

Винахід відноситься до галузі вимірювальної техніки і може бути використана для зменшення похибки вимірювання параметрів руху (лінійного прискорення, лінійної швидкості, кутового прискорення, кутової швидкості, миттєвого радіусу повороту, напрямку вектору лінійної швидкості) рухомих об'єктів при випробуваннях і в системах навігації при визначенні просторово-часової орієнтації об'єктів та при управлінні рухомим об'єктом.

Задача: підвищення автономності і зменшення похибки вимірювання параметрів руху (лінійного прискорення, лінійної швидкості, кутового прискорення, кутової швидкості, миттєвого радіусу повороту, напрямку вектору лінійної швидкості) рухомих об'єктів при випробуваннях та підвищення функціональності навігаційних систем при визначенні просторово-часової орієнтації об'єктів і при управлінні рухомими об'єктами, шляхом зміни складу інформаційного обладнання і спрощення непрямих вимірювань.

Новим у винаході є те, що вимірювання параметрів руху (лінійного прискорення, лінійної швидкості, кутового прискорення, кутової швидкості, миттєвого радіусу повороту, напрямку вектору лінійної швидкості) здійснюється одночасно давачем лінійних прискорень і давачем кутової швидкості (гіроскопом), виконаними в одному блоці, інформація про параметри руху об'єктів одержується шляхом математичної обробки сигналів з давачів і ця інформація може бути використана для прийняття рішення про результати випробувань, оцінювання поточного стану рухомого об'єкту або прийняття рішення про керуючу дію для об'єкту випробувань.