

# ИНЕРЦИАЛЬНЫЕ СИСТЕМЫ И ИХ ЧУВСТВИТЕЛЬНЫЕ ЭЛЕМЕНТЫ

УДК 629.052.7.072

О. С. С а л ы ч е в, В. В. В о р о н о в

## ЛАБОРАТОРИЯ ИНЕРЦИАЛЬНЫХ ГЕОДЕЗИЧЕСКИХ СИСТЕМ

*Дан краткий обзор направлений деятельности Лаборатории инерциальных геодезических систем, созданной на факультете “Информатика и системы управления” МГТУ им. Н.Э. Баумана. Учеными лаборатории ведется разработка новых образцов навигационной техники на базе интеграции инерциальных систем со спутниковой системой навигации GPS/ГЛОНАСС, программного обеспечения, оригинальных подходов к обработке измерительной информации. Одним из проектов лаборатории являются исследования, направленные на создание технологии и оборудования для авиационной гравиметрической разведки. Приведены результаты реализации данного проекта.*

**Laboratory of Inertial Geodetic Systems / O.S. Salychev, V.V. Voronov // Vestnik MG TU. Priborostroenie. 1999. No. 1. P. 6–14.**

The Laboratory of Inertial Geodetic Systems (LIGS) has been created at the Bauman MSTU Faculty “Informatics and Control Systems”. The LIGS employees are at work upon integration complex of the INS and GPS/GLONASS. The new algorithms and approaches to the navigation data processing are under development. One of the LIGS’s projects is research of technology and equipment for airborne gravimetry. The project realisation results are presented. Figs.6.

---

Статья поступила в редакцию 22.09.1998

Олег Степанович Салычев родился в 1953 г., окончил МВТУ им. Н.Э. Баумана в 1976 г. Д-р техн. наук, профессор кафедры “Приборы и системы ориентации, стабилизации и навигации” МГТУ им. Н.Э. Баумана руководитель Лаборатории инерциальных геодезических систем. Член Международной ассоциации геодезии, Международного Статистического комитета, адъюнкт-профессор Университета г. Калгари (Канада), член Российской Академии навигации и управления движением. Автор 5 монографий и более 100 научных работ в области разработки программного обеспечения для инерциальных навигационных систем и GPS, интерпретации гравиметрической информации.

O.S. Salychev (b. 1953) graduated from Bauman Moscow Higher Technical School in 1976. D. Sc. (Eng.), professor of "Instruments and Systems of Orientation, Stabilization and Navigation" department of the Bauman Moscow State Technical University, supervisor of Laboratory of Inertial Geodetic Systems. Member of International Association of Geodesy, of International Statistic Committee, adjunct professor of the Calgary University (Canada), member of the Russian Academy of Navigation and Motion Control. Author of 5 monographs and more than 100 publications in the field of software development for inertial navigation systems and GPS, interpretation of gravimetric information.

Владимир Владимирович Воронов родился в 1963 г., окончил МВТУ им. Н.Э. Баумана в 1986 г. Канд. техн. наук, ведущий научный сотрудник кафедры "Приборы и системы ориентации, стабилизации и навигации" МГТУ им. Н.Э. Баумана. Автор более 20 научных работ в области разработки программного обеспечения для инерциальных навигационных систем и GPS, интерпретации гравиметрической информации.

V.V. Voronov (b. 1963) graduated from Bauman Moscow Higher Technical School in 1986. Ph. D. (Eng.), senior researcher of "Instruments and Systems of Orientation, Stabilization and Navigation" Department of the Bauman Moscow State Technical University. Author of more than 20 publications in the field of the software development for real-time data acquisition systems and data processing of inertial navigation systems and GPS, interpretation of geophysical information.