



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ

(12) **ФОРМУЛА ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

(21)(22) Заявка: 2012144413, 18.10.2012

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:
18.10.2012Дата регистрации:
17.01.2017

Приоритет(ы):

(30) Конвенционный приоритет:
28.10.2011 FR 1103290

(43) Дата публикации заявки: 27.04.2014 Бюл. № 12

(45) Опубликовано: 17.01.2017 Бюл. № 2

Адрес для переписки:

129090, Москва, ул. Б. Спасская, 25, строение 3,
ООО "Юридическая фирма Городиский и
Партнеры"

(72) Автор(ы):

СЭН Эрве (FR),
АМАЛЬРИК Жоэль (FR),
БАССАЛЕ Пьер (FR),
РОЗЕ Ксавье (FR)(73) Патентообладатель(и):
ТАЛЬ (FR)(56) Список документов, цитированных в отчете
о поиске: RU2304549 C2, 20.08.2007.
RU2284950C2, 10.10.2006. RU2220886 C2
10.01.2004. US5120007 A, 09.06.1992.
US5506780 A, 09.04.1996.

(54) СПОСОБ И СИСТЕМА ДЛЯ УПРАВЛЕНИЯ ГРУППОЙ, ПО МЕНЬШЕЙ МЕРЕ, ИЗ ДВУХ СПУТНИКОВ, ВЫПОЛНЕННЫХ С ВОЗМОЖНОСТЬЮ ОБЕСПЕЧЕНИЯ ОБСЛУЖИВАНИЯ

(57) Формула изобретения

1. Способ управления группой, по меньшей мере, из двух спутников, выполненных с возможностью обеспечения обслуживания, с использованием в заданный момент времени, по меньшей мере, одной части из группы упомянутых спутников, в котором непрерывно или псевдонепрерывно вычисляют среднее значение ($\Omega_M(t)$) долготы ($\Omega_i(t)$) соответствующих восходящих узлов каждого спутника, и для каждого спутника управляют коррекцией траектории спутника путем регулирования долготы восходящего узла ($\Omega_i(t)$) с уставкой, равной упомянутому текущему среднему значению ($\Omega_M(t)$).

2. Способ по п.1, в котором долготу восходящего узла ($\Omega_i(t)$) упомянутых спутников измеряют, соответственно, тогда, когда спутник находится в пределах видимости его наземной станции управления.

3. Способ по п.2, в котором наземные станции управления соединены посредством сети связи.

4. Способ по п.1, в котором для группы упомянутых спутников используют одну наземную станцию управления.

5. Способ по п.1, в котором управление для коррекции траектории спутника, применяемое тогда, когда упомянутый спутник участвует в обеспечении упомянутого обслуживания, может быть отложено до того момента, когда спутник больше не участвует в обеспечении упомянутого обслуживания.

6. Способ по п.1, в котором вычисления и управление выполняются автономно группой спутников, причем последние, опционально, могут быть способными поддерживать связь друг с другом для широковещательной передачи значений долготы их восходящего узла, которые являются необходимыми для вычисления упомянутого среднего значения.

7. Система для управления группой, по меньшей мере, из двух спутников (S1, S2, S3), выполненных с возможностью обеспечения обслуживания с использованием в заданный момент времени, по меньшей мере, одной части из группы упомянутых спутников, содержащая средство для непрерывных или псевдонепрерывных вычислений среднего значения ($\Omega_M(t)$) долготы ($\Omega_i(t)$) соответствующих восходящих узлов каждого спутника и средство для управления, для каждого спутника, коррекцией траектории спутника путем регулирования долготы восходящего узла ($\Omega_i(t)$) с уставкой, равной упомянутому текущему среднему значению ($\Omega_M(t)$).

R U 2 6 0 8 1 8 6 C 2

R U 2 6 0 8 1 8 6 C 2