

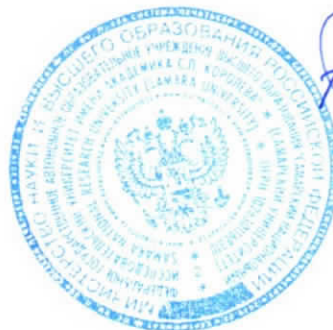
Сведения о ведущей организации

по диссертационной работе Кружкова Дмитрия Михайловича на тему «Методы, алгоритмы и средства совершенствования ГЛОНАСС на основе перспективных информационных технологий», представленную на соискание ученой степени кандидата технических наук по специальности 2.5.16. Динамика, баллистика, управление движением летательных аппаратов

1.	Полное наименование организации	Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего образования "Самарский национальный исследовательский университет имени академика С.П. Королева
2.	Сокращенное наименование организации	Самарский университет
3.	Ведомственная принадлежность	Министерство науки и высшего образования Российской Федерации.
4.	Место нахождения	г. Самара
5.	Почтовый адрес организации с указанием индекса	443086, г. Самара, Московское шоссе д. 34
6.	Телефон с указанием кода города	(846)335-18-26
7.	Адрес электронной почты	ssau@ssau.ru
8.	Адрес официального сайта в сети «Интернет»	https://www.ssau.ru
9.	Руководитель организации	Богатырев Владимир Дмитриевич
10.	Должность	ректор
11.	Ученая степень	доктор экономических наук
12.	Ученое звание	профессор
13.	Основные направления научной деятельности	– Исследования и разработки в области космической техники и технологий; – Исследования в области механики и моделирования сложных процессов; – Разработка и производство средств защиты конфиденциальной информации; – Разработка и производство шифровальных (криптографических) средств, информационных систем и телекоммуникационных систем.
14.	Список основных публикаций работников ведущей организации по тематике диссертации в рецензируемых научных изданиях за последние 5 лет	
	1. Ткаченко И.С., Иванушкин М.А. Архитектура информационного компонента наземной инфраструктуры для управления перспективными многоспутниковыми системами на базе данных телеметрических измерений // Авиакосмическое приборостроение. 2025. № 3. С. 3-14. 2. Иванушкин М.А., Жалдыбина О.Д. Оценка проектных характеристик низкоорбитальных группировок космических аппаратов дистанционного зондирования земли // Современные проблемы дистанционного зондирования Земли из космоса. 2024. Т. 21. № 5. С. 85-96.	

3. Kezerashvili V.Ya., Kezerashvili R.Ya., Starinova O.L. Solar sail with inflatable toroidal shell // Acta Astronautica. 2023. Т. 202. С. 17-25.
4. Ishkov S.A., Filippov G.A. Research for optimal programs for controlling the relative motion of a spacecraft with limited thrust // Cosmic Research. 2023. Т. 61. № 3. С. 249-257.
5. Ду Ч., Старинова О.Л., Дёмина А.Ю. Методика формирования оптимальных программ управления перелетами космических аппаратов с малой тягой между гало-орбитами, порожденными точкой либрации L2 системы Земля-Луна // Гироскопия и навигация. 2023. Т. 31. № 3 (122). С. 36-47.
6. Седельников А.В., Чугунков Е.В., Танеева А.С., Браткова М.Е. Моделирование управления движением космического аппарата на участке построения солнечной ориентации на основе измерительных данных // Приборы и системы. Управление, контроль, диагностика. 2023. № 12. С. 1-7.
7. Иванушкин М.А., Ткаченко И.С. Оценка эффективности многоспутниковых космических систем дистанционного зондирования Земли // Современные проблемы дистанционного зондирования Земли из космоса. 2023. Т. 20. № 4. С. 101-110.
8. Barinova E.V., Belokonov I.V., Elisov N.A., Kramlikh A.V., Lomaka I.A., Nikolaev P.N., Timbai I.A. Some features of dynamics and attitude control of nanosatellites in low orbits // Gyroscopy and Navigation. 2023. Т. 14. № 3. С. 183-204.
9. Belokonov I., Timbai I., Nikolaev P. Studies of satellite position measurements of LEO cubesat to identify the motion mode relative to its center of mass // Aerospace. 2023. Т. 10. № 4. С. 378.
10. Khabibullin R.M. Spatial motion control algorithm of non-perfectly reflecting solar sail spacecraft for Earth-Mars flight // В сборнике: AIP Conference Proceedings. "XLIV Academic Space Conference: Dedicated to the Memory of Academician S.P. Korolev and Other Outstanding Russian Scientists - Pioneers of Space Exploration" 2021.

Ректор



В.Д. Богатырев