Содержание

Реферат

В данном курсовом проекте предстояло решить ряд задач:

1. Разработка математической модели ошибок бесплатформенной курсовертикали.
2. Моделирование ошибок бесплатформенной курсовертикали.
3. Выбор датчиков первичной информации для использования в бесплатформенной курсовертикали

Для решения поставленных задач был изучен необходимый теоретический материал, разработан алгоритм работы бесплатформенной курсовертикали в автономном режиме и режиме коррекции от СНС. На листе 1 курсового проекта изображена кинематическая схема бесплатформенной курсовертикали. Лист 2 содержит алгоритм работы прибора.

Расчет ошибок был выполнен с помощью программного обеспечения, написанного на С++, графики были построены с использованием языка Python. Анализ выполненной работы представлен на листе 3 данной курсовой работы.

Введение

Бесплатформенная гировертикаль – прибор, предназначенный для решения задач ориентации и навигации на борту объекта.

Задача ориентации заключается в определении и поддержании правильного положения объекта в пространстве относительно выбранной системы координат, то есть определение углов крена, тангажа и курса.

Задача навигации – определение текущего положения объекта, то есть нахождение широты, долготы и высоты.

Среди инерциальных навигационных систем выделяют два класса по принципу действия – платформенные ИНС и бесплатформенные ИНС. В рамках курсового проекта рассматривалась бесплатформенная курсовертикаль, которая является частным случаем платформенной ИНС.

Была рассмотрена работа бесплатформенной курсовертикали как в автономном режиме, так и в режиме коррекции от СНС. В обоих случаях прибору было необходимо решать задачи навигации и ориентации, соответствовать требованиям технического задания по точности определения величин, определяемых в ходе решения задач навигации и ориентации.

1. Алгоритм бесплатформенной курсовертикали

Принцип работы бесплатформенной курсовертикали проиллюстрирован алгоритмом, представленным на листе 2 курсовой работы.

Основой расчета для расчета углового положения и для расчета координат являются показания датчиков угловой скорости и показания акселерометров соответственно. Данные датчики формируют инерциальный измерительный модуль.

Инерциальный измерительный модуль является аппаратной частью устройства. Его датчики установлены таким образом, что оси датчиков совпадают с осями связанной системы координат. Однако из-за этого возникают погрешности установки датчиков, так как нельзя добиться полного совпадения осей СК и осей датчиков. Следовательно, возникающие погрешности необходимо учитывать при анализе данных, которые выдает прибор.

Выходными сигналами инерциального измерительного модуля являются проекции на оси связанной системы координат кажущегося ускорения объекта, которые снимаются с акселерометров, и абсолютной угловой скорости объекта, снимаемые с датчиков угловой скорости (ДУСов).

Далее совершается пересчет снимаемых ускорений в навигационную систему координат при помощи матрицы перехода С. Данная матрица является математической моделью гиростабилизированной платформы. Она имеет следующий вид: