

(OCCAM) - OCCAM - Optimal Computation of Collision Avoidance Maneuvers

Información de contacto

Dirección: Investigadores principales:

- JUAN LUIS GONZALO GOMEZ

juan.luis.gonzalo@upm.es

- CLAUDIO BOMBARDELLI

claudio.bombardelli@upm.es

Otros investigadores UPM:

- Javier Hernando Ayuso

Tipo de oferta tecnológica

[Software](#)

¿Dónde?

[Dinámica Espacial \(SDG-UPM\)](#)

Descripción del software

Diseño de maniobras evasivas ("Collision Avoidance") en órbita baja.

Referencia

M-4790/2014