

# Используемые обозначения и сокращения

## Сокращения

ДД	динамический демпфер
ПФ	передаточная функция
ОДЗ	область допустимых значений (функции)

## Обозначения

$x, y$	оси внутренней и наружной рамок соответственно
$\alpha, \beta$	углы поворота вокруг осей $y$ и $x$
$\alpha_d = \alpha_2$	угол поворота ДД по оси $y$
$A = A_1$	суммарный момент инерции системы относительно оси наружной рамки $y$
$A_{\text{ДД}} = A_2$	момент инерции маховика динамического демпфера относительно оси $y$
$B$	суммарный момент инерции системы относительно оси внутренней рамки $x$
$H$	кинематический момент ротора гироскопа
$\mu_\alpha, \mu_\beta$	коэффициенты вязкого трения в осях наружной и внутренней рамок
$K_{\text{OC}}$	коэффициент обратной связи
$M_\alpha, M_\beta$	внешние моменты, действующие на систему по осям $y$ и $x$
$\varphi(\dot{\alpha}), \eta$	функция и коэффициент нелинейности сухого трения в оси наружной рамки
$C, \mu$	коэффициенты упругой и диссипативной связей
$M_{\text{ДД}}$	момент упруго-диссипативного взаимодействия кожуха курсового гироскопа с инерционной массой динамического демпфера