



Л.В.Киселев, Н.И. Рылов (ИПМТ ДВО РАН). Избранные страницы истории подводной робототехники. К 45-летию «школы» М.Д. Агеева.



А.В. Адрианов, В.С. Одинцов (ННПМБ ДВО РАН). Глубоководные исследования Национального научного центра морской биологии ДВО РАН

А. И. Соколов (АО "Концерн "ЦНИИ "Электроприбор", С-Петербург). Результаты разработки унифицированной интегрированной системы РЭВ для АНПА



Д.Н. Михайлов, А.А. Борейко и др. (ИПМТ). Опыт использования АНПА при обследовании трассы прокладки оптоволоконного кабеля связи ...

А.Ю. Быканова, В.В. Костенко, О.Ю. Львов (ИПМТ). Варианты применения поплавкового модуля связи и навигации ...



**Д.Д. Минаев, А.Е. Малашенко и др.,
(СКБ САМИ ДВО РАН, Ю-Сахалинск).
Амфибийное транспортное средство
для проведения исследований в
прибрежной зоне.**



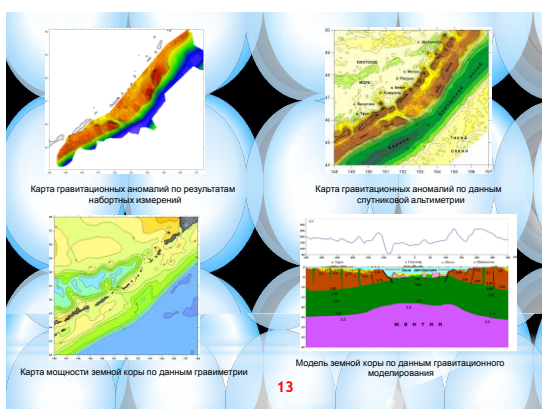
**К.Г. Кебкал, А.Г. Кебкал, В.К. Кебкал.
(Evologics GmbH, Германия, АО «Латена»,
Россия). Экспериментальное исследование
производительности гидроакустической сети.**



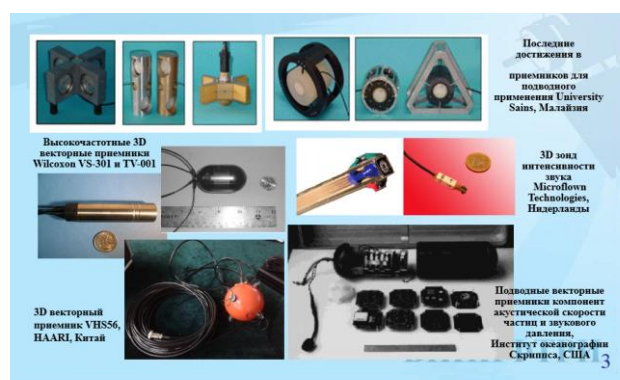
**Ю.В. Матвиенко, Ю.А. Хворостов,
В.П. Кулешов (ИПМТ ДВО РАН)
Об особенностях использования
векторно-скалярных приемников звука
в системах контроля подводной
обстановки.**



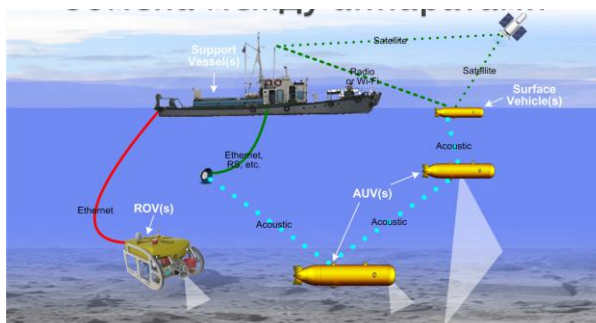
**В.А. Щуров, С.Г. Щеглов, А.С. Ляшков,
Е.С. Ткаченко (ТОИ ДВО РАН)
Векторно-фазовые гидроакустические
системы, созданные в лаборатории
акустических шумов ТОИ ДВО РАН.**



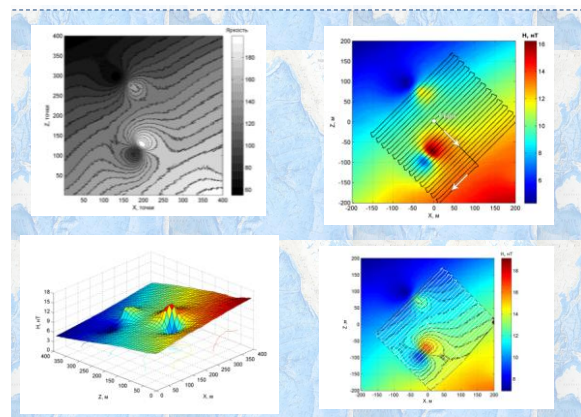
**Р.Г. Кулинич, М.Г. Валитов (ТОИ ДВО
РАН). Морская гравиметрия в акваториях
Японского и Охотского морей.**



**А.Е. Исаев, А.С. Николаенко (ФГУП
«ВНИИФТРИ», Московская обл.)
Калибровка гидроакустического
приемника на низких частотах.**



А.В. Инзарцев, А.В. Багницкий (ИПМТ ДВО РАН). Перепланирование траектории покрытия акватории в реальном времени на борту подводного робота.



Л.В. Киселев, А.В. Медведев, Д.Б. Хмельков (ИПМТ ДВО РАН). О некоторых задачах подводной робототехники в области морской геофизики.