





# Минимизация риска столкновений в космическом пространстве

## «Космический навигатор»\*

Space Collision Avoidance System

\* Разрабатывается в рамках программы обучения отраслевого кадрового резерва Госкорпорации «Роскосмос», группа 4.2, 2017-2018

#### Изменение парадигмы





21 November 2016

Prepared for:
National Aeronautics and Space Administration (NASA) Headquarters

Prepared by: Science Applications International Corporation



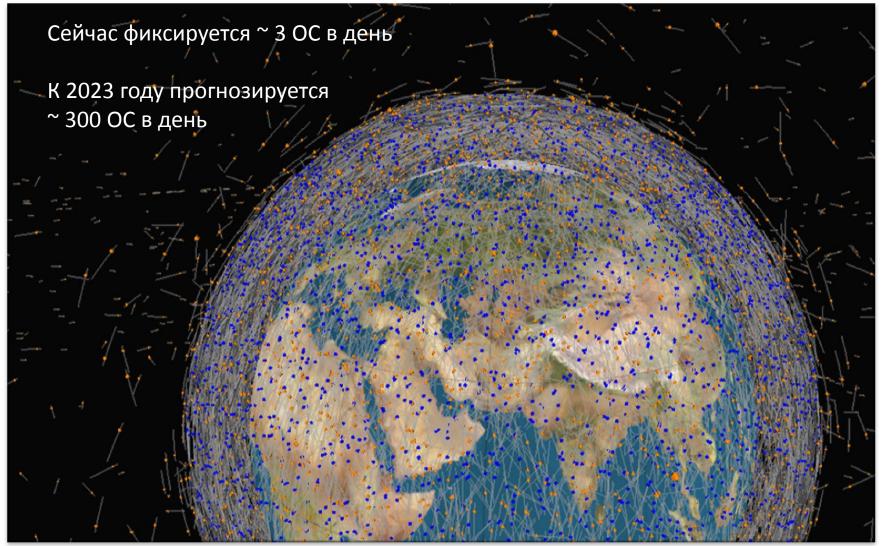
К концу 2018 году под эгидой ООН будет принят свод руководящих принципов ДУКД

Вскоре после этого будет введена юридическая и финансовая ответственность за ущерб космическим объектам

Существующие системы не позволяют принимать оптимальных решений по минимизации рисков столкновений

#### Проблема





## Прогноз развития первого этапа орбитальной группировки «Космический интернет» до 2023 года



Группировка	OneWeb	<b>BOEING</b>	SPACEX	SAMSUNG
Количество КА, шт.	720	2960	4425	4600
Высота, км	1200	1200	1100	1400
Macca KA, кг	150	>100	390	<200

#### **Аналогии**



## **Traffic Collision and Avoidance System (TCAS)**

Doc 9422-AN/923

#### РУКОВОДСТВО ПО ПРЕДОТВРАЩЕНИЮ АВИАЦИОННЫХ ПРОИСШЕСТВИЙ

ПЕРВОЕ ИЗДАНИЕ - 1984 год



Утверждено Генеральным секретарем и публикуется с его санкции

МЕЖДУНАРОДНАЯ ОРГАНИЗАЦИЯ ГРАЖДАНСКОЙ АВИАЦИИ



#### Как сейчас решается задача минимизации рисков столкновения



## Автоматизированная система предупреждения об опасных ситуациях в ОКП (Россия)

Joint Space Operations Center (USA)

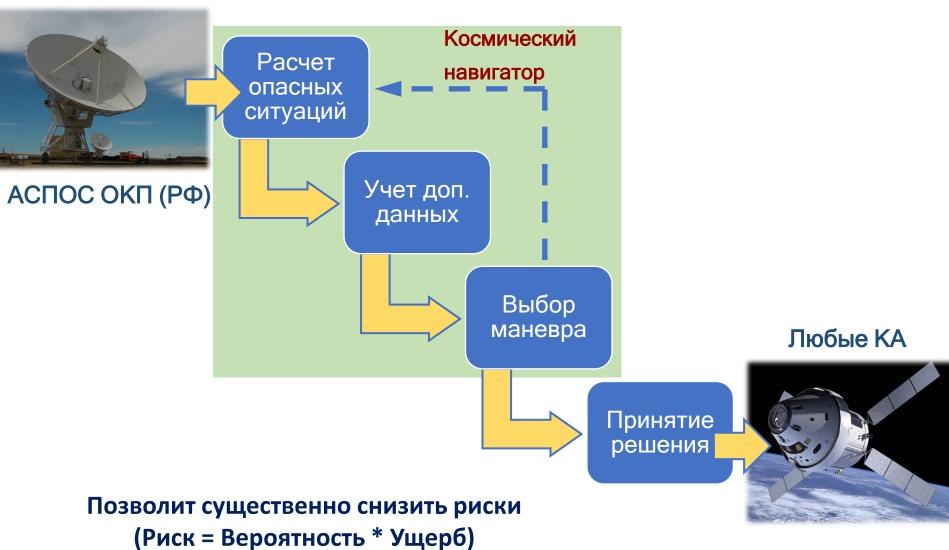
Space Surveillance System(EU)

Решают задачу выявления опасных ситуаций в ОКП

Эта информация передается в эксплуатирующие организации

#### Решение проблемы – «Космический навигатор»





## Для принятия решений о маневрировании КА необходима аналитика огромных объемов сопутствующих данных





Это позволит минимизировать риски и максимизировать степень применения КА по целевому назначению

#### Используемые технологии



#### Решение использует технологии:

- обучения с подкреплением (Reinforcement learning);
- обработки и анализа больших данных (Big Data);
- прогнозирования будущего поведения объектов (Predictive Analytics).

В результате многократного повторения с разными начальными условиями, нейросеть учится находить всё более качественные манёвры

«Прототип для обучения»

Состояние:

Координаты и скорости космических объектов

Симулятор рассчитывает движение космических объектов в зависимости от управляющих команд.

Возвращает функцию награды (reward)

Действие, «ход»:

Параметры манёвра

«Обучаемая нейросеть»
State-of-the-art обучение с подкреплением

Monte Carlo Tree
 Search, see <u>AlphaGo</u>
 paper in Nature

Deep Q-learning, see
 <u>DeepMind paper in</u>
 Nature

- код написан на Python, основан на библиотеках с открытым кодом;
- быстрое прототипирование;
- простота
   расширения
   возможностей.

#### Потребители



## Число компаний, осваиваемых космическое пространство постоянно растет.

Основными потребителями будут компании, работающие во всех основных сегментах космической деятельности:

- операторы космических комплексов и систем;
- компании, обеспечивающие выведение полезной нагрузки на целевые орбиты;
- компании, специализирующиеся на удалении космического мусора и добычи ресурсов в ОКП;
- разработчики космических систем и платформ.

#### Преимущества



#### Основное конкурентное преимущество

Возможность получения первичной информации об объектах и событиях в ОКП с требуемой точностью + отраслевая экспертиза

#### Почему выберут наш продукт?

Космический навигатор снизит затраты на страхование космических рисков.

Без нашей (или подобной) системы доступ в космос будет невозможен

#### Выгода для пользователей

Снижение рисков потери репутации, денег и времени Автоматизация процесса принятия решения – снижение издержек

#### Выгода для партнеров (страховых компаний)

Повышение конкурентоспособности за счет возможности обоснованного снижения страховых премий при страховании космических рисков

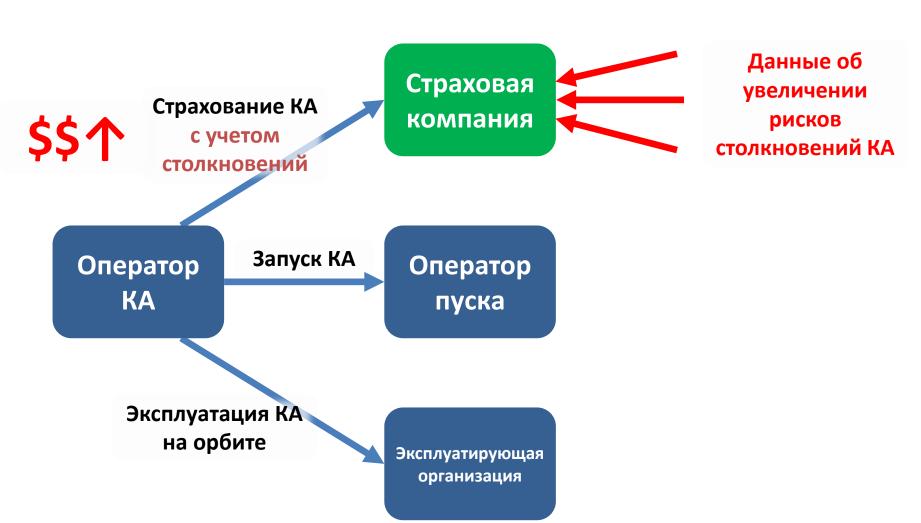
#### Модель партнерства со страховыми компаниями





#### Модель партнерства со страховыми компаниями





#### Модель партнерства со страховыми компаниями





#### Команда



### **Группа обучения отраслевого кадрового резерва Роскосмоса**



Кулибаба Андрей AO «РКС»



Зеленов Денис ФГУП ЦНИИмаш (ЦУП)



Ширяева Любовь AO «РКС»



Осипова Елена МШУ «Сколково»



Шишкин Сергей AO «РКС»



Шендалев Денис AO «ИСС»



Овчинников Дмитрий AO «ИСС»

#### Привлеченные специалисты



Специалист по баллистике

Пономарева Ирина, ФГУП ЦНИИмаш (ЦУП)



Специалист по машинному обучению и большим данным

Казеев Никита, Яндекс – ФКН НИУ ВШЭ



#### Эксперт по машинному обучению и большим данным

Устюжанин Андрей, Яндекс – ФКН НИУ ВШЭ



#### Эксперт по визуализации

Юсупов Олег, Phygitalism

#### Требуются в команду

HR

Специалист по страхованию космических рисков

#### Текущее состояние и планы на ближайшее время







### Маршрут построен!

