

<<惯性导航>>

图书基本信息

书名：<<惯性导航>>

13位ISBN编号：9787118057133

10位ISBN编号：7118057134

出版时间：2008-9

出版时间：国防工业出版社

作者：朱家海 主编

页数：257

字数：400000

版权说明：本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问：<http://www.tushu007.com>

<<惯性导航>>

内容概要

本书系统论述了惯性导航基本原理、惯性元件、惯性平台、平台式惯导、捷联式惯导、典型惯导设备等内容。

本书主要作为自动化专业、电气工程及其自动化专业和火控专业本科生的教科书，也可作为电子工程类相关专业的教科书或主要参考书，书中的部分内容还可作为硕士研究生的参考书。

本书需在系统学习自动控制原理、航空电机学、陀螺原理等相关知识之后开设。各专业培训时，可根据课程标准规定的学时，合理选取相关内容，建议如下：80学时全选，60学时选学1、4、5、6、7、9章内容。

<<惯性导航>>

书籍目录

第1章 惯性导航基础 1.1 导航和惯性导航概念 1.2 地球形状和曲率半径 1.3 地球重力加速度和自转角速度 1.4 惯性和非惯性坐标系 1.5 小结 思考题第2章 惯性级加速度计原理 2.1 概述 2.2 液浮摆式加速度计 2.3 挠性加速度计 2.4 新型加速度计 2.5 加速度计再平衡回路 2.6 小结 思考题第3章 惯性级陀螺原理 3.1 概述 3.2 液浮陀螺 3.3 挠性陀螺 3.4 激光陀螺 3.5 光纤陀螺 3.6 小结 思考题第4章 惯性平台原理 4.1 单轴惯性平台原理 4.2 单轴惯性平台的稳定回路分析 4.3 三轴惯性平台 4.4 四环三轴惯性平台 4.5 惯性平台的结构 4.6 平台系统的温度控制 4.7 小结 思考题第5章 惯性导航原理及力学编排 5.1 舒勒摆及其在惯导系统中的实现 5.2 加速度测量及比力方程 5.3 指北方位惯导的力学编排 5.4 游移方位惯导的力学编排 5.5 惯导系统的垂直通道 5.6 小结 思考题第6章 惯导系统的误差 6.1 惯导系统的误差源 6.2 误差分析中的坐标系 6.3 指北方位惯导系统误差分析 6.4 游移方位惯导系统误差方程 6.5 小结 思考题第7章 惯导系统的初始对准 7.1 概述 7.2 指北方位惯导的初始对准 7.3 游移方位惯导的初始对准 7.4 小结 思考题第8章 捷联惯导系统 8.1 捷联惯导基本原理 8.2 捷联惯导系统的力学编排方程 8.3 捷联惯导系统误差方程及初始对准 8.4 捷联惯性元件的余度技术 8.5 小结 思考题第9章 典型惯导系统 9.1 挠性平台式惯导系统 9.2 激光捷联式惯导系统 9.3 小结 思考题参考文献

版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介，请支持正版图书。

更多资源请访问:<http://www.tushu007.com>