разработки и создания интеллектуальных систем управления в авиационно-космической технике, архитектуре бортовых систем управления, обработки информации, управления техническим состоянием авиационно-космических комплексов

Тип доклада (пленарный, устный, стендовый)	ФИО докладчика	Название доклада
Пленарный доклад	Желтов С.Ю., Федунов Б.Е.	Интеллектуализация борта летательного аппарата: поддержка решения тактических задач.
Пленарный доклад	Макаров Ю.Н., Власюк В.В., Кузин А.И., Мухамедзянов А.И., Носиков В.Б.	Новые стратегические направления научно-технологического развития ракетно-космической промышленности как сегмента экономики Российской Федерации, предусматривающие привлечение в качестве

		<i>соисполнителей предприятий РАН и высшей школы</i>
<i>Пленарный доклад</i>	<i>Микрин Е.А., Беляев М.Ю.</i>	<i>Научные и образовательные задачи в программе исследований на Российской сегменте МКС</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Верба В.С., Меркулов В.И.</i>	<i>Оптимизация авиационных систем управления по квадратично-биквадратным функционалам качества</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Гарбуз Т.Д., Мельникова Е.А.</i>	<i>Способ сокращения времени пребывания в зоне аэродрома магистрального самолёта при выполнении автоматического захода на посадку</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Городецкий В.И., Карсаев О.В.</i>	<i>Организации сети в многоспутниковых группировках на основе DTN технологии</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Гребёнкин А.В.</i>	<i>Адаптивное управление траекторией и скоростью полёта магистрального самолёта на режиме «Уход на второй круг»</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Григоров П.Ю., Голубева А.А., Куланов Н.В.</i>	<i>Современная методология решения задачи вертикальной навигации самолётов гражданской и военно-транспортной авиации</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Гуторова А.В., Гребёнкин А.В., Кузнецов А.Г.</i>	<i>Адаптивное управление высотой и скоростью полёта среднемагистрального самолёта в режиме «Вертикальная навигация»</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Захаров В.В., Соколов Б.В., Кулаков А.Ю.</i>	<i>Модели и методы синтеза технологий и программ управления реконфигурацией бортовых систем малых космических аппаратов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Зегжда Д.П.</i>	<i>Обеспечение кибербезопасности воздушного судна.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Колотилов Е.Д., Зайцева Н.А., Ярцев А.Е.</i>	<i>Комплексная обработка информации при решении задач относительной навигации</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Кулида Е.Л.</i>	<i>Повышение эффективности использования взлетно-посадочных полос аэропортов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Кулик А.А.</i>	<i>Исследование отказобезопасности комплексных систем управления летательными аппаратами в резервном режиме полёта</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Куся А.М.</i>	<i>Имитационное моделирование в задачах сетевидного управления группировкой БПЛА в условиях комплексного противодействия</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Лебедев В.Г.</i>	<i>Алгоритмы предотвращения конфликтов при децентрализованном управлении воздушным движением в условиях сложного рельефа местности</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Лобачев М.В., Гребёнкин А.В.</i>	<i>Разработка системы активной защиты диапазона полета по скоростным параметрам высокоавтоматизированного магистрального самолета нового поколения</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Макаров Ю.Н., Власюк В.В., Кузин А.И.,</i>	<i>Модели сетевого управления цифровых производств перспективных модульных</i>

	<i>Носиков В.Б., Семёнов В.В., Юрцев Е.С., Ходжаев В.Д., Шушкевич Н.А., Бойкачёв В.Н.</i>	<i>изделий для космических производственных роботизированных комплексов и другой интеллектуализированной космической техники научного и народнохозяйственного назначения</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Макаров Ю.Н., Власюк В.В., Кузин А.И., Носиков В.Б., Юрцев С.А., Муртазин Д.А., Каляев И.А., Корецкий А.А., Маковой Н.И.</i>	<i>Методы и инструментальные аппаратно-программные средства для цифрового имитационного моделирования и экспериментальной отработки в ракетно-космической промышленности перспективных космических производственных роботизированных комплексов нового поколения</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Насыров М.Б.</i>	<i>Решения ANSYS для модельно-ориентированной разработки и анализа безопасности критичных встраиваемых систем, в соответствии с Российскими и международными стандартами авиационной промышленности.</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Новиков В.М.</i>	<i>Решение задач интеллектуальной поддержки экипажа в части реконфигурации комплекса бортового оборудования при отказах</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Петров И.Б., Васюков А.В., Беклемышева К.А.</i>	<i>Численное моделирование ультразвуковой диагностики авиационных композитов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Петухов В.Г.</i>	<i>Новые методы оптимизации траекторий в задачах проектно-баллистического анализа космических аппаратов с электроракетными двигательными установками</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Подоплекин Ю.Ф., Юрескул А.Г., Лапшин К.В., Кондратьев Д.А.</i>	<i>БПЛА корабельного и берегового базирования для обеспечения безопасности и навигации в ледовых условиях Арктики</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Троицкий О.А.</i>	<i>Механизм возникновения четочных молний под влиянием пинч-эффекта грозового разряда</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Троицкий О.А., Скворцов О.Б.,</i>	<i>Электрическое управление вибрационными процессами в металлических элементах конструкций для диагностики их состояния</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Троицкий О.А., Сташенко В.И.</i>	<i>Влияние ориентации векторов электрического и магнитного поля СВЧ-излучения на деформацию материалов конструкционных элементов</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Шагниева О.Б., Бурдаков С.Ф.</i>	<i>Управление регенеративными автоколебаниями на основе коррекции глубины резания</i>
<i>Устный доклад</i>	<i>Шубин А.В., Александров Е.Г.</i>	<i>Алгоритмы расчета программного управления для оптимизации траекторий космических объектов</i>

Председатель программного комитета
академик

В.Г. Пешехонов