

ПРОГРАММА
1-й РОССИЙСКОЙ МУЛЬТИКОНФЕРЕНЦИИ
ПО ПРОБЛЕМАМ УПРАВЛЕНИЯ
(10-12 октября 2006 г.)

ОБЩИЕ ПЛЕНАРНЫЕ ЗАСЕДАНИЯ
(в ГНЦ РФ ЦНИИ «ЭЛЕКТРОПРИБОР»)

Вторник 10 октября

*Конференц-зал
IV этаж*

9.30 – 10.00	Открытие мультikonференции
10.00 – 14.00	П л е н а р н ы е д о к л а д ы
11.40 – 12.00	П е р е р ы в. Кофе, чай
	А.Б.Куржанский (<i>МГУ им. М.В. Ломоносова, Москва</i>) О синтезе систем с импульсными управлениями
	Карл Острем* (<i>Лундский университет, Швеция</i>) Приложения теории управления
	И.М.Макаров (<i>Московский институт радиоэлектроники и автоматики (ТУ)</i>) Принципы построения интеллектуальных регуляторов и систем управления средствами ВВТ
	Н.А.Кузнецов (<i>Институт проблем передачи информации РАН, Москва</i>) Фундаментальные основы инфокоммуникаций
	В.Г.Пешехонов, Л.П.Несенюк (<i>ГНЦ РФ ЦНИИ «Электроприбор», С.-Петербург</i>) Микромеханический гироскоп. Проблемы создания и состояние разработки
	В.А.Лопота, Е.И.Юревич (<i>ЦНИИ РТК, С.-Петербург</i>) Экстремальная робототехника и мехатроника. Состояние и перспективы развития
	И.А.Каляев (<i>НИИ многопроцессорных вычислительных систем Таганрогского государственного радиотехнического университета</i>) Высокопроизводительные многопроцессорные вычислительные и управляющие системы с программируемой архитектурой на основе ПЛИС
	Ю.В.Подураев (<i>МГТУ «СТАНКИН», Москва</i>) Фундаментальные и прикладные проблемы развития мехатроники
14.00 – 15.00	О б е д
18.00 – 19.30	Фуршет для участников мультikonференции

Четверг 12 октября

* Доклад Карла Острема будет сопровождаться синхронным переводом.

15.00 – 16.00 **Общее заключительное заседание мультikonференции с участием членов Академии навигации и управления движением**

Вручение премии имени Н.Н.Острякова и выступление с научным сообщением лауреатов премии

XXV КОНФЕРЕНЦИЯ ПАМЯТИ Н.Н.ОСТРЯКОВА

Секция 4

ЭЛЕКТРОНИКА И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА БОРТОВЫХ СИСТЕМ

**ПРИНЦИПЫ ОРГАНИЗАЦИИ ВЫЧИСЛИТЕЛЬНЫХ СИСТЕМ И КОМПЛЕКСОВ,
ТЕОРИЯ ПРОЕКТИРОВАНИЯ, МОДЕЛИРОВАНИЕ**

Д.А.Парашенко, А.А.Шалыто, Ф.Н.Царев (СПбГУИТМО, С.-Петербург)

Применение автоматного программирования для моделирования группового управления движением одного класса беспилотных летательных объектов

4-я НАУЧНАЯ КОНФЕРЕНЦИЯ «УПРАВЛЕНИЕ И ИНФОРМАЦИОННЫЕ ТЕХНОЛОГИИ» «УИТ-2006»

ПЛЕНАРНЫЕ ДОКЛАДЫ

Среда 11 октября
9.30-13.00

Конференц-зал 5 корп. СПбГЭТУ

Современные проблемы междисциплинарного взаимодействия информатики и кибернетики
Р.М.Юсупов, Б.В.Соколов (СПИИРАН, С.-Петербург)

Робототехнические системы со структурированной неопределенностью и искусственный интеллект
М.Б.Игнатъев (СПбГУАП)

Прикладная теория управления: кризис или взлет?
А.Л.Фрадков (Институт проблем машиноведения РАН, С.-Петербург)

К 80-летию д.ф.-м.н., проф., чл.-кор. РАН Владимира Андреевича Якубовича
А.Х.Гелиг (СПбГУ)

Нейросетевые алгоритмы в задачах идентификации нелинейных стохастических систем по информационному критерию
К.Р.Чернышев (ИПУ РАН, Москва)

Четверг 12 октября
9.30-13.30

Конференц-зал 5 корп. СПбГЭТУ

Адаптивное и мультиагентное управление информационными потоками в компьютерных сетях
А.В.Тимофеев (СПИИРАН, С.-Петербург)

Как сблизить теорию и практику управления технологическими процессами?

Л.М.Яковис (СПбГПУ)

Научно-методологические основы создания и развития интеллектуальных технологий и систем управления логистическими сетями

Б.В.Соколов, А.В.Смирнов, Н.Г.Шилов, Р.М.Юсупов, (СПИИРАН, С.-Петербург)

Формирование аттракторных множеств при исследовании динамики сложной системы в экстремальных ситуациях

Ю.И.Нечаев, О.Н.Петров (СПбГМТУ)

Направление I. «Управление в нелинейных системах»

Ф.Н.Царев, А.А.Шальто (СПбГУИТМО, С.-Петербург)

Групповое управление беспилотными летательными объектами на основе автоматного программирования

П.Г.Лобанов, А.А.Шальто (СПбГУИТМО, С.-Петербург)

Использование генетических алгоритмов для автоматического построения конечных автоматов в задаче о «флибах»