

## Анотація

На переддипломній практиці було завдання розглянути Інерційно-навігаційні системи. Різні типи інерційних навігаційних систем відрізняються між собою в основному методами орієнтації і стабілізації положень вимірювальних осей акселерометрів щодо інерційного простору. Кожен з цих методів визначає апаратний склад ІНС, складність відповідного алгоритму навігаційних вимірів і точність характеристики осей всієї системи в цілому. Існують такі типи ІНС:

1. Навігаційна система з гіростабілізованою платформою.
2. Інерціальна навігаційна система з трьома одноосьовими стабілізаторами.
3. Інерційна система з трьома гіроскопічними датчиками кутових швидкостей
4. ІНС з трьома кутовими акселерометрами.
5. Інс Акселерометричного типу.
6. Акселерометрична навігаційна система з шістьма лінійними акселерометрами.
7. АНС з дев'ятьма лінійними акселерометрами.