

# 目 录

前言	iii
第一章	Coordinate Frames and Transformations . . . . . 1
第二章	Ordinary Differential Equations. . . . . 3
第三章	Inertial Measurement Units . . . . . 5
第四章	Inertial Navigation System. . . . . 7
第五章	System Error Dynamics . . . . . 9
第六章	Stochastic Processes and Error Models . . . . . 11
第七章	Linear Estimation . . . . . 13
第八章	INS Initialization and Alignment . . . . . 15
第九章	The Global Positioning System(GPS) . . . . . 17
第十章	Geodetic Application . . . . . 19



# 前言



# 第一章

# Coordinate Frames and Transformations



## 第二章

# Ordinary Differential Equations





## 第三章

# Inertial Measurement Units



## 第四章

# Inertial Navigation System



## 第五章

# System Error Dynamics



## 第六章

# Stochastic Processes and Error Models





## 第七章

## Linear Estimation



## 第八章

# INS Initialization and Alignment



## 第九章

# The Global Positioning System(GPS)



# 第十章

## Geodetic    Appli- cation

