

СВЕДЕНИЯ

о ведущей организации по диссертации Русских Антона Сергеевича
на тему «Методика проектирования межорбитального транспортного аппарата с электроракетной двигательной установкой для
комбинированных схем выведения на геостационарную орбиту»
по специальности 2.5.13. Проектирование, конструкция, производство, испытания и эксплуатация летательных аппаратов
(технические науки)

Полное и сокращенное наименование	Место нахождения	Почтовый адрес, телефон, адрес электронной почты, адрес официального сайта в сети «Интернет»	Список основных публикаций работников организации по теме диссертации в рецензируемых научных журналах за последние 5 лет (не более 15 публикаций)
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования «Самарский государственный технический университет» (СамГТУ)	г. Самара	443100, г. Самара, ул. Молодогвардейская, Д. 244 тел.: +7 (846) 278-43-53 e-mail: upd@samgtu.ru сайт: https:// samgtu.ru/	<ol style="list-style-type: none">1. Мониторинг состояния бортовых систем космических аппаратов оптического наблюдения земли в обеспечение автоматической наземной обработки получаемых изображений / Мятлов Г.Н., Юдаков А.А., Кузнецов П.К [и др.] // Цифровая обработка сигналов. - 2020. - № 3. С. 9-14.2. Вывод на орбиту и сближение космического робота с геостационарным спутником / Е. И. Сомов, С. А. Бутырин, С. Е. Сомов, Т. Е. Сомова // Известия Самарского научного центра Российской академии наук. – 2020. – Т. 22, № 2(94). – С. 124-131. – DOI 10.37313/1990-5378-2020-22-2-124-131. – EDN NTENWB.3. Управление пространственным движением геостационарного спутника связи в режиме длительной консервации / Е. И. Сомов, С. А. Бутырин, С. Е. Сомов, Т. Е. Сомова // Известия Самарского научного центра Российской академии наук. – 2021. – Т. 23, № 6(104). – С. 149-156. – DOI 10.37313/1990-5378-2021-23-6-149-156. – EDN LJCJWD.4. Управление роботом-манипулятором при смене топливных баков двигательной установки геостационарного спутника / С. А. Бутырин, Е. И. Сомов, С. Е. Сомов, Т. Е. Сомова // Известия Самарского научного центра Российской академии наук.

			<p>– 2022. – Т. 24, № 1(105). – С. 96-104. – DOI 10.37313/1990-5378-2022-24-1-96-104. – EDN ILAKWI.</p> <p>5. Динамика причаливания и стыковки космического робота-манипулятора с геостационарным спутником / Е. И. Сомов, С. А. Бутырин, С. Е. Сомов, Т. Е. Сомова // Известия Самарского научного центра Российской академии наук. – 2022. – Т. 24, № 4(108). – С. 155-160. – DOI 10.37313/1990-5378-2022-24-4-155-160. – EDN RKXRFF.</p> <p>6. Сравнение моментных свойств кластеров маховиков и гиродинов при стыковке космического робота с геостационарным спутником / С. Е. Сомов, Т. Е. Сомова, С. А. Бутырин, Е. И. Сомов // Известия Самарского научного центра Российской академии наук. – 2022. – Т. 24, № 1(105). – С. 105-113. – DOI 10.37313/1990-5378-2022-24-1-105-113. – EDN CNARSL.</p> <p>7. Attitude and orbit control of a space robot at launching, rendezvous and checking the geostationary satellite state / Y. Somov, S. Butyrin, S. Somov, T. Somova // Mathematics in Engineering, Science and Aerospace. – 2022. – Vol. 13, No. 1. – P. 11-24. – EDN ZXRIHU.</p> <p>8. Somov, Ye. Dynamics of an autonomous spacecraft control system at initial transition to a tracking mode / Ye. Somov, S. Butyrin, S. Somov // Cybernetics and Physics. – 2021. – Vol. 10, No. 3. – P. 185-190. – EDN STKINU.</p>
--	--	--	--