

Предложен способ нагруженного резервирования измерителей трехмерного движения транспортных средств, который заключается в том, что измеряют проекции вектора на три взаимно перпендикулярных направления, совпадающие с осями управления транспортного средства, и логично обрабатывают сигналы измерения. При этом одновременно с измерением проекций вектора на оси управления транспортного средства измеряют проекции вектора на четыре дополнительных оси, рассчитывают проекции вектора на оси управления по измерениям на дополнительные оси, рассчитывают проекции вектора на дополнительные оси по измерениям проекций на оси управления, определяют неисправные датчики по осям управления путем сравнения измеренных и рассчитанных проекций на эти оси, определяют неисправные датчики по дополнительным осям путем сравнения измеренных и рассчитанных проекций на дополнительные оси.