

Теория и реализация информационных систем

ТиРИС-2026 ПРОГРАММА КОНФЕРЕНЦИИ

ОРГАНИЗАТОРЫ

Министерство науки и высшего образования Российской Федерации

Московский государственный технический университет имени Н.Э. Баумана

Пекинский университет авиации и космонавтики (Бейхан)

Инерциальные технологии технокомплекса

МЕСТО

МГТУ им. Н.Э. Баумана (ГУК)

2-я Бауманская ул., 5, стр. 4

Аудитория Технопарк VK

РАСПИСАНИЕ

9:30 – 10:00 Регистрация

10:00 – 11:40 Пленарное заседание

12:30 – 17:00 Работа секций

ПЛЕНАРНОЕ ЗАСЕДАНИЕ

Пятница, 15 мая 2026 | 10:00 – 11:40 | МГТУ им. Н.Э. Баумана (ГУК), 2-я Бауманская ул., 5, стр. 4, ауд. Технопарк VK

1

Афанасьев Валерий Николаевич

Профессор МИЭМ НИУ ВШЭ им. А.Н. Тихонова, д.т.н., профессор

ЗАДАЧА ПРЕСЛЕДОВАНИЯ УКЛОНЯЮЩЕГОСЯ ОБЪЕКТА

2

Дивеев Асхат Ибрагимович

Главный научный сотрудник ФИЦ ИУ РАН, д.т.н., профессор

ПРОБЛЕМЫ СИНТЕЗА УПРАВЛЕНИЯ И МЕТОД МАШИННОГО ОБУЧЕНИЯ ЕЕ РЕШЕНИЯ

3

Корсун Олег Николаевич

Руководитель НОЦ ГосНИИАС, д.т.н., профессор

АПРИОРНАЯ ИНФОРМАЦИЯ ПРИ НЕЙРОСЕТЕВОМ РЕШЕНИИ ПРИКЛАДНЫХ ЗАДАЧ В АВИАЦИИ

4

Селезнева Мария Сергеевна

Профессор каф. ИУ1 МГТУ им. Н.Э. Баумана, д.т.н., доцент

ДИНАМИЧЕСКИЙ СИНТЕЗ АЛГОРИТМИЧЕСКОГО ОБЕСПЕЧЕНИЯ НАВИГАЦИОННОГО КОМПЛЕКСА

5

Оболенский Юрий Геннадьевич

Заместитель главного конструктора Инженерного центра ПАО «ОАК» — ОТА ОКБ Микояна, д.т.н., профессор

ОГРАНИЧИТЕЛИ ПРЕДЕЛЬНЫХ РЕЖИМОВ

Секция 1. Информационные системы летательных и космических аппаратов

Руководитель: **д.т.н., доцент Кулик Алексей Анатольевич**

Пятница, 15 мая 2026 | 12:30 – 17:00 | МГТУ им. Н.Э. Баумана, ауд. Технопарк VK

- 1 Сравнительный анализ моделей прогнозирования временных рядов для поддержки принятия решений при выставлении инкассовых поручений
Абу Сувейлим М.М., Самсонова М.И., Тынченко В.С., Евсюков Д.Ю.
- 2 Uplift-моделирование в process mining: оценка причинного эффекта операционных воздействий по журналам цифрового следа
Агеев Д.А., Лапшин А.Д.
- 3 Прогнозирование оставшегося времени выполнения экземпляров бизнес-процессов на основе LSTM с применением SHAP-объяснимости
Агеев Д.А., Лапшин А.Д.
- 4 Обзор методов нейронечёткого формирования продукционных правил классификации с интервальными функциями принадлежности второго типа
Алемасов Е.П., Катасёв А.С.
- 5 Реализация сериалайзера конфигурации 64 в 1...8 на микросхеме программируемой логики xc7z020clg400 фирмы Xilinx
Аминев Д.А., Булыгин И.В., Канюков А.Р.
- 6 Анализ тракта передачи информационного сигнала в активной фазированной антенной решётке
Аминев Д.А., Иванец М.С.
- 7 Моделирование работы контроллера доступа к внутренним ресурсам микросхемы в среде Xilinx Vivado
Аминев Д.А., Жикленков А.Д., Ковриго М.И.
- 8 Вопросы оптимизации радиометрической калибровки беспилотных летательных аппаратов по методу эмпирической прямой линии
Асадов Х.Г., Мехтиева М.А., Алиева Х.С.
- 9 Способ лазерной разведки путём сканирования земной поверхности с борта воздушного носителя
Асадов Х.Г., Ахмедов Э.М., Алиева Х.С.
- 10 Разработка алгоритмического обеспечения информационной системы мониторинга и прогнозирования состава пластовых вод нефтегазовых месторождений Туркменистана
Атаева Б.Х., Мерджан Б.Д., Сапардурдыев Д.И.
- 11 Оптимизация параметров алгоритма траекторного управления разгонного блока с перекрёстными связями каналов управления генетическим алгоритмом
Винокурова А.В., Эфендиева А.А.
- 12 Оптимизация извлечения признаков SuperPoint-SLAM3 на основе адаптивной равномерной выборки сетки
Гао Пань, Чжан Линсюэ, Лукьянов В.В.
- 13 Моделирование алгоритмов решения задачи навигации и прогнозирования движения малого космического аппарата по данным спутниковых навигационных систем
Добриогло П.Р., Фомичев А.В.
- 14 Исследование предаварийного состояния беспилотного воздушного судна
Дорошенко А.В., Кулик А.А.
- 15 О методе пересчёта ковариационной матрицы ошибок измерений координат динамического объекта из декартовой в сферическую систему координат
Жегалов С.Н.
- 16 Система технического зрения для детектирования и сегментирования объектов на изображениях
Задорожная Н.М., Брель Д.О., Горбач А.П.
- 17 Визуальный конструктор для задач тематической обработки данных ДЗЗ с использованием технологий машинного обучения
Задорожная Н.М., Брель Д.О., Горбач А.П.
- 18 Реализация инженерно-штурманского расчёта методом многомерной аппроксимации
Земляный Е.С., Тектов М.В., Григорьев Л.В.
- 19 Разработка и исследование адаптивных и нейросетевых методов визуальной навигации беспилотного воздушного судна
Иванников А.Г.
- 20 Разработка и исследование адаптивного алгоритма визуальной навигации БВС в условиях отсутствия спутникового сигнала
Иванников А.Г.
- 21 Определение авторства произведений художников-импрессионистов на основе сверточной нейронной сети
Катасёва Д.В., Алексеева А.А.

22	Программная система моделирования работы астронавигационной системы <i>Кудлак В.В., Морозов А.А., Осипенко А.А.</i>
23	Оценка качества информации дистанционного зондирования Земли <i>Кузнецов А.Е., Ларюков С.А.</i>
24	Генетический алгоритм настройки значений параметров функций принадлежности в нейронечёткой модели при формировании базы знаний <i>Курбанов Б.</i>
25	Формирование набора данных для нейронечёткого моделирования и определения сонливости человека по динамике зевания и моргания <i>Курбанов Б., Катасёв А.С.</i>
26	Генетический алгоритм определения оптимального числа функций принадлежности в нейронечёткой модели при формировании базы знаний <i>Курбанов Б.</i>
27	Методы коррекции погрешностей БИНС по спутниковым данным в сложных условиях <i>Лукьянов В.В., Ты Куанг Бинь</i>
28	Управляемый удар с критерием качества формируемой микрополости <i>Магомедов Г.М., Магомедов М.Х.</i>
29	Программный модуль моделирования полёта группы беспилотных воздушных судов <i>Максимов Р.Д., Ткаченко Е.Д.</i>
30	Сравнение некоторых критериев сопоставления отметок динамических объектов, полученных от нескольких источников информации <i>Мигунов Р.А., Жегалов С.Н.</i>
31	Низкоорбитальные спутниковые навигационные системы <i>Миронова А.О.</i>
32	Применение сверточных нейронных сетей на основе EfficientNet для распознавания заболеваний растений <i>Мухаметзянов И.И., Катасёв А.С.</i>
33	Визуально-языковая модель для навигации БПЛА мультироторного типа <i>Наумов А.Н., Романова-Большакова И.К.</i>
34	Возможности повышения управляемости движения многороторного летательного аппарата уменьшением взаимного влияния каналов <i>Нефедова Н.П., Чулин Н.А.</i>
35	Структурная идентификация нейронечёткой модели определения состояния утомления человека <i>Никоноров Д.П., Катасёв А.С.</i>
36	Выбор архитектуры нечёткой нейронной сети для построения модели определения состояния утомления человека <i>Никоноров Д.П., Катасёв А.С.</i>
37	Способы трассировки печатных плат при проектировании радиоэлектронной аппаратуры <i>Оболенская Е.Ю.</i>
38	Модифицированные федеративные фильтры Калмана с унифицированными критериями <i>Пролетарский А.В., Васюков С.А., Филяков М.Д.</i>
39	Системный синтез управляющего комплекса динамического объекта <i>Пролетарский А.В.</i>
40	Формирование баз знаний интеллектуальных систем на основе нейронечёткой редуцированной модели с дискретным выходом <i>Пырнова О.А., Катасёв А.С.</i>
41	Подавление роста опухоли с использованием нелинейного управления и алгоритма самоорганизации <i>Рачковская Г.А.</i>
42	Создание информационной системы поддержки принятия решений в работе врача-психолога <i>Рачковская Г.А.</i>
43	Интеллектуальная информационная система обнаружения посторонних объектов на территории аэродрома <i>Силкина О.Ю., Катасёв А.С.</i>
44	Алгоритмическая маршрутизация документов на основе трансформеров с длинным контекстом в системах АУ информационными потоками <i>Спицына А.А., Шестаков Д.Д., Ким А.М., Ким Ж.Р., Тынченко В.С., Евсюков Д.Ю.</i>
45	Система поддержки принятия решений оператора спутниковой радиолокационной системы <i>Старков С.Д., Большаков А.А.</i>

46

Программный комплекс для распределения вычислений функции неопределённости с использованием компактного генетического алгоритма

Ташкова А.Ю., Большаков А.А.

47

Алгоритм консенсусного управления в многоагентных системах с временными задержками

Фам Куок Фонг, Филимонов Н.Б.

48

Кластеризация значений входных нейронов в нечётких нейронных сетях на основе метода Дженкса-Фишера

Фаткуллина Л.Ф., Катасёв А.С.

49

Технология формирования нечётких правил классификации второго типа на основе бутстрэп-агрегирования

Фаткуллина Л.Ф.

50

Многоуровневая программно-аппаратная архитектура «Умного завода» в парадигме Industry 4.0: от бизнес-планирования до интеллектуального контроля качества

Фоменко А.А., Панилов П.А.

51

Технология формирования баз знаний нечётких производственных систем с дискретным выходом

Хасбиуллин М.Ф., Катасёв А.С.

52

Применение метода конусного программирования для оптимизации траектории входа космического аппарата в атмосферу Земли

Чжоу Шицзи, Кулик А.А.

53

Разработка алгоритма планирования пути мобильного робота на основе метода Q-обучения

Чэ Мяо, Кулик А.А.

54

Алгоритмы оценки погрешностей измерений параметров полёта

Шипика В.Р., Шипунова Е.Г.

Секция 2. Системы автоматического управления и методы обработки информации

Руководитель: **д.т.н., профессор Корсун Олег Николаевич**

Пятница, 15 мая 2026 | 12:30 – 17:00 | МГТУ им. Н.Э. Баумана, ауд. Технопарк VK

- 1 Гибридная динамическая калибровка инерциальных блоков датчиков методами оптимизации на группах Ли и динамических примитивов движения
Алали Айем, Лукьянов В.В.
- 2 Модель основных характеристик безопасности авиационной транспортной системы для её цифрового двойника
Асеев Н.А., Кушников В.А., Богомолов А.С.
- 3 Использование алгоритмов видеонавигации для повышения точности навигационного решения микромеханической системы
Бабаев Е.В., Некрасов А.В., Зубков А.А., Кохов О.Д.
- 4 Разработка навигационных систем для современной гражданской авиационной техники
Бабаев Е.В., Некрасов А.В.
- 5 Модифицированная визуальная система SLAM для сцен с высокой динамикой
Бобков А.В., Ду Кэхао
- 6 Синтез линейно-квадратичного управления для БВС, заданного математической моделью в перегрузках
Бозин П.Д., Чулин Н.А.
- 7 Алгоритм формирования набора маршрутов карьерной техники по цифровой модели дорожной сети карьера, переведённой в графовое представление
Букин Е.А., Нагорный И.И.
- 8 Алгоритм лидарной одометрии с оценкой деградации показаний
Букин Е.А., Лобачев И.В.
- 9 Исследование методов управления с заданным временем для неопределённых систем космических роботов
Ван Цзэюй, Фу Ли
- 10 Математическое моделирование архитектуры граничных вычислений в системах диспетчерского управления для сложных объектов
Ванин И.Т., Лебедев Д.Ю., Гагарин Ю.Е.
- 11 Сравнительный анализ применения методов k-means, EM алгоритма и DBSCAN для оценки параметров многомодального закона распределения
Вереникин С.Н.
- 12 Сравнительный анализ стохастических моделей турбулентности Драйдена и фон Кармана в задачах динамики полёта
Вышков Р.Д.
- 13 Двойной фильтр Калмана со сглаживанием с фиксированным запаздыванием в задаче оценки некоторых параметров линейной модели ошибок БИНС
Даниленко Н.В., Масленников А.Л.
- 14 Оценка потребных значений характеристик датчиков инерциальной курсовертикали
Денисова Е.В., Новичков В.М.
- 15 Формирование оптимальной траектории дальнего космического перелёта с учётом параметров старта с применением эволюционных методов оптимизации
Егоров А.Ю., Кудлак В.В.
- 16 Алгоритм формирования потенциального поля препятствий виртуальной городской среды на основе информации от массива дальномеров
Елтышев А.П.
- 17 Распределённые системы управления автономного целенаправленного поведения движущихся объектов
Жильцов А.И., Бушев А.А., Сычев В.В., Чулин Н.А.
- 18 Метод определения геодезических координат местоположения видеокамеры по четырём ориентирам в кадре
Зобов И.С., Рысенков К.Н., Бардин А.А., Деревнин С.В.
- 19 Алгоритм определения отклонения беспилотного воздушного судна от центра посадочной платформы с радиомаяками ближнего действия
Каплин Т.С.
- 20 Моделирование алгоритмов определения параметров орбиты КА на основе измерений, полученных с использованием звёздных датчиков
Коновалов М.А., Фомичев А.В.
- 21 Анализ программных сред для проектирования и тестирования систем автоматического управления мобильных роботов
Корнеев С.А., Петров Д.Ю.

22	Программная система взаимодействия ПО рабочего места оператора с бортовым комплексом управления мобильного колёсного робота <i>Королева Т.В., Маршев Д.С., Пчелинцев В.Э., Ракитин А.П., Ныркова Е.А.</i>
23	О методе идентификации ветровых возмущений, действующих на БВС при горизонтальном полёте, методом Левенберга–Марквардта <i>Кошкина А.А., Масленников А.Л.</i>
24	Алгоритмы компенсации погрешностей навигационной системы в корректируемом режиме <i>Куприянов А.О., Селезнева М.С., Неусыпин К.А.</i>
25	Модификация программной системы моделирования системы управления беспилотного воздушного судна <i>Курбасов И.М.</i>
26	Моделирование движения карьерного транспортного средства посредством настроенной генетическим алгоритмом системы управления <i>Лобачев И.В.</i>
27	Подход к комплексированию навигационной информации от инерциальных и лидарных средств, установленных на беспилотном карьерном ТС <i>Лобачев И.В., Нагорный И.И., Букин Е.А., Савенков Н.А.</i>
28	Повышение эффективности интегрированной системы БИНС/СНС в периоды потери сигнала GPS с использованием метода LSTM <i>Лукьянов В.В., Гадир Мэди</i>
29	Алгоритмы регрессионного прогнозирования для удержания курса при заходе на посадку по сигналам VOR/DME <i>Максимов П.А., Селезнева М.С.</i>
30	Сравнительный анализ вычислительной эффективности прогнозирующего управления с параллельным разворачиванием траекторий на ЦП и ГП <i>Машков И.И., Кривоzubова А.О., Жигулевцев Ю.Н.</i>
31	Информационно-управляющая система посадки квадрокоптера на подвижную платформу с адаптивным алгоритмом управления и ВИ-комплексированием <i>Мелюков С.А., Фомичев А.В.</i>
32	Применение модального комбинированного регулятора H_2/H^∞ для управления маятниковым компенсационным акселерометром <i>Михайлова Д.С., Менникаева Р.Р., Казакова К.О., Никифоров В.М.</i>
33	Методы фильтрации результатов испытания волоконно-оптического гироскопа <i>Михайлова Д.С., Менникаева Р.Р., Казакова К.О., Никифоров В.М.</i>
34	Программная система обработки и структурного анализа научно-технической документации <i>Мурашкина Д.В., Завьялов Р.А.</i>
35	Использование генетического алгоритма для построения прогнозирующих моделей инерциальных навигационных систем <i>Набиева З.З.</i>
36	Модель системы управления курсом микро-БВС вертолётного типа <i>Новиков А.О., Новичков В.М.</i>
37	Адаптивное масштабирование и балансировка серверов на основе нечёткого регулятора <i>Пешков Д.В., Гуренко В.В.</i>
38	Применение вариации Аллана для построения обобщённой модели погрешностей ВОГ и прогнозирования точности БИНС <i>Преображенская Н.Д., Никифоров В.М., Рябико А.С., Миронова А.О., Кобзарь Д.В.</i>
39	Алгоритмы оптимизации нелинейных систем, линеаризованных с помощью SDC-метода <i>Преснова А.П., Филяков М.Д.</i>
40	Система управления питанием мобильного колёсного робота <i>Пчелинцев В.Э., Неймышев М.П., Косолапов И.Р., Яковлев Д.П., Маршев Д.С., Малахов Н.Е.</i>
41	Механизм снижения числа переключений в селективном выборе источника информации в федеративном фильтре Калмана <i>Радюкин А.Ю., Масленников А.Л., Ткаченко Е.Д.</i>
42	Об алгоритме детектирования препятствий системой технического зрения мобильного колёсного робота по двум камерам <i>Ракитин А.П., Пчелинцев В.Э., Ныркова Е.А., Неймышев М.П., Малахов Н.Е.</i>
43	Динамика и управление безэкипажным воздушным судном в распределённой аэродинамической модели <i>Растрепин Д.Е., Неусыпин К.А.</i>
44	Робастное управление многорежимным безэкипажным воздушным судном с раздельной тягой на основе обучения с подкреплением <i>Растрепин Д.Е., Неусыпин К.А.</i>
45	Подходы к улучшению свойств моделей для беспилотных авиационных судов <i>Саксонов Е.А., Чернега Е.В.</i>

46	Система угловой стабилизации беспилотного вертолѐта в режиме взлѐта <i>Сафуанова А.И., Кулик А.А.</i>
47	Устройство сопряжения аналоговых датчиков с моделью динамики летательного аппарата для комплексного авиационного тренажѐра <i>Соловьѐв М.А.</i>
48	Методы коррекции навигационных систем беспилотных воздушных судов <i>Суркова А.Д., Задорожная Н.М., Чернега Е.В.</i>
49	Алгоритмы компенсации погрешностей навигационной системы в автономном режиме <i>Суркова А.Д.</i>
50	Оценка состояния сложного объекта на основе иммунокомпьютинга <i>Суютинов С.И.</i>
51	Алгоритмы системы управления и навигационного комплекса низколетающего дирижабля <i>Тан Нин</i>
52	Модификация алгоритма оценки скорости динамических объектов с использованием стереокамеры <i>Тархов И.А., Неусыпин К.А.</i>
53	Модель системы автоматического управления микро-БВС вертолѐтного типа <i>Тищенко А.В., Новичков В.М.</i>
54	Обеспечение эффективности функционирования систем на основе сервисного сопровождения <i>Третьяков Д.Д., Булдакова Т.И.</i>
55	Алгоритмы коррекции и комплексирования навигационных систем беспилотных летательных аппаратов <i>Фам Суан Чыонг</i>
56	Роль систем синтезированного зрения в навигации беспилотных транспортных средств <i>Хамидуллин А.И., Абдуллин А.И.</i>
57	Физико-нейросетевое оценивание шинных сил с онлайн-адаптацией к изменению параметров шин <i>Хоу Тяньюй, Кулик А.А.</i>
58	Установление требований к точности измерений параметров системы управления технического объекта <i>Храменков В.Н., Хайруллин Р.З., Минагуреев Н.А.</i>
59	Об одной модели необнаруженного отказа, учитывающей апостериорную информацию <i>Храменков В.Н., Хайруллин Р.З., Минагуреев Н.А.</i>
60	Представление процессов эксплуатации измерительных систем в пространстве состояний с учётом метрологической надёжности <i>Храменков В.Н., Хайруллин Р.З., Минагуреев Н.А.</i>
61	Разработка системы робастной визуально-инерциальной одометрии беспилотного автомобиля <i>Цай Жуйшэн, Цзинь Цзюнь, Бобков А.В.</i>
62	Линейно-квадратичное управление движением по маршруту безэкипажного катера по математическим моделям Номото, Норрбина и линеаризованной MMG <i>Чернавских Е.М.</i>
63	Метод адаптивной настройки фронтенд-параметров VIO на основе классификации сцен <i>Чжан Линсюэ, Лукьянов В.В., Гао Пань</i>
64	Алгоритмы с повышенными характеристиками наблюдаемости и управляемости для навигационного комплекса ЛА авианосного базирования <i>Чжан Лифэй</i>
65	Планирование последовательности траектории для роботов-сборщиков яблок на основе двухцелевого генетического алгоритма <i>Чжан Лэй</i>
66	Алгоритм мультисенсорного комплексирования на базе фильтра Калмана <i>Чжан Минмин, Фам Суан Фанг</i>
67	Алгоритмический способ коррекции навигационной системы космического аппарата <i>Чэнь Данхе</i>
68	Исследование и применение двойственности структурной наблюдаемости и управляемости системы <i>Чень Хао</i>
69	Автоматизированная система анализа данных ККТ для поддержки налогового контроля <i>Шестаков Д.Д., Оськин А.В., Спицына А.А., Курашкин С.О., Тынченко В.С., Евсюков Д.Ю.</i>
70	Анализ влияния динамики электродвигателя на переходные процессы системы регулирования экзопротеза пальца кисти с тросовым приводом <i>Шишков И.А.</i>

- 71** Анализ статистических показателей применения генетического алгоритма к настройке системы регулирования экзопротеза пальца кисти человека
Шишков И.А., Щербак О.Ю.
- 72** Разработка высокоточных алгоритмов коррекции навигационных систем летательных аппаратов
Шэнь Кай
- 73** Настройка системы регулирования биотехнической системы на примере лучезапястного сустава с использованием метода роя частиц
Щербак О.Ю., Марышев И.А.
- 74** Сравнительный анализ влияния перекрёстных связей на динамику системы регулирования биотехнической системы на примере лучезапястного сустава
Щербак О.Ю.
- 75** Программная система рабочего места оператора стенда полунатурного моделирования системы управления беспилотного воздушного судна
Эрзяйкина А.П.

САЙТ
<https://tiris.bmstu.ru/>

ТЕЛЕФОН
+7 (499) 263-69-94

EMAIL
tiris@bmstu.ru