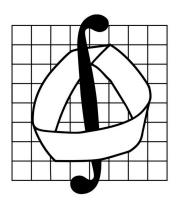
# Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования Московский государственный университет имени М.В. Ломоносова

МЕХАНИКО - МАТЕМАТИЧЕСКИЙ ФАКУЛЬТЕТ КАФЕДРА ПРИКЛАДНОЙ МЕХАНИКИ И УПРАВЛЕНИЯ



## Домашняя работа №3

Инерциальные навигационные системы

Выполнил: студент группы M-1 Романов Андрей Владимирович

Преподаватель: д.ф.-м.н., Голован Андрей Андреевич

## Содержание

1 Задача 1 3

## 1 Задача 1

### Задание:

Штатная ориентация приборного трехгранника Ms БИНС при установке на полу объекта такова:

- $\bullet$  ось Mx направлена по правому крылу;
- My продольная ось;
- ullet ось Mz направлена вверх.

Исходный файл - IMU\_4\_8.txt , содержит колонки:

- t время [сек], шкала времени 400 гц;
- Ax, Ay, Az показания акселерометров  $[m/s^2]$ ;
- Wx, Wy, Wz показания ДУС [rad/s].

Корпус БИНС может быть перевернут! Поэтому для решения задачи выставки потребуется перенумерация осей и смена знака так, что оставался правый приборный трехгранник.

Координаты опорной точки:

$$\varphi = 55^{\circ} : 50' : 30.21'', \quad h = 164.78[\text{ m}], \quad g^{ref} = 9.8150996 \left[\text{ m/s}^2\right].$$

#### Задание:

- определить интервал неподвижности.
- на этом интервале неподвижности определить акселерометр, ось чувствительности которого направлена вверх или вниз.
- при необходимости перенумеровать оси со сменой знака. Объяснить перенумерацию.
- определить углы курса, крена, тангажа и географической широты.
- представить графики накапливающихся математических ожиданий и СКО для каждого показания акселерометров и ДУС.
- оценить значения северного и вертикального дрейфов ДУС.

#### Решение: