

Гравіметр, що містить двоступеневий динамічно настроюваний гіроскоп (1), на корпусі якого встановлені датчик (3) кута повороту і датчик (4) моменту, який **відрізняється** тим, що центр мас ротора (2) двоступеневого динамічно настроюваного гіроскопа (1) зміщений у напрямку, перпендикулярному до осі його обертання, додатково введений пристрій (5) обчислення і компенсації похибок вимірювань, обумовлених викривленням траєкторії руху ротора (2), нерівністю нулю показника згасання прецесійних коливань ротора та неізохронністю цих прецесійних коливань, неспівпаданням значення колової частоти прецесійних коливань, що використовується в алгоритмах оцінювання, зі значенням дійсної колової частоти прецесійних коливань ротора (2), причому вихід датчика (3) кута повороту підключено до входу пристрою (5) обчислення і компенсації похибок вимірювань.