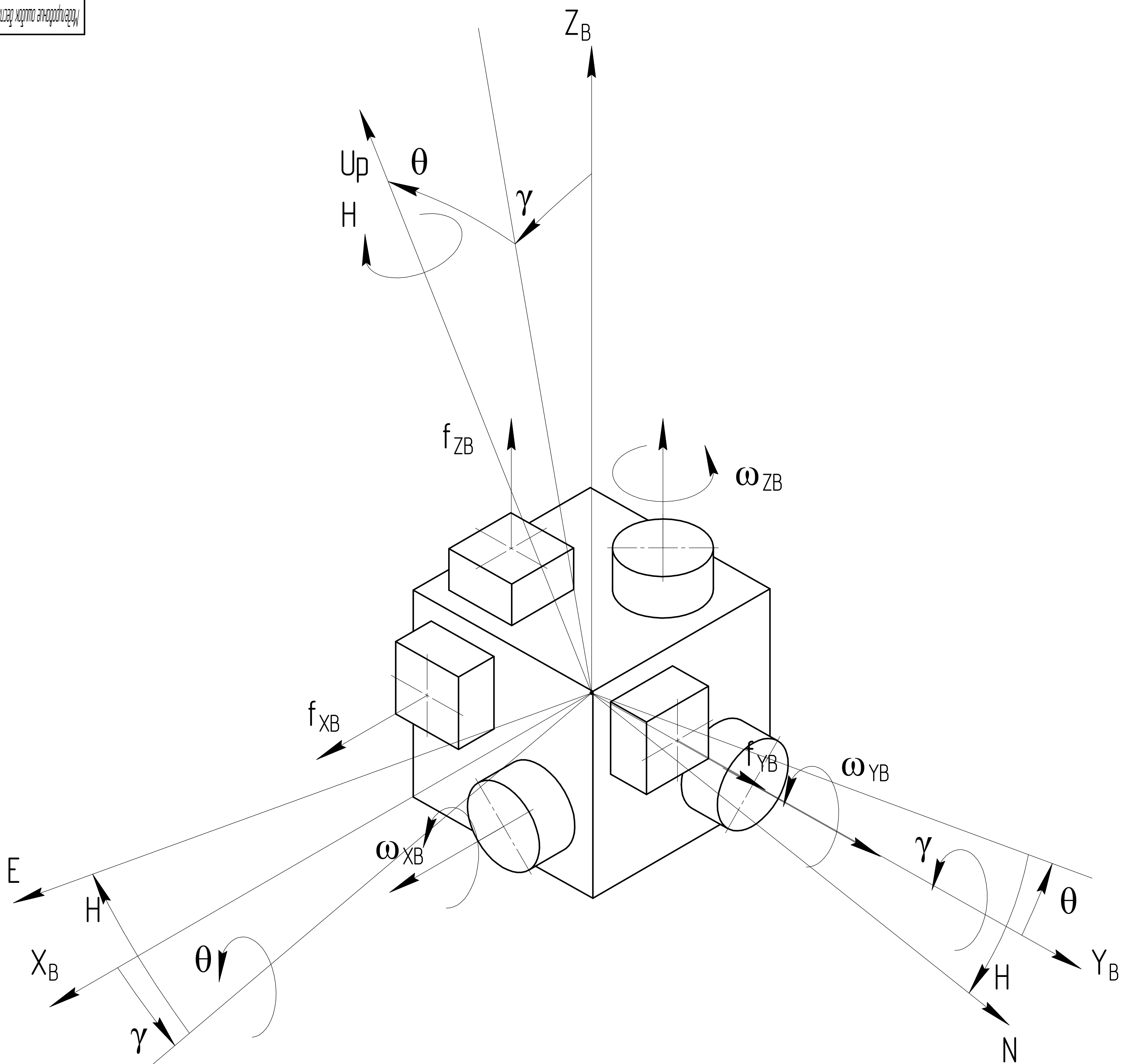


Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
Справ. №				

Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
Справ. №				

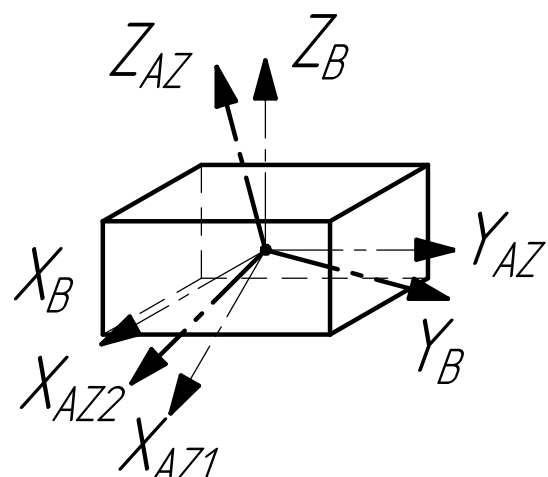
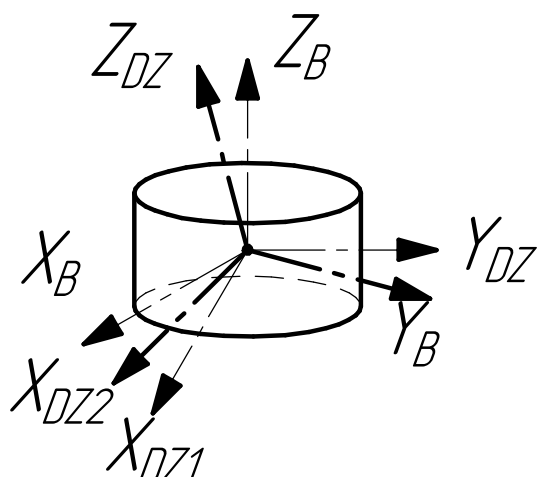
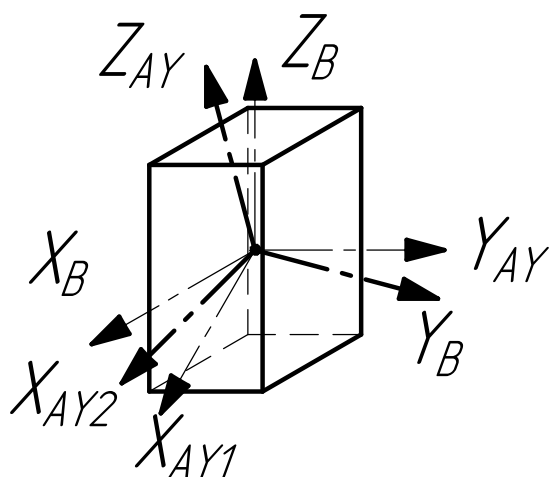
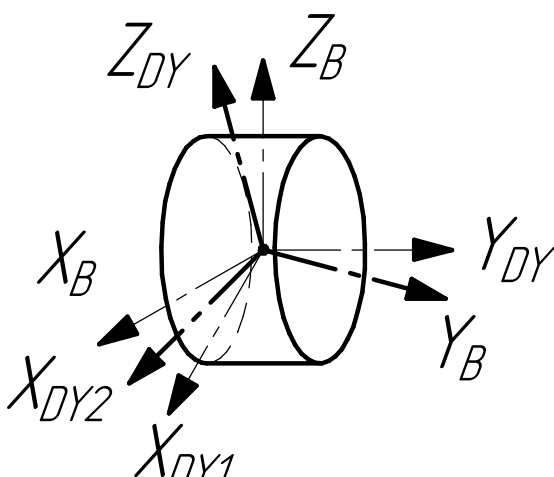
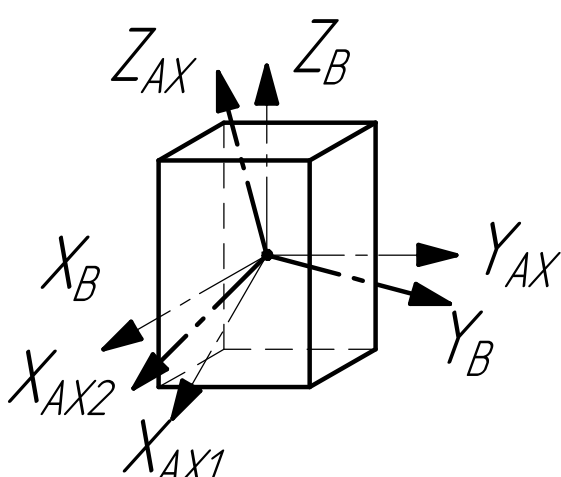
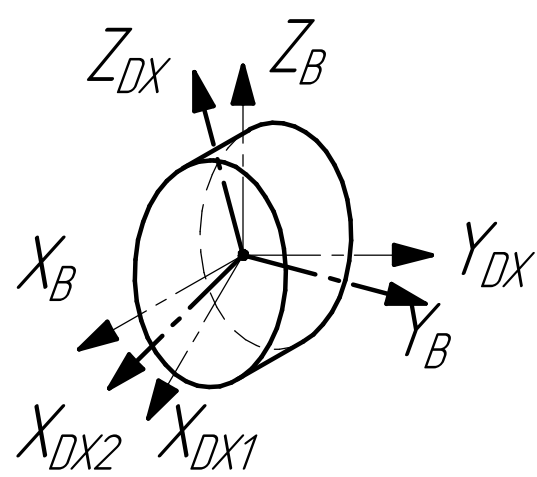


Ориентация чувствительных элементов:

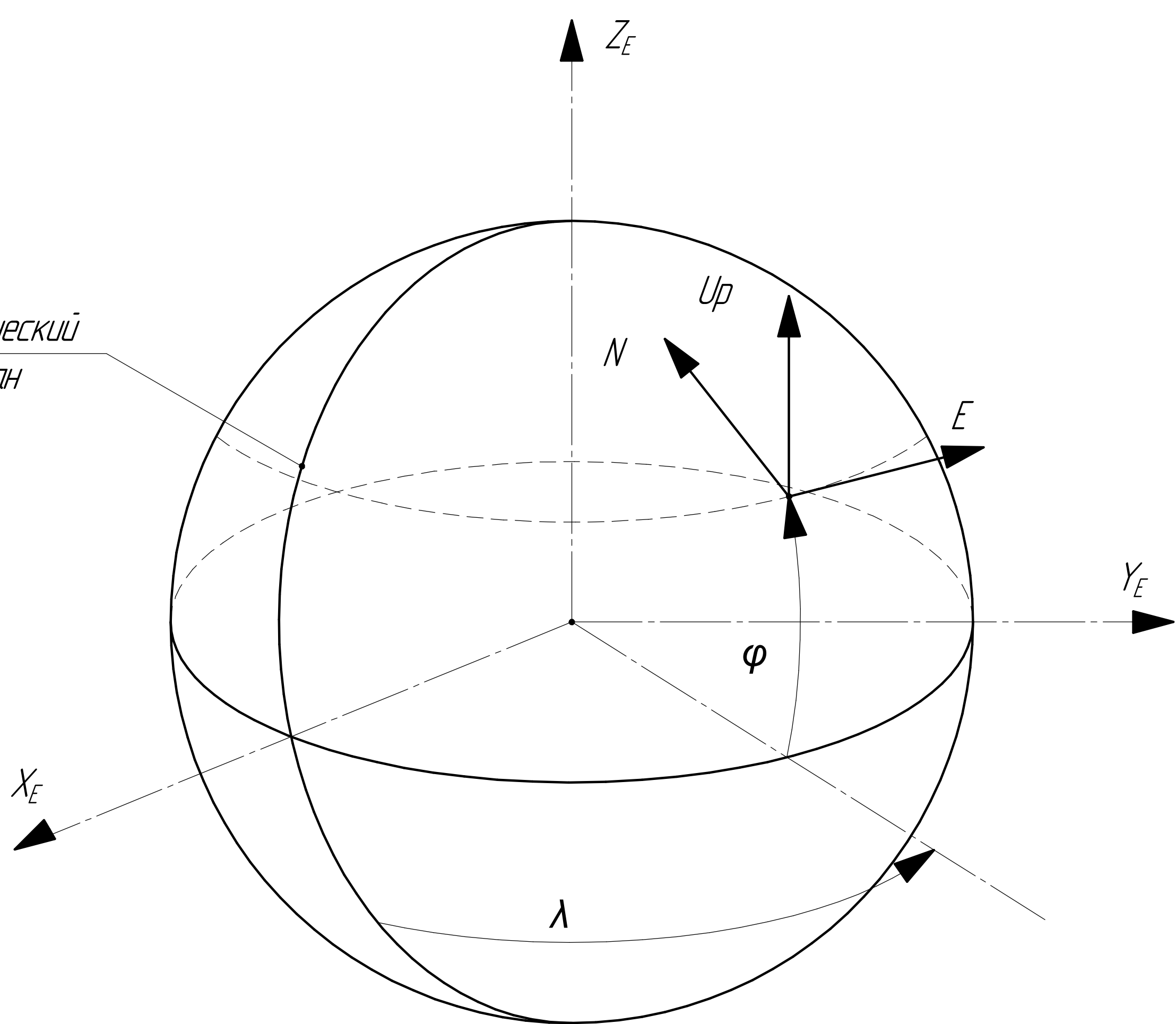
1. ДУС-X и акселерометр АКС-X, расположенные в плоскости $Y_B Z_B$

2. ДУС-Y и акселерометр АКС-Y, расположенные в плоскости $X_B Z_B$

3. ДУС-Z и акселерометр АКС-Z, расположенные в плоскости $X_B Y_B$



Гринвичский меридиан



Обозначение систем координат:

$X_B Y_B Z_B$ (Body Frame) – система координат, связанная с объектом, по которому ориентируются оси чувствительных элементов.

$ENUp$ (Local Level Frame) – система координат, в котором ось E и N лежат в плоскости горизонта и направлены на восток (E) и север соответственно (N), а ось Up – перпендикулярна плоскости OEN , таким образом, что E , N и Up образуют правую тройку векторов.

$X_E Y_E Z_E$ (Earth's Fixed Frame) – система координат, в котором ось X_E и Y_E лежат в плоскости экватора Земли, ось X_E направлена на Гринвичский меридиан, ось Z_E направлена на географический северный полюс Земли, а ось Y_E направлена таким образом, чтобы X_E , Y_E и Z_E образовывали правую тройку векторов.

Моделирование ошибок бесплатформенной курсовертикали				Лит.	Масса	Масштаб
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата		
Разраб.	Алексеев З.А.					
Проб.	Позышев Д.Б.					
Т.контр.						
Н.контр.						
Этб.						
Кинематическая схема БИНС				Лист	Листов	1
				МГТУ им. Н.Э. Баумана		
				ПС4-102		
Копировал				Формат А1		