

УДК 389.14:629.7.016.7

Группа Т86

ОТРАСЛЕВОЙ СТАНДАРТ

ОСТ 1 00404-80

ОТРАСЛЕВАЯ СИСТЕМА ОБЕСПЕЧЕНИЯ ЕДИНСТВА ИЗМЕРЕНИЙ

На 46 страницах

Методика выполнения измерений
линейных ускорений, перегрузок
пилотируемых летательных аппаратов

Введен впервые

ОКСТУ 7503

Распоряжением Министерства от 30 декабря 1980 г.

№ 087-16

срок введения установлен с 1 января 1982 г.

Настоящий стандарт устанавливает методику выполнения измерений вектора
линейного ускорения, перегрузок, действующих на пилотируемые летательные аппара-
ты (ЛА) в процессе проведения их летных испытаний.

Издание официальное

ГР 8200703 от 27.03.81

Перепечатка воспрещена



№ изм.	1	2	3
№ изв.	8832	9014	11123
Изм. № дубликата			
Изм. № подлинника			
			4480

1. ОБЩИЕ ПОЛОЖЕНИЯ

1.1. Вектор линейного ускорения $\bar{a}_R$, обусловленный действием на ЛА результирующей аэродинамической силы $\bar{R}_a$, силы тяги $\bar{P}$ и силы отдачи при стрельбе из бортового оружия, определяется для характерной точки ЛА и выражается отношением результирующей $\bar{R}$ к массе m ЛА, т.е.

$$\bar{a}_R = \frac{\bar{R}}{m} \quad (1)$$

1.2. Под перегрузкой, действующей на ЛА, понимается отношение действующего значения вектора линейного ускорения $\bar{a}_R$ к стандартному значению ускорения свободного падения g_c , т.е.

$$\bar{n} = \frac{\bar{a}_R}{g_c} \quad (2)$$

или с учетом формулы (1)

$$\bar{n} = \frac{\bar{R}}{m g_c} \quad (3)$$

В условиях пробега ЛА по взлетно-посадочной полосе при взлете и приземлении результирующая сила в этом случае включает в себя силы реакции Земли.

1.3. Измерение вектора линейного ускорения, перегрузок производится измерительными преобразователями, представляющими собой низкочастотные линейные акселерометры (в дальнейшем изложении — акселерометры).

Типы акселерометров, основные параметры и технические требования, предъявляемые к ним, устанавливаются в соответствии с ОСТ 1 03751-86.

Допускается применение акселерометров, принцип действия которых основан на других методах преобразования, но удовлетворяющих требованиям настоящего стандарта.

1.4. Внешние условия применения акселерометров при выполнении измерений в процессе проведения летных испытаний ЛА характеризуются параметрами, установленными ГОСТ 4401-81, особенностями конструкции ЛА и условиями выполнения полета (высотой h , скоростью V_n , широтой места φ , направлением полета ψ и др.). Термин "летные испытания" приведен в справочном приложении 1.

Основные параметры внешних условий работы акселерометров приведены в рекомендуемом приложении 2.

Примечание. Под внешними условиями понимаются такие условия, воздействие которых оказывает влияние на метод измерения и приводит к появлению методических погрешностей измерения.

* Все физические величины в формулах, приведенных в стандарте, выражены в единицах, установленных Международной системой единиц.

Изм. № дубликата	Изм. № подлинника	№ изм.	№ изв.	1	3	1 1 1 2 3	8832	4480
------------------	-------------------	--------	--------	---	---	-----------	------	------

1.5. Градуировка и поверка акселерометров, предназначенных для определения вектора линейного ускорения, перегрузок, действующих на ЛА, должны производиться в соответствии с требованиями ГОСТ 8.179-76 и ГОСТ 8.476-82, определяющих в государственной системе обеспечения единства измерений соответственно: государственный первичный эталон и общесоюзную поверочную схему для средств измерений постоянного линейного ускорения твердого тела в диапазоне $0,001-200 \text{ м/с}^2$ и государственный специальный эталон и общесоюзную поверочную схему для средств измерений перемещения, скорости и ускорения при колебательном движении твердого тела в диапазоне частот $0,5-10^4 \text{ Гц}$.

1.6. Градуировка каждого акселерометра и определение метрологических характеристик при его эксплуатации выполняются предприятием-потребителем. Поверяемые метрологические характеристики должны выбираться из числа, устанавливаемых ГОСТ 8.009-84 и ОСТ 1 00181-75.

1.7. Требования, предъявляемые при установке акселерометров на ЛА, обусловлены, главным образом, необходимостью уменьшения влияния на результаты измерений непараллельности измерительных осей акселерометров относительно связанной системы осей координат ЛА, а также влияния деформации (за счет нагруженности, изменения температуры и др.) элементов конструкции ЛА, к которым крепятся акселерометры.

2. МЕТОДИКА ОПРЕДЕЛЕНИЯ ВЕКТОРА ЛИНЕЙНОГО УСКОРЕНИЯ, ПЕРЕГРУЗОК, ДЕЙСТВУЮЩИХ НА ЛА ПРИ ПРОВЕДЕНИИ ЛЕТНЫХ ИСПЫТАНИЙ

2.1. Методика определения вектора линейного ускорения и перегрузок основана на измерении трех составляющих – проекций вектора на связанную систему осей координат ЛА, а именно:

- вертикальной составляющей вектора линейного ускорения (перегрузки)

$$a_{R_L}(n_y);$$

- продольной составляющей вектора линейного ускорения (перегрузки)

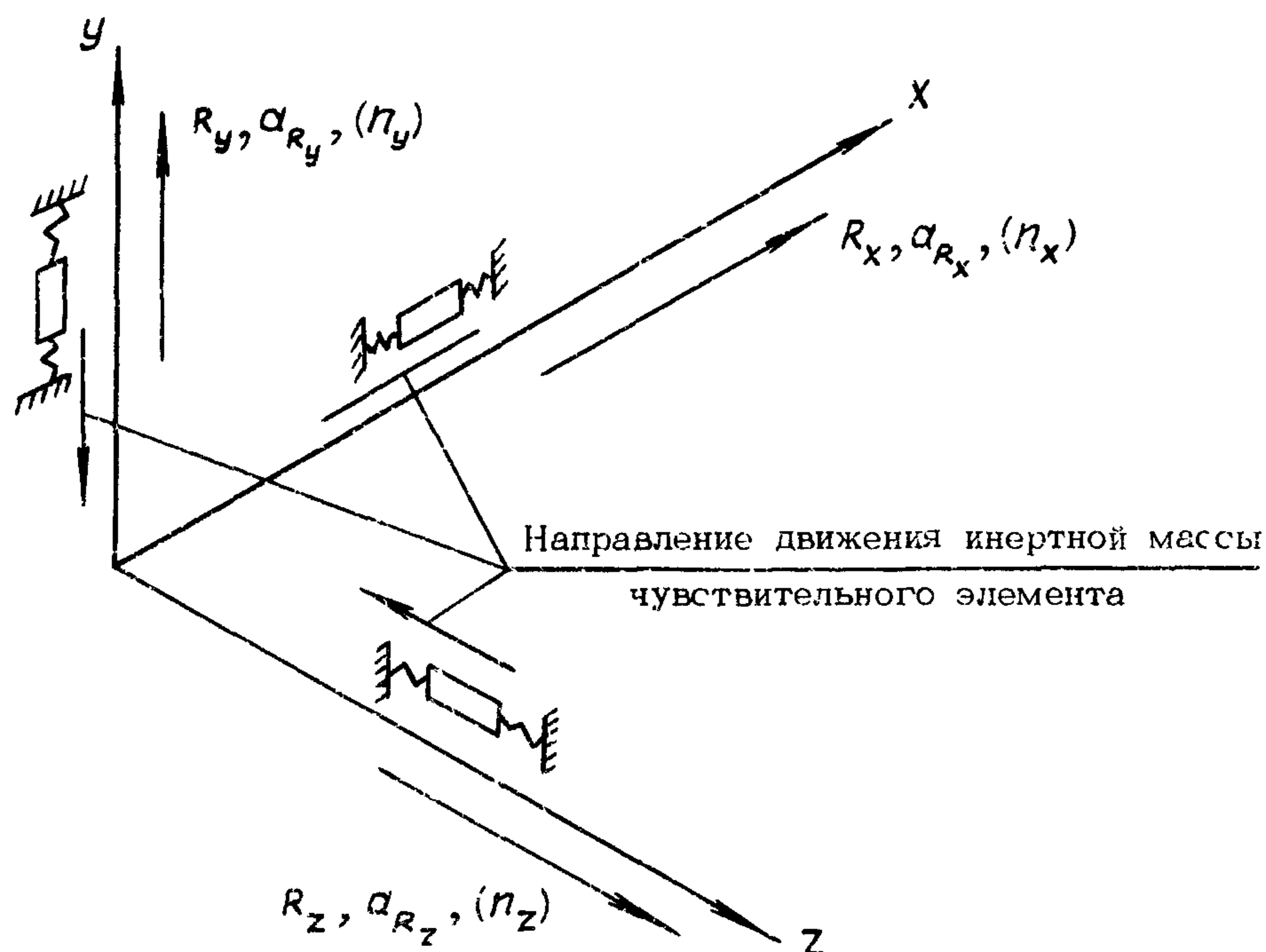
$$a_{R_v}(n_x);$$

- поперечной (боковой) составляющей вектора линейного ускорения (перегрузки) $a_{R_z}(n_z)$.

2.2. Знак линейного ускорения, действующего вдоль какой-либо оси координат, совпадает со знаком соответствующей силы. При этом отклонение массы чувствительного элемента вдоль этой оси противоположно направлению действия силы.

Иив. № дубликата	№ изм.	2	3							
Иив. № подлинника	№ изв.	9014	11123							

Направление движения инертной массы чувствительных элементов при действии на ЛА положительно направленных составляющих векторов $\bar{R}$ и $\alpha_R(\bar{n})$ показано на черт. 1.



Черт. 1

2.3. Векторы линейного ускорения и перегрузок определяются по формулам:

– модули векторов

$$|\bar{\alpha}_R| = \sqrt{\alpha_{R_x}^2 + \alpha_{R_y}^2 + \alpha_{R_z}^2}; \quad (4)$$

$$|\bar{n}| = \sqrt{n_x^2 + n_y^2 + n_z^2}; \quad (5)$$

– направляющие косинусы для векторов

$$\left. \begin{aligned} \cos(\bar{\alpha}_R, \alpha_{R_x}) &= \frac{\alpha_{R_x}}{\sqrt{\alpha_{R_x}^2 + \alpha_{R_y}^2 + \alpha_{R_z}^2}}; \\ \cos(\bar{\alpha}_R, \alpha_{R_y}) &= \frac{\alpha_{R_y}}{\sqrt{\alpha_{R_x}^2 + \alpha_{R_y}^2 + \alpha_{R_z}^2}}; \\ \cos(\bar{\alpha}_R, \alpha_{R_z}) &= \frac{\alpha_{R_z}}{\sqrt{\alpha_{R_x}^2 + \alpha_{R_y}^2 + \alpha_{R_z}^2}}; \end{aligned} \right\} \quad (6)$$

№ изм.

№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника

$$\left. \begin{aligned} \cos(\bar{n}, n_x) &= \frac{n_x}{\sqrt{n_x^2 + n_y^2 + n_z^2}} ; \\ \cos(\bar{n}, n_y) &= \frac{n_y}{\sqrt{n_x^2 + n_y^2 + n_z^2}} ; \\ \cos(\bar{n}, n_z) &= \frac{n_z}{\sqrt{n_x^2 + n_y^2 + n_z^2}} . \end{aligned} \right\} \quad (7)$$

При этом α_j (n_j) должны браться со своими знаками.

2.4. Компонировочная схема размещения акселерометров на ЛА представлена на черт. 2. Положение акселерометров относительно центра масс ЛА характеризуется координатами:

$$a_{R_x}(x_{a_{R_x}}, y_{a_{R_x}}, z_{a_{R_x}}) ;$$

$$a_{R_y}(x_{a_{R_y}}, y_{a_{R_y}}, z_{a_{R_y}}) ;$$

$$a_{R_z}(x_{a_{R_z}}, y_{a_{R_z}}, z_{a_{R_z}}) ;$$

$$n_x(x_{n_x}, y_{n_x}, z_{n_x}) ;$$

$$n_y(x_{n_y}, y_{n_y}, z_{n_y}) ;$$

$$n_z(x_{n_z}, y_{n_z}, z_{n_z}) .$$

№ изм.

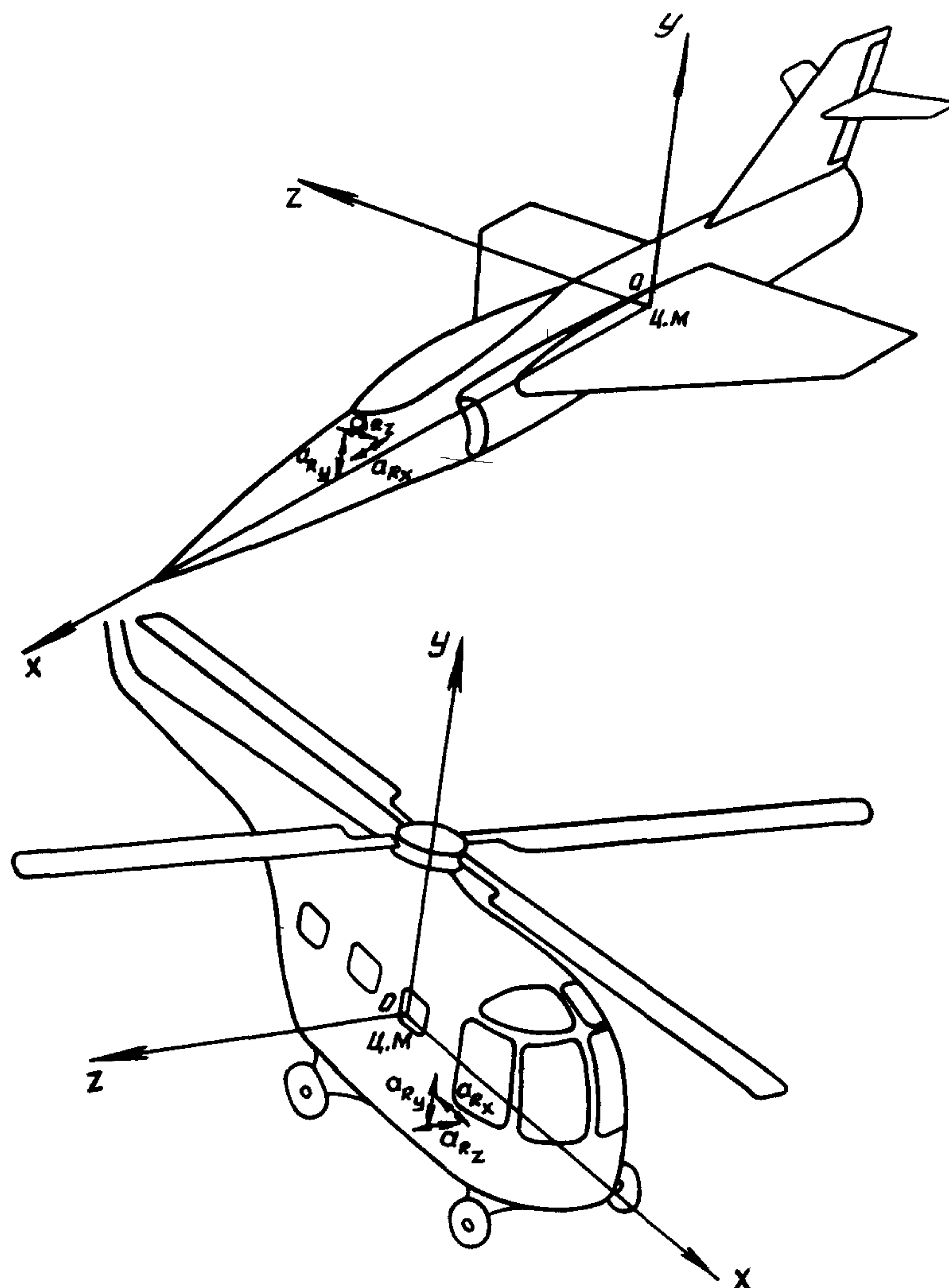
№ изм.

4480

№ дубликата

№ подлинника

Схема установки акселерометра на ЛА



Черт. 2

2.5. Значения составляющих векторов линейного ускорения, перегрузок в центре масс ЛА определяются по формулам:

$$\left. \begin{aligned} a_{R_x \text{ ц.м.}} &= a_{R_x \text{ нр}} + \Delta a_{R_x} ; \\ a_{R_y \text{ ц.м.}} &= a_{R_y \text{ нр}} + \Delta a_{R_y} ; \\ a_{R_z \text{ ц.м.}} &= a_{R_z \text{ нр}} + \Delta a_{R_z} ; \end{aligned} \right\} \quad (8)$$

$$\left. \begin{aligned} n_{x \text{ ц.м.}} &= n_{x \text{ нр}} + \Delta n_x ; \\ n_{y \text{ ц.м.}} &= n_{y \text{ нр}} + \Delta n_y ; \\ n_{z \text{ ц.м.}} &= n_{z \text{ нр}} + \Delta n_z , \end{aligned} \right\} \quad (9)$$

№ изм.

№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника

где $a_{R_x пр} (n_{x пр})$, $a_{R_y пр} (n_{y пр})$, $a_{R_z пр} (n_{z пр})$ — измеренные акселерометрами значения составляющих векторов линейного ускорения, перегрузок;

$\Delta a_{R_x} (\Delta n_x)$, $\Delta a_{R_y} (\Delta n_y)$, $\Delta a_{R_z} (\Delta n_z)$ — поправки на положение акселерометров относительно центра масс ЛА (за счет вращения ЛА относительно своего центра масс).

Расчет поправок выполняется по формулам

$$\left. \begin{aligned} \Delta a_{R_x} &= \left[(\omega_y^2 + \omega_z^2) x_{a_{R_x}} - \omega_x \omega_y y_{a_{R_x}} - \omega_x \omega_z z_{a_{R_x}} + \frac{d\omega_z}{dt} y_{a_{R_x}} - \frac{d\omega_y}{dt} z_{a_{R_x}} \right]; \\ \Delta a_{R_y} &= \left[(\omega_z^2 + \omega_x^2) y_{a_{R_y}} - \omega_y \omega_z z_{a_{R_y}} - \omega_x \omega_y x_{a_{R_y}} - \frac{d\omega_z}{dt} x_{a_{R_y}} + \frac{d\omega_x}{dt} z_{a_{R_y}} \right]; \\ \Delta a_{R_z} &= \left[(\omega_x^2 + \omega_y^2) z_{a_{R_z}} - \omega_x \omega_z x_{a_{R_z}} - \omega_y \omega_z y_{a_{R_z}} + \frac{d\omega_y}{dt} x_{a_{R_z}} - \frac{d\omega_x}{dt} y_{a_{R_z}} \right]; \end{aligned} \right\} (10)$$

$$\left. \begin{aligned} \Delta n_x &= \frac{1}{g_c} \left[(\omega_y^2 + \omega_z^2) x_{n_x} - \omega_x \omega_y y_{n_x} - \omega_x \omega_z z_{n_x} + \frac{d\omega_z}{dt} y_{n_x} - \frac{d\omega_y}{dt} z_{n_x} \right]; \\ \Delta n_y &= \frac{1}{g_c} \left[(\omega_z^2 + \omega_x^2) y_{n_y} - \omega_y \omega_z z_{n_y} - \omega_x \omega_y x_{n_y} - \frac{d\omega_z}{dt} x_{n_y} + \frac{d\omega_x}{dt} z_{n_y} \right]; \\ \Delta n_z &= \frac{1}{g_c} \left[(\omega_x^2 + \omega_y^2) z_{n_z} - \omega_x \omega_z x_{n_z} - \omega_y \omega_z y_{n_z} + \frac{d\omega_y}{dt} x_{n_z} - \frac{d\omega_x}{dt} y_{n_z} \right]; \end{aligned} \right\} (11)$$

где $\omega_x, \omega_y, \omega_z$ — составляющие вектора угловой скорости, направленные по осям связанной системы координат ЛА;

$\frac{d\omega_x}{dt}, \frac{d\omega_y}{dt}, \frac{d\omega_z}{dt}$ — соответственно составляющие векторов углового ускорения ЛА.

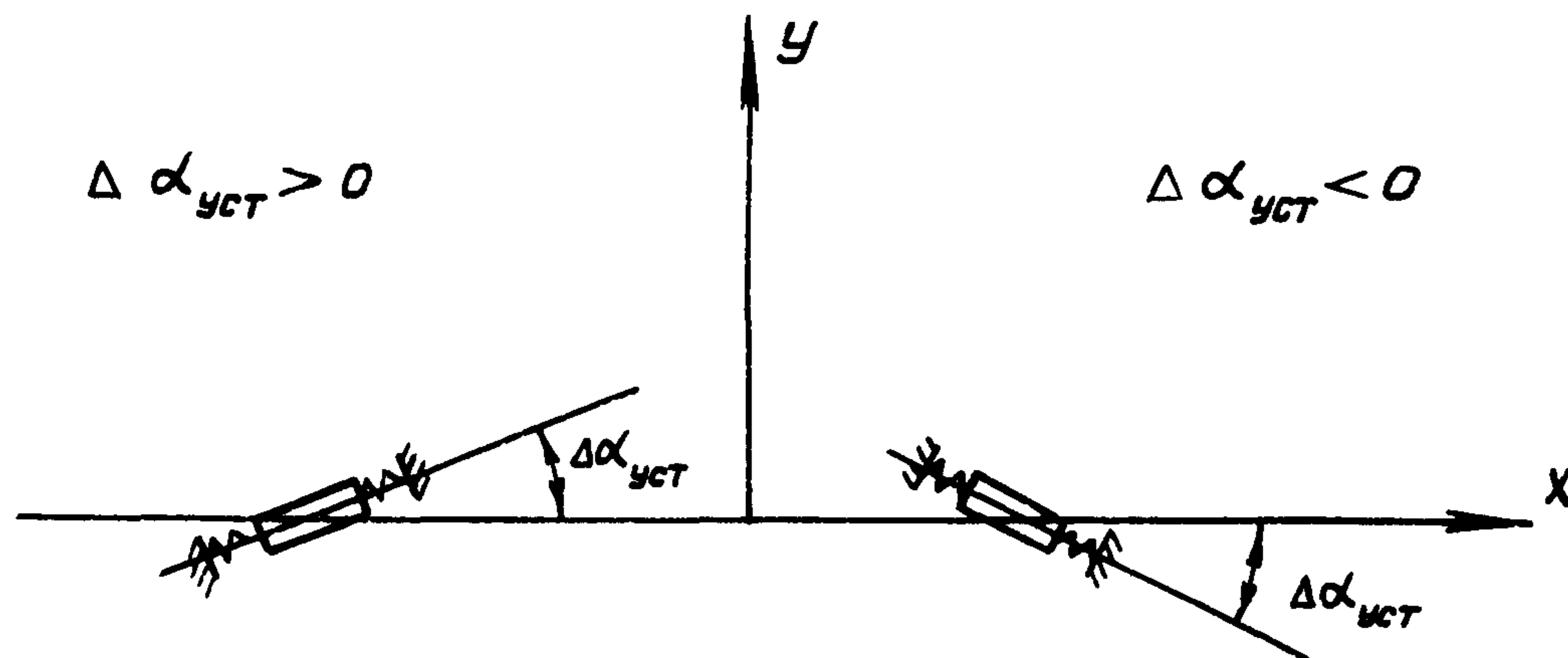
2.6. Непараллельность измерительных осей акселерометров относительно осей связанной системы координат ЛА характеризуется установочными углами

$\Delta \alpha_{уст}$ и $\Delta \gamma_{уст}$ (черт. 3). Положительное значение $\Delta \alpha_{уст}$ принимается при наклоне измерительной оси акселерометра назад, отрицательное — при наклоне вперед. Положительное значение $\Delta \gamma_{уст}$ принимается при наклоне измерительной оси акселерометра вправо (если смотреть с конца оси Ox), отрицательное — при наклоне влево.

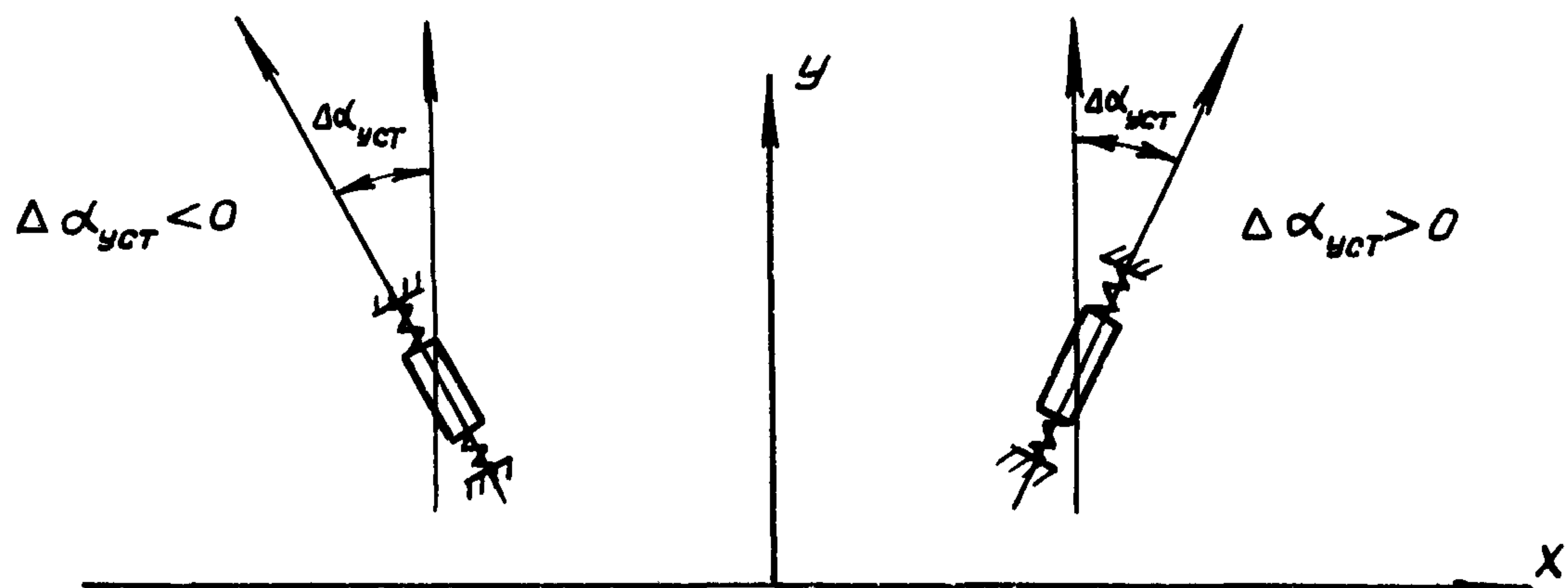
При внесении поправки на установочный угол, получим:

$$\left. \begin{aligned} a_{R_x} &= a_{R_x ц.м} \cos \Delta \alpha_{уст} - a_{R_y ц.м} \sin \Delta \alpha_{уст}; \\ a_{R_y} &= a_{R_y ц.м} \cos \Delta \alpha_{уст} - a_{R_x ц.м} \sin \Delta \alpha_{уст}; \\ a_{R_z} &= a_{R_z ц.м} \cos \Delta \gamma_{уст} - a_{R_y ц.м} \sin \Delta \gamma_{уст}; \end{aligned} \right\} (12)$$

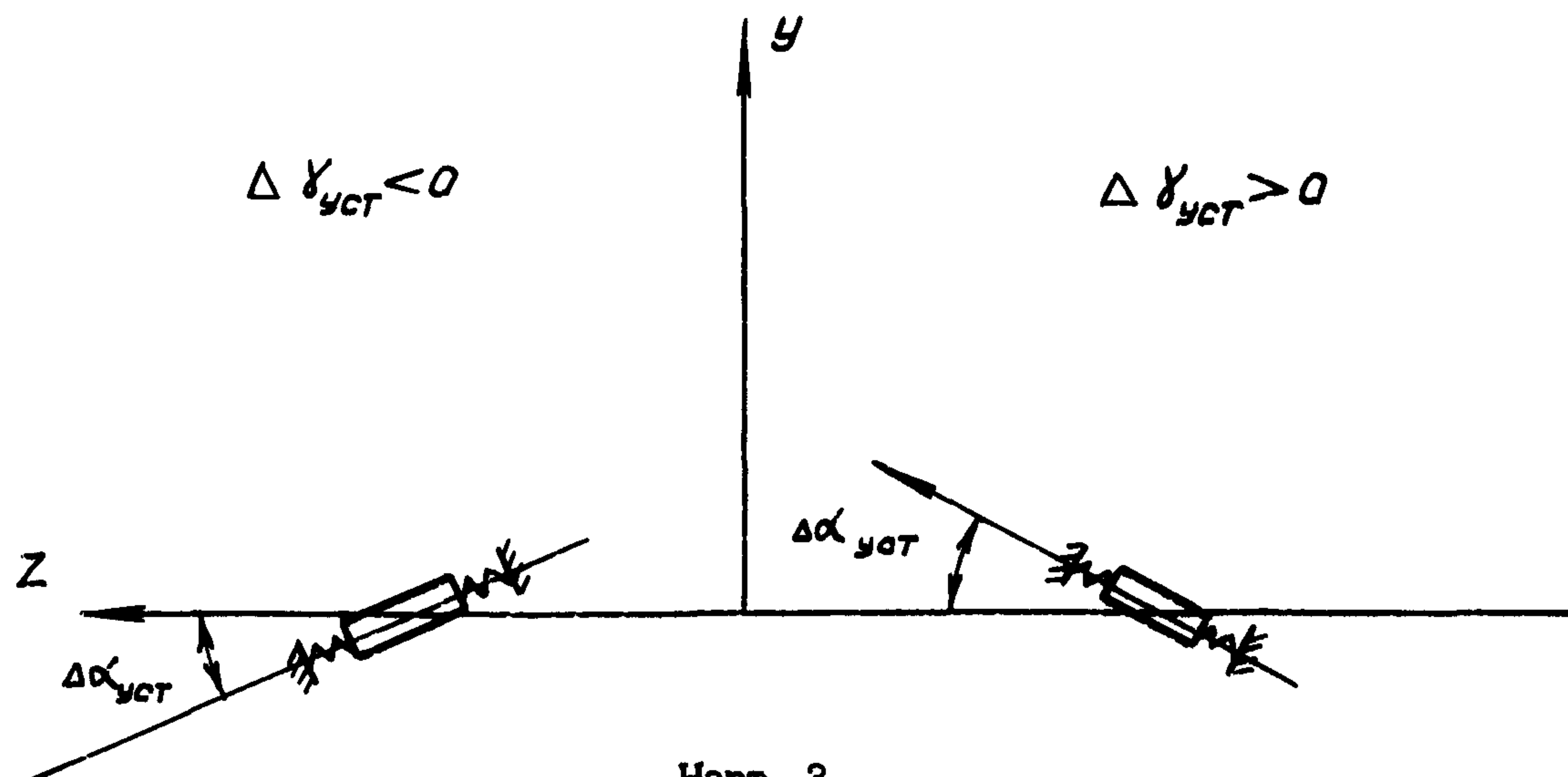
Установочный угол акселерометра $a_{R_x}(\eta_x)$



Установочный угол акселерометра $a_{R_y}(\eta_y)$



Установочный угол акселерометра $a_{R_z}(\eta_z)$



Черт. 3

№ изм.
№ изв.

4480

Изм. № дубликата
Изм. № подлинника

$$\left. \begin{aligned} n_x &= n_{x_{ц.м}} \cos \Delta \alpha_{уст} - n_{y_{ц.м}} \sin \Delta \alpha_{уст}; \\ n_y &= n_{y_{ц.м}} \cos \Delta \alpha_{уст} - n_{x_{ц.м}} \sin \Delta \alpha_{уст}; \\ n_z &= n_{z_{ц.м}} \cos \Delta \gamma_{уст} - n_{z_{ц.м}} \sin \Delta \gamma_{уст}. \end{aligned} \right\} \quad (13)$$

2.7. Значения составляющих вектора линейного ускорения и перегрузок в скоростной системе осей координат (воздушной) определяются по формулам:

$$\left. \begin{aligned} a_{R_{x_a}} &= a_{R_x} \cos \alpha \cos \beta - a_{R_y} \sin \alpha \cos \beta + a_{R_z} \sin \beta; \\ a_{R_{y_a}} &= a_{R_y} \cos \alpha + a_{R_x} \sin \alpha; \\ a_{R_{z_a}} &= a_{R_z} \cos \beta - a_{R_x} \sin \beta + a_{R_y} \sin \alpha \sin \beta; \end{aligned} \right\} \quad (14)$$

$$\left. \begin{aligned} n_{x_a} &= n_x \cos \alpha \cos \beta - n_y \sin \alpha \cos \beta + n_z \sin \beta; \\ n_{y_a} &= n_y \cos \alpha + n_x \sin \alpha; \\ n_{z_a} &= n_z \cos \beta - n_x \sin \beta + n_y \sin \alpha \sin \beta, \end{aligned} \right\} \quad (15)$$

где α - угол атаки ЛА;

β - угол скольжения ЛА (ГОСТ 20058-80).

При выполнении полета в плоскости O, Y, Y_a, X, X_a ($\beta = 0$) значения составляющих вектора линейного ускорения, перегрузок в скоростной системе осей координат (воздушной) определяются по формулам:

$$\left. \begin{aligned} a_{R_{x_a}} &= a_{R_x} \cos \alpha - a_{R_y} \sin \alpha; \\ a_{R_{y_a}} &= a_{R_y} \cos \alpha - a_{R_x} \sin \alpha; \\ a_{R_{z_a}} &= a_{R_z}; \end{aligned} \right\} \quad (16)$$

№ изм.
№ изв.

3
11123

Изм. № дубликата
Изм. № подлинника

4480

3. МЕТОДИКА ВЫБОРА АКСЕЛЕРОМЕТРОВ

3.1. Методика выбора акселерометров основана на определении основных метрологических характеристик акселерометров, удовлетворяющих требованиям, предъявляемым к измерению составляющих вектора линейного ускорения, перегрузок при летных испытаниях ЛА.

3.2. Пригодность акселерометра для применения в зависимости от этапов и задач испытаний ЛА характеризуется допустимой суммарной погрешностью измерения, а также требуемым коэффициентом преобразования и диапазоном регистрируемых частот.

4. ПОВЕРКА И ГРАДУИРОВКА АКСЕЛЕРОМЕТРОВ

4.1. При проведении поверки следует выполнять операции, указанные в табл. 1.

Таблица 1

Наименование операции	Обязательность проведения операции при		
	первоначальной подготовке акселерометра для установки на ЛА	ремонте	периодической (внеочередной) поверке
Внешний осмотр	+	+	+
Опробование	+	+	+
Определение сопротивления изоляции	+	+	+
Проверка электрической прочности изоляции	+	+	-
Определение градуировочной характеристики	+	+	+
Определение чувствительности	+	+	+*
Определение диапазона измерения	+	+	+
Определение основной погрешности	+	+	+
Определение систематических погрешностей от воздействующих факторов	+	+	+*
Определение амплитудной и фазо-частотной характеристики	+	+**	+*
Определение коэффициента корреляции между погрешностями	+	-	+*

Примечание. Знак "+" - поверка проводится.
Знак "-" - поверка не проводится.

* Поверка проводится в зависимости от поставленной задачи.
** При поверке определяется коэффициент демпфирования.

3

11123

№ изм.

№ изв.

4480

Инв. № дубликата

Инв. № подлинника

4.2. Перечень средств поверки и их нормативно-технические характеристики представлены в табл. 2 и рекомендуемом приложении 6.

Таблица 2

Наименование операции	Средства поверки и их нормативно-технические характеристики
Внешний осмотр Отprobование	Лабораторный пульт поверки акселерометра (контрольно-поверочная аппаратура) предприятия-разработчика акселерометра или пульт поверки, созданный на базе стандартизованных измерительных средств
Определение сопротивления изоляции Определение прочности изоляции	Средства поверки выбираются в соответствии с нормативно-технической документацией на акселерометр или в соответствии с ГОСТ 21657-83
Градуировка Определение чувствительности Определение диапазона измерения Определение основной погрешности Определение амплитудной и фазо-частотной характеристик в соответствии с ГОСТ 8.009-84	Установка в соответствии с требованиями локальной поверочной схемы. Электронный вольтметр 1-го класса по ГОСТ 9781-85. Измерительные мосты по ГОСТ 9486-79 и ГОСТ 7165-78. Частотомер с погрешностью 0,001% по по ГОСТ 7590-78. Низкочастотный измерительный генератор сигналов с коэффициентом гармоник не более 0,5% по ГОСТ 10501-81
Определение систематических погрешностей от воздействующих факторов	Устройства воспроизведения и контроля влияющих физических величин

Примечание. Допускается применение средств поверки, не указанных в настоящей методике, прошедших метрологическую аттестацию в органах государственной службы и удовлетворяющих требованиям табл. 2.

4.3. При проведении поверки акселерометров должны соблюдаться нормальные условия измерений:

- температура окружающей среды 293 К $\pm$ 5 К (20 °C $\pm$ 5 °C);
- атмосферное давление 101,3 КПа (760 мм рт. ст.);
- относительная влажность (65 $\pm$ 15)%;

- #### 4.6. Испробование акселерометра

4.6.1. Опробование акселерометра производится посредством поверочного лабораторного пульта, с помощью которого акселерометр подключается к источнику питания и осуществляется подача на акселерометр стимулирующих сигналов; выходной сигнал акселерометра подается на визуальный показывающий прибор.

4.6.2. При опробовании проверяется функционирование акселерометра при изменении его положения в гравитационном поле Земли и при подаче на него стимулирующих сигналов, определяется потребляемая сила тока и характеристика выходного сигнала, для чего, если в этом есть необходимость, производится легкое постукивание по акселерометру.

4.7. Определение сопротивления изоляции и проверка ее электрической прочности

4.7.1. Сопротивление изоляции проверяется между измерительными цепями и корпусом акселерометра (при этом все выходные контакты измерительной цепи должны быть соединены между собой накоротко), а также между измерительными цепями и цепями вспомогательных элементов акселерометра (цепями питания электромоторов, термостатов и др.).

4.7.2. Сопротивление изоляции должно быть не менее 20 МОм или значения, указанного в технических условиях на акселерометр.

4.7.3. Электрическая прочность изоляции проверяется между измерительными цепями и корпусом акселерометра, а также между измерительными цепями и цепями вспомогательных элементов акселерометра.

4.7.4. Проверка электрической прочности изоляции проводится на установке, позволяющей плавно повышать испытательное напряжение от нуля до заданного значения, указанного в технических условиях на акселерометр. Мощность установки (на стороне высокого напряжения) должна быть не менее 0,25 кВ·А, и измерение испытательного напряжения должно проводиться на стороне высокого напряжения.

Форма кривой напряжения должна быть такой, чтобы отношение амплитудного значения напряжения к действующему находилось в пределах 1,34 - 1,48.

Скорость изменения напряжения от нуля до заданного значения должна быть за время от 5 до 20 с. Уменьшение напряжения до нуля должно производиться с той же скоростью.

4.8. При проведении работ по поверке акселерометров должны соблюдаться "Правила технической эксплуатации электроустановок потребителей" и "Правила техники безопасности при эксплуатации электроустановок потребителей", утвержденные Госэнергонадзором, и требования, установленные ГОСТ 12.2.007.0-75.

Инв. № дубляжната	
Инв. № подлинника	4480

На каждый тип поверочной установки должны быть разработаны правила проведения работ на ней и правила техники безопасности.

4.9. Поверку акселерометров должны проводить лица, прошедшие курс обучения и имеющие право на проведение поверки.

4.10. Определение градуировочной характеристики акселерометров

4.10.1. Определение градуировочной характеристики акселерометра производится в процессе градуировки его, при этом определяются:

- диапазон измерения (по выходу);
- номинальная градуировочная характеристика, выражающая зависимость выходного сигнала либо в функции линейного ускорения ($\bar{a}_{R_0}$), либо в функции перегрузки ($\bar{n}$):

$$y = f(\bar{a}_{R_0}); \quad (19)$$

$$y = f(\bar{n}) = f\left(\frac{\bar{a}_{R_0}}{g_c}\right), \quad (20)$$

где $\bar{a}_{R_0}$ - ускорения, воспроизводимые образцовыми установками;
 g_c - стандартное ускорение свободного падения, равное $9,80665 \text{ м/с}^2$;
 y - величина выходного сигнала.

4.10.2. При применении в процессе градуировки акселерометра поворотной установки (использование принципа поворота акселерометра в гравитационном поле Земли) должно быть известно местное значение ускорения свободного падения (g_m), полученное с точностью до пятого знака.

Значение линейного ускорения определяется в соответствии с наклоном поворотного стола пропорционально местному значению ускорения свободного падения, т.е.

$$\bar{a}_{R_0} = g_m \sin \alpha. \quad (21)$$

Значение перегрузки в этом случае рассчитывается по формуле

$$\bar{n} = \frac{g_m \sin \alpha}{g_c}, \quad (22)$$

где α - фиксированные значения угла наклона плоскости поворотного стола к уровню горизонта.

В случае, если градуировка акселерометра производится на центрифуге, воспроизводимое постоянное ускорение, перегрузки определяются по формулам

$$\bar{a}_{R_0} = \omega_{ст.ц}^2 R_{ст.ц}; \quad (23)$$

$$\bar{n} = \frac{\omega_{ст.ц}^2 R_{ст.ц}}{g_m}, \quad (24)$$

где $\omega_{ст.ц}$ - угловая скорость вращения стола центрифуги;
 $R_{ст.ц}$ - расстояние от оси вращения до центра масс чувствительного элемента акселерометра.

№ изм.

№ изв.

4480

Инв. № дубликата

Инв. № подлинника

Градуировка акселерометров должна производиться в соответствии с требованиями ОСТ 1 00108-73 и ОСТ 1 00181-75.

Градуировочная характеристика средства измерений имеет вид степенного полинома и определяется оценкой коэффициентов $a_0, a_1, a_2, \dots, a_k$:

$$x = a_0 + a_1 y + a_2 y^2 + \dots + a_k y^k, \quad (25)$$

где x — входной сигнал средства измерения;

y — выходной сигнал средства измерения;

k — максимальная степень полинома, которым выражена градуировочная характеристика рассматриваемого средства измерения;

a_k — коэффициент степенного полинома.

При обработке результатов измерений выбор степени полинома, аппроксимирующего градуировочную характеристику, осуществляется по критерию минимума СКО случайной составляющей погрешности.

4.11. Определение основной погрешности акселерометра

4.11.1. При нормировании метрологических характеристик индивидуально градуируемых средств основная погрешность включает:

- погрешность образцовых средств измерений;
- случайную составляющую погрешности;
- нестабильность градуировочной характеристики во времени.

4.11.2. Случайная составляющая погрешности характеризуется рассеянием градуировочных точек относительно полученного аппроксимирующего полинома.

СКО случайной составляющей погрешности определяется по формуле

$$s(\Delta)_k = \sqrt{\frac{\sum_{i=1}^N (x_i - \tilde{x}_i)^2}{N - k - 1}}, \quad (26)$$

где N — число измерений;

k — степень полинома, аппроксимирующего градуировочную характеристику;

x_i — значение входной величины при градуировке для выходного сигнала;

$\tilde{x}_i$ — значение входной величины, оцененное по полиному для того же выходного сигнала.

Аппроксимация градуировочной зависимости осуществляется по методу наименьших квадратов.

При обнаружении больших величин СКО случайной составляющей погрешности необходима тщательная проверка числового материала на наличие грубых погрешностей.

№ изм.

№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника

Исключение грубых погрешностей измерений производится:

- на предварительном этапе рассмотрения результатов измерения, если известно о некондиционной работе средства измерения;
- выделение грубых погрешностей из ряда измерений с применением методов математической статистики.

Для этого определяется принадлежность результатов градуировки к нормальному закону распределения с учетом количества результатов наблюдений (при $N > 50$, при $N < 50$).

Грубые погрешности исключаются.

При распределении случайной величины по закону, отличному от нормального (закон неизвестен), значение критерия для определения грубых погрешностей определяется по формулам

$$\frac{|x_B - \tilde{x}_i|}{S(\Delta)_k} > A_{\alpha/2}, \text{ если } x_B < \tilde{x}_i; \quad (27)$$

$$\frac{|x_B - \tilde{x}_i|}{S(\Delta)_k} < A_{1-\alpha/2}, \text{ если } x_B > \tilde{x}_i. \quad (28)$$

Если любое из неравенств выполняется, то значение x_B выделяется как грубая ошибка.

Данный критерий использует аппроксимирующую систему распределения Пирсона.

$A_{\alpha/2}$ и $A_{1-\alpha/2}$ - квантили системы распределения Пирсона для уровня значимости α - вероятности ошибки первого рода (уровень значимости) - определяются в зависимости от третьего и четвертого центральных моментов ряда измерений.

Оценки третьего (μ_3) и четвертого (μ_4) центральных моментов рассчитываются по формулам:

$$\mu_3 = \frac{\sum_{i=1}^N (x_i - \tilde{x}_i)^3}{N S(\Delta)^3}; \quad (29)$$

$$\mu_4 = \frac{\sum_{i=1}^N (x_i - \tilde{x}_i)^4}{N S(\Delta)^4}. \quad (30)$$

Значения квантилей $A_{\alpha/2}$ и $A_{1-\alpha/2}$ нормированных случайных величин системы распределения Пирсона в зависимости от μ_3^2 и μ_4 для $\alpha = 0,005$ приведены в табл. 3 и 4.

№ изм.
3
№ изв.
11123

4480

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

Инв. № дубликата		№ изм.													
Инв. № подлинника	4480	№ изв.													

Таблица 3

Значения μ_4	Значения μ_3^2														
	0,00	0,01	0,03	0,05	0,10	0,15	0,20	0,30	0,40	0,50	0,60	0,70	0,80	0,90	1,00
	Значения $A_{\alpha/2}$														
1,8	1,71	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
2,0	1,92	1,80	1,71	1,64	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
2,2	2,10	1,99	1,89	1,82	1,68	1,56	1,46	-	-	-	-	-	-	-	-
2,4	2,26	2,14	2,04	1,97	1,83	1,71	1,62	1,44	-	-	-	-	-	-	-
2,6	2,38	2,27	2,18	2,12	1,98	1,87	1,77	1,58	1,42	-	-	-	-	-	-
2,8	2,49	2,38	2,30	2,23	2,10	1,99	1,89	1,71	1,55	1,41	-	-	-	-	-
3,0	2,58	2,48	2,39	2,33	2,21	2,11	2,01	1,84	1,68	1,53	1,40	-	-	-	-
3,2	2,65	2,55	2,48	2,42	2,30	2,20	2,10	1,95	1,79	1,65	1,51	1,39	1,27	-	-
3,4	2,71	2,61	2,54	2,48	2,38	2,28	2,20	2,04	1,90	1,76	1,62	1,50	1,37	1,27	-
3,6	2,76	2,67	2,60	2,54	2,44	2,35	2,27	2,13	1,99	1,85	1,72	1,60	1,48	1,37	1,27
3,8	2,80	2,71	2,65	2,60	2,50	2,41	2,34	2,20	2,07	1,94	1,82	1,70	1,58	1,47	1,37
4,0	2,83	2,75	2,69	2,64	2,54	2,47	2,39	2,26	2,14	2,02	1,90	1,78	1,67	1,56	1,45
4,2	2,87	2,79	2,72	2,68	2,59	2,51	2,44	2,32	2,20	2,09	1,97	1,86	1,75	1,65	1,54
4,4	2,90	2,82	2,76	2,71	2,62	2,55	2,49	2,37	2,25	2,15	2,04	1,93	1,83	1,73	1,62
4,6	2,92	2,85	2,79	2,74	2,66	2,59	2,52	2,41	2,30	2,20	2,10	2,00	1,90	1,80	1,70
4,8	2,94	2,87	2,81	2,77	2,69	2,62	2,56	2,45	2,35	2,25	2,15	2,05	1,96	1,87	1,77
5,0	2,96	2,89	2,83	2,79	2,71	2,65	2,59	2,48	2,39	2,29	2,20	2,11	2,01	1,92	1,84

Примечание. Если коэффициент асимметрии положителен, т.е. если $\mu_3 > 0$, то табличные значения следует брать со знаком минус.

Таблица 4

Значения μ_4	Значения μ_3^2														
	0,00	0,01	0,03	0,05	0,10	0,15	0,20	0,30	0,40	0,50	0,60	0,70	0,80	0,90	1,00
	Значения $A_{1-\alpha/2}$														
1,8	1,71	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
2,0	1,92	2,01	2,06	2,09	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-
2,2	2,10	2,19	2,24	2,27	2,31	2,33	2,35	-	-	-	-	-	-	-	-
2,4	2,26	2,35	2,41	2,44	2,49	2,52	2,53	2,53	-	-	-	-	-	-	-
2,6	2,38	2,48	2,54	2,57	2,63	2,66	2,68	2,70	2,69	-	-	-	-	-	-
2,8	2,49	2,58	2,64	2,68	2,73	2,77	2,80	2,83	2,84	2,83	-	-	-	-	-
3,0	2,58	2,66	2,72	2,76	2,82	2,86	2,89	2,93	2,95	2,96	2,95	-	-	-	-
3,2	2,65	2,73	2,79	2,83	2,89	2,93	2,96	3,01	3,04	3,06	3,07	3,06	3,04	-	-
3,4	2,71	2,79	2,85	2,88	2,95	2,99	3,02	3,07	3,11	3,13	3,15	3,16	3,15	3,14	-
3,6	2,76	2,84	2,89	2,93	2,99	3,03	3,07	3,12	3,16	3,19	3,22	3,23	3,24	3,24	3,23
3,8	2,80	2,88	2,93	2,97	3,03	3,07	3,11	3,16	3,20	3,24	3,27	3,29	3,30	3,31	3,32
4,0	2,83	2,91	2,96	3,00	3,06	3,10	3,14	3,20	3,24	3,28	3,31	3,34	3,36	3,37	3,38
4,2	2,87	2,94	2,99	3,03	3,09	3,13	3,17	3,22	3,27	3,31	3,34	3,37	3,40	3,42	3,43
4,4	2,90	2,97	3,02	3,05	3,11	3,15	3,19	3,25	3,29	3,33	3,37	3,40	3,42	3,45	3,47
4,6	2,92	2,99	3,04	3,07	3,13	3,17	3,21	3,27	3,31	3,36	3,39	3,42	3,44	3,47	3,50
4,8	2,94	3,01	3,06	3,09	3,15	3,19	3,23	3,28	3,33	3,37	3,41	3,44	3,47	3,49	3,52
5,0	2,96	3,03	3,07	3,11	3,16	3,21	3,24	3,30	3,35	3,39	3,43	3,46	3,49	3,52	3,54

Примечание. Если коэффициент асимметрии положителен, т.е. если $\mu_3 > 0$, то табличные значения следует взять со знаком минус.

4.11.3. Нестабильность градуировочной характеристики оценивается как разница в значениях полиномов, определенных через определенный интервал времени. Необходимо сравнивать полиномы одной и той же степени.

4.12. Действия влияющих величин выражаются:

- в сдвиге и повороте градуировочной характеристики, относительно градуировочной характеристики, полученной в нормальных условиях;
- в изменении случайной составляющей погрешности.

4.12.2. Для каждого из значений влияющих величин производится аппроксимация градуировочной характеристики.

В результате аппроксимации в общем случае получается совокупность градуировочных характеристик:

$$y_{\mu}(x) = a_{0\mu} + a_{1\mu}x + a_{2\mu}(x)^2 + \dots + a_{k\mu}(x)^k, \quad (31)$$

где $\mu = 1, 2, \dots, C$ - номера значений влияющих величин, имеющих место при эксперименте.

Функции влияния для каждого из коэффициентов $a_{k\mu}$ определяются по методу наименьших квадратов в виде отклонений величины коэффициентов от значений, полученных в нормальных условиях.

Обычно степень полинома, аппроксимирующего градуировочную характеристику, не превышает 2-3-й степени, а полином, определяющий функцию влияния, - 1-2-й степени.

В результате аппроксимации получается функция влияния вида

$$\Delta \alpha_{\mu}^y = b_{1\mu}(Z_{\mu} - Z_{\mu n}) + b_{2\mu}(Z_{\mu} - Z_{\mu n})^2, \quad (32)$$

где Z_{μ} и $Z_{\mu n}$ - значение μ -й влияющей величины, измеренные и соответствующие нормальным условиям;

b_1, b_2 - коэффициент функции влияния.

Данная функция влияния получена при раздельном действии влияющих величин для каждой влияющей величины.

4.13. Определение динамических характеристик акселерометра

Динамическая характеристика выражается передаточной функцией $W(p)$, которая представляет собой отношение преобразования Лапласа $y(p)$ выходного сигнала $y(t)$ к преобразованию Лапласа $x(p)$ входного сигнала $x(t)$, т.е.

$$W(p) = \frac{y(p)}{x(p)}, \quad (33)$$

где p - комплексная переменная.

№ изм.
№ изв.

4480

Изм. № дубликата
Изм. № подлинника

[illegible]

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Инв. № дубликата	
Инв. № подлинника	4480

Иив. № дубликата	
Иив. № подлинника	4480

В связи с тем, что положение центра масс ЛА в полете изменяется, в ряде случаев при обработке результатов (при пересчете измеренных значений линейных ускорений, перегрузок) необходимо учитывать изменение положения центра масс относительно первоначального положения, установленного до полета.

Кроме того, жесткость конструкции кронштейна не должна приводить к возникновению резонансных колебаний кронштейна с преобразователем.

5.6. В целях обеспечения технологичности в эксплуатации целесообразно акселерометры закреплять на переходном кронштейне, устанавливаемом на нивелировочной площадке.

Нивелировочная площадка на ЛА должна строго выставляться в плоскости симметрии продольной и поперечной осей связанной системы координат ЛА либо параллельно ей. Допустимая непараллельность установочной плоскости нивелировочной площадки относительно плоскости O, X, Z должна быть не более $\pm 15'$.

5.7. Для установки нивелировочной площадки акселерометров производится выставление связанных осей ЛА посредством нивелирования в плоскости горизонта, соблюдая все правила нивелирования данного типа ЛА (не менее чем при четырех точках опоры). После чего устанавливается нивелировочная площадка акселерометров строго горизонтально посредством уровня или оптического угломера КО-10.

5.8. На нивелировочной площадке акселерометров наносятся риски, которые ориентируются относительно осей Ox, Oz связанной системы координат ЛА.

Кронштейн, на котором выставляются оси акселерометра относительно его базовой поверхности, также должен иметь риски, позволяющие выставить измерительную ось акселерометра относительно рисков нивелировочной площадки.

5.9. После установки акселерометров на ЛА производится регистрация установочных углов ($\Delta\alpha_{уст}$ и $\Delta\gamma_{уст}$) по отношению к связанной системе осей координат ЛА (последний должен находиться в плоскости горизонта).

5.10. Условия эксплуатации акселерометров на ЛА должны соответствовать требованиям ОСТ 1 03751-86.

- квадрант оптический - КО-10 ГОСТ 14967-80.
- нивелир высокоточный - НА-1 ГОСТ 10528-76;
- теодолит - ТБ-1, ТТ-5 ГОСТ 10529-86;
- рейка ГОСТ 11158-83;
- рулетка - РЗ-20 ГОСТ 7502-80.

6. АЛГОРИТМ ИЗМЕРЕНИЙ

6.1. Общий алгоритм измерений должен соответствовать установленному согласно техническим условиям на средства измерений.

ТЕРМИНЫ И ИХ ОПРЕДЕЛЕНИЯ

Термин	Определение
Летные испытания	Все виды испытаний ЛА и их бортовых систем, проводимые в условиях полета

№ изм.

№ изв.

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника

4480

1. ВНЕШНИЕ УСЛОВИЯ РАБОТЫ АКСЕЛЕРОМЕТРА

1.1. Под внешними условиями понимаются такие условия, воздействие которых оказывает влияние на метод измерения и приводит к появлению методических погрешностей измерения.

К ним относятся:

- условия окружающей среды (воздушной среды, гравитационного поля Земли, вращение и форма Земли и др.);
- направление полета и местонахождение ЛА;
- угловые скорости и ускорения относительно центра масс, вызванные маневрированием ЛА;
- угловые скорости и ускорения, вызванные упругими изгибными и крутильными деформациями конструкции ЛА;
- статические, изгибные и крутильные деформации конструкции ЛА.

1.2. Воздушная среда земной атмосферы

1.2.1. Воздушная среда земной атмосферы характеризуется давлением, плотностью, температурой, влажностью, турбулентностью, скоростью течений воздушной среды, параметры которых меняются в зависимости от времени года и суток, координат места, метеорологических условий, солнечной активности и других факторов.

1.2.2. Вместо действительных характеристик атмосферы, являющихся случайными функциями времени и пространства, влиянием которых на работу акселерометров в ряде случаев можно пренебречь, а в ряде случаев влияние которых необходимо избежать, в качестве модели атмосферы принимают характеристики, соответствующие ГОСТ 4401-81.

В ГОСТ 4401-81 вместо действительных характеристик приведены средние значения (математические ожидания) их при следующих граничных условиях:

давление воздуха над уровнем моря (поверхность геоида)	
на широте 45° , кПа (мм рт. ст.)	101,3 (760)
температура, К ($^{\circ}\text{C}$)	288,15 (+15)
плотность воздуха, кг/м^3	1,225
скорость звука, м/с	340,294

Действительная нестационарность параметров атмосферы приведет к некоторому разбросу результатов измерений.

1.3. Параметры Земли, влияющие на результаты измерений

1.3.1. Особенности геометрической формы Земли, строение поверхности, вращение и параметры гравитационного поля оказывают значительное влияние на работу акселерометров.

1.3.2. Точное математическое описание формы Земли с практической точки зрения неудобно, поэтому имеется ряд моделей, упрощающих эту задачу. Более точные модели предполагают, что Земля является эллипсоидом, симметричным полярному и экваториальному диаметрам и построенному по среднему уровню моря.

1.3.3. В практике для решения различных задач применяются следующие модели Земли: в США используется эллипсоид Кларка, в европейских странах — эллипсоид Бесселя, в Советском Союзе — эллипсоид Красовского со следующими размерами:

- большая полуось (экваториальный радиус Земли) $a = 6378\,245$ м;
- малая полуось (полярный радиус Земли) $b = 6\,356\,863$ м;
- эллиптичность (сжатие) $\varepsilon = \frac{a-b}{a} = 0,00335233$,

1.3.4. Для решения задач, не требующих высокой точности, Земля по форме принимается близкой к шару-сфероиду, описываемому простым математическим выражением.

Клеро вывел зависимость между изменением силы тяжести от экватора к полюсам и сжатием сфероид. Его вывод был точен только для малых членов порядка величины сжатия, при такой точности сфероид и эллипсоид неразличимы.

1.3.4.1. За сфероид принимается эквипотенциальная поверхность гравитационного поля Земли, охватывающая всю ее массу. Начало координат O помещается в центре масс Земли, ось Z декартовых координат направлена по оси вращения, оси X и Y расположены в плоскости экватора, ось X расположена в плоскости начального меридиана (черт. 1).

1.3.4.2. Расстояние r от центра Земли до точки M на поверхности сфероид (модуль геоцентрического радиуса-вектора $\vec{r}$) находится из уравнения Клеро

$$\frac{x^2 + y^2}{a^2} + \frac{z^2}{b^2} = 1. \quad (1)$$

Используя сферические и полярные координаты, выполнив соответствующие преобразования в уравнении (1) и производя упрощение, для определения r пользуются формулой

$$r = a (1 - \varepsilon \sin^2 \varphi). \quad (2)$$

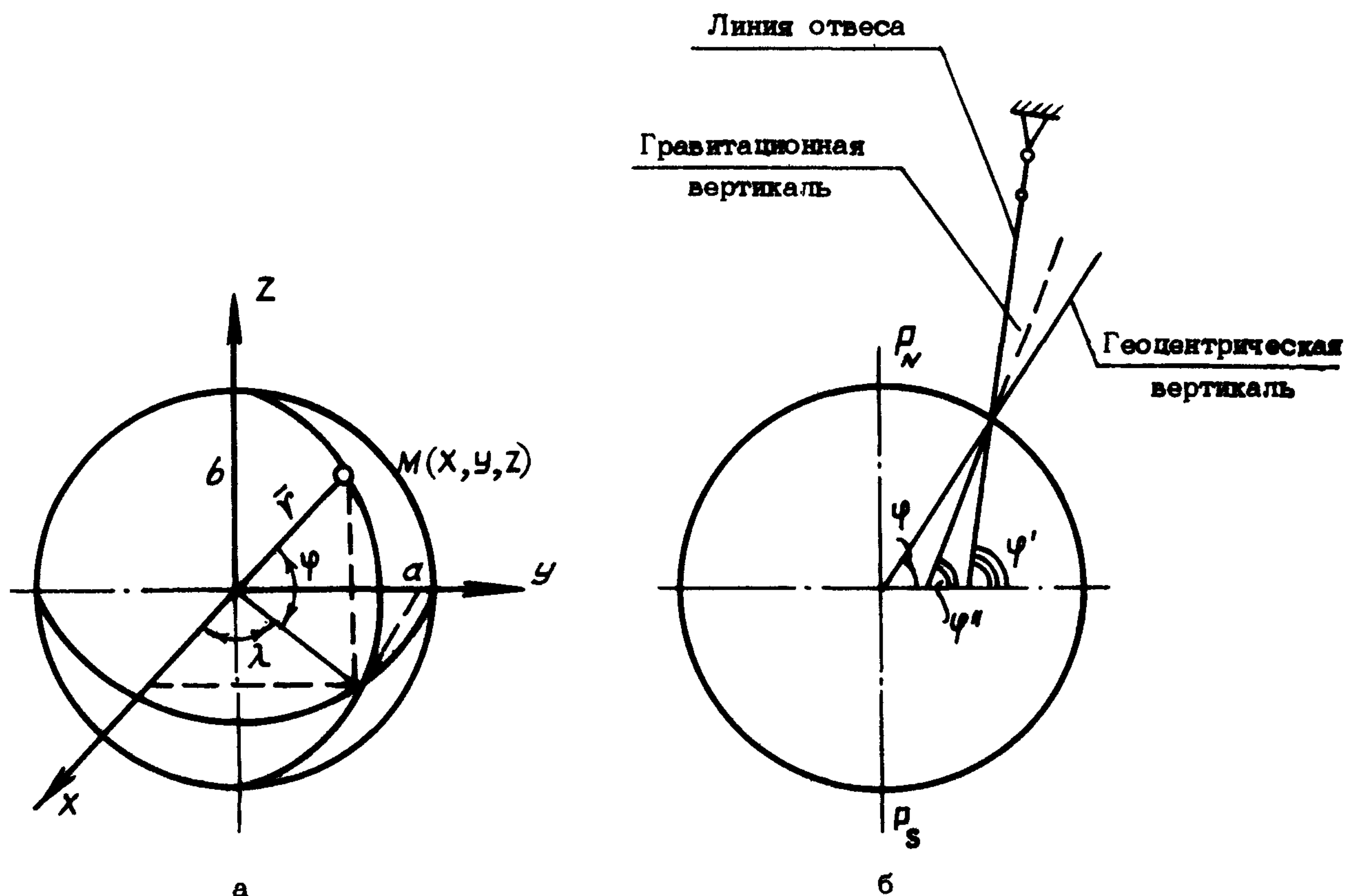
№ изм.

№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника



а – сферическая и полярная системы координат; б – направление вертикалей

Черт. 1

В ГОСТ 4401-81 за условный радиус Земли принят радиус $r_z = 6\,356\,766$ м, при котором ускорение свободного падения и вертикальный градиент на среднем уровне моря наиболее близки к истинным на широте $45^\circ 32' 33''$.

1.3.4.3. Для решения практических задач в сферической Земле используются следующие вертикали (см. черт. 1):

- геоцентрическая вертикаль – линия, характеризующая положение точки и проходящая через центр Земли;
- линия отвеса – линия, характеризующая направление вектора силы тяжести, являющегося суммарным вектором гравитационного ускорения и центробежного ускорения, вызванного вращением Земли;
- гравитационная вертикаль – линия, совпадающая с направлением поля тяготения Земли.

1.3.4.4. Угол между геоцентрической вертикалью и плоскостью экватора образует геоцентрическую широту ψ .

1
8832

№ изм.
№ изв.

4480

Изм. № дубликата
Изм. № подлинника

1.3.6.2. Потенциал поля тяжести зависит от гравитационного поля Земли и центростремительного ускорения, вызванного вращением Земли:

$$W(r) = U(r) + \frac{1}{2} r^2 \omega_3^2 \cos^2 \varphi. \quad (5)$$

При этом гравитационный потенциал

$$U(r) = GM \left[\frac{1}{r} + \frac{J}{3} \frac{a^2}{r^2} (1 - 3 \sin^2 \varphi) + \frac{K}{30} \frac{a^4}{r^3} (3 - 30 \sin^2 \varphi + 35 \sin^4 \varphi) + \dots \right],$$

а кинетическая энергия вращения равна $\frac{1}{2} r^2 \omega_3^2 \cos^2 \varphi$,

где r — радиус-вектор;

G — универсальная гравитационная постоянная;

M — масса Земли;

ω_3 — угловая скорость вращения Земли;

J, K — имперические константы.

Произведение гравитационной постоянной G на массу Земли M постоянно и для расчетов может быть принято равным $3,986004 \cdot 10^{14} \text{ м}^3/\text{с}^2$.

1.3.7. Как уже отмечалось, эквипотенциальная поверхность поля тяжести образует сфероид Земли. Направления действия сил тяжести, в том числе и отвеса, перпендикулярны эквипотенциальной поверхности поля тяжести, и указаны на черт. 2.

1.3.8. Ускорение силы тяжести имеет радиальную и горизонтальную составляющие, лежащие в плоскости меридиана, т.е.

$$g_r = \frac{\partial W}{\partial r} = -\frac{GM}{r^2} \left[1 - J \frac{a^2}{r^2} (1 - 3 \sin^2 \varphi) + \dots \right] + r \omega_3^2 \cos^2 \varphi; \quad (6)$$

$$g_\varphi = \frac{1}{r} \frac{\partial W}{\partial \varphi} = -\left(\frac{GM a^2}{r^4} J + \frac{1}{2} r \omega_3^2 \right) \sin 2\varphi. \quad (7)$$

1.3.9. Кроме основного гравитационного поля имеются гравитационные аномалии, вызванные неоднородным распределением плотности и масс (девиация масс) в земном геосфере (горы, впадины). В ряде случаев в практике очень важно знать величину g применительно к той лаборатории, в которой проводятся работы. Этот вопрос может быть решен только путем непосредственного измерения величины g_M в данном месте.

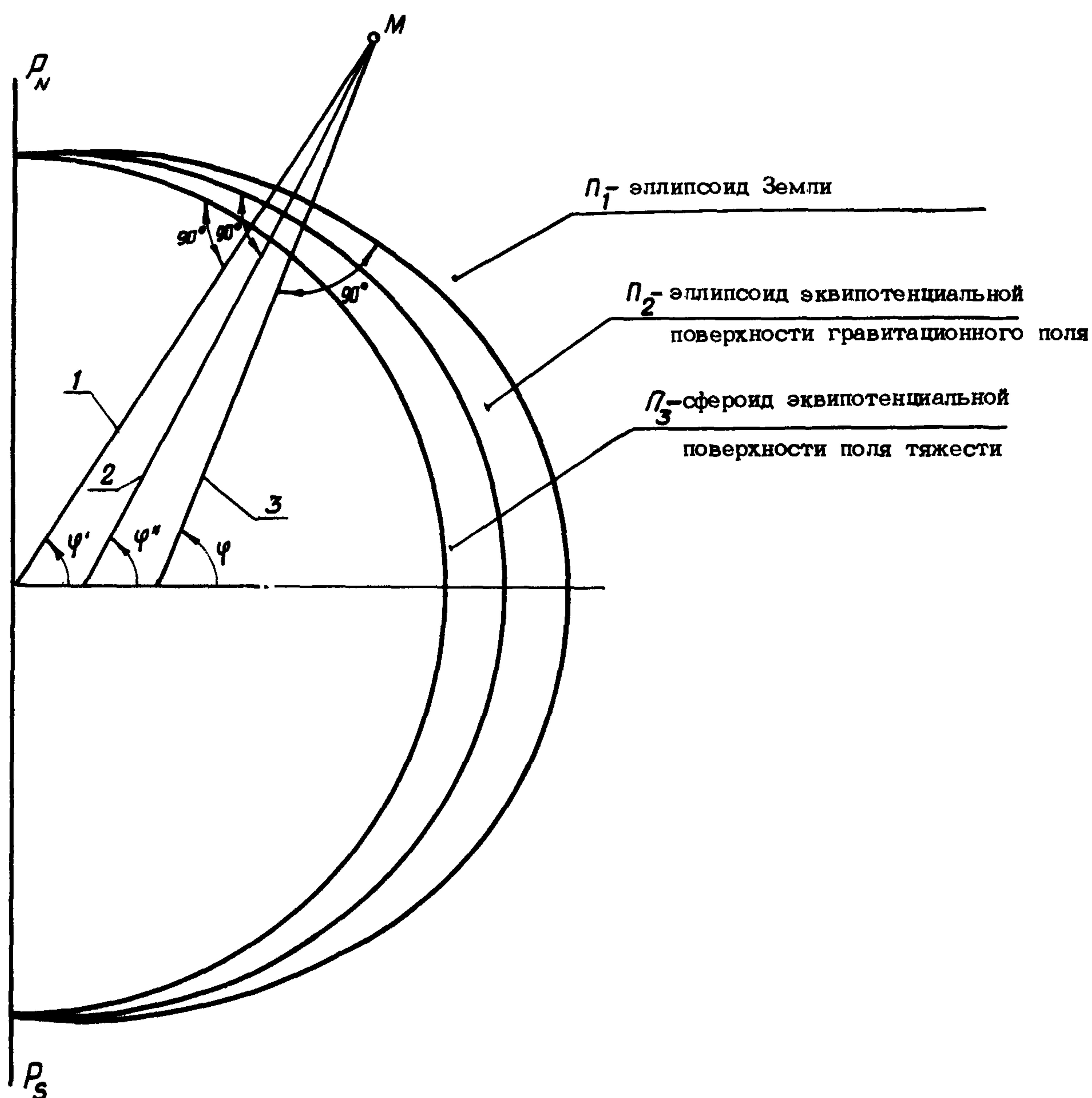
№ изм.

№ изв.

4480

Инв. № дубликата

Инв. № подлинника



1 - радиус-вектор точки M ; 2 - гравитационная вертикаль; 3 - нормаль к эллипсоиду Земли

Черт. 2

1.3.10. Для решения поставленных задач в качестве модели Земли можно принять сферу с равномерным распределением плотности, а гравитационное поле считается центральным, сила притяжения Земли характеризуется ускорением свободного падения. При этом условии зависимость ускорения свободного падения на среднем уровне моря от географической широты вычисляют по формуле

$$g_{\varphi} = 9,80616 (1 - 0,0026373 \cos 2\varphi + 0,0000059 \cos^2 2\varphi). \quad (8)$$

№ изм.
№ изв.

4480

№ дубликата
№ подлинника

Иив. № дубляната	
Иив. № подлинника	4480

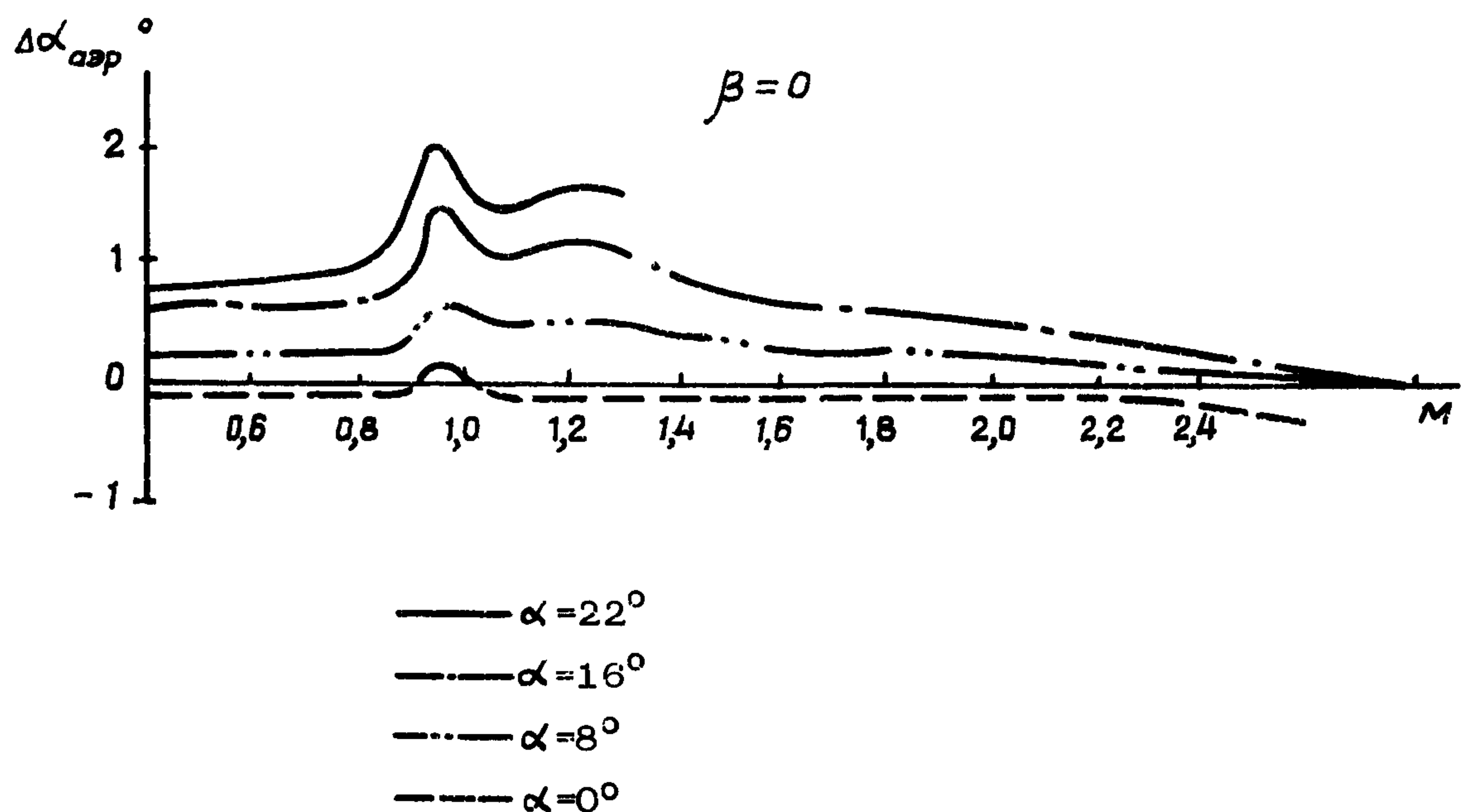
$$g_h = g_\varphi \left(\frac{r}{r+h} \right)^2. \quad (9)$$

Стандартное значение ускорения свободного падения принято равным $g_c = 9,80665 \text{ м/с}^2$.

МЕТОДИКА ИЗМЕРЕНИЯ УГЛА АТАКИ
ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА

1. Задача измерения угла атаки ЛА решается путем применения прямого метода с использованием измерительных преобразователей флюгерного типа и путем применения косвенного метода, основанного на измерении угла тангажа ψ и скоростного угла тангажа ψ_a° ЛА.

1.1. Особенностью работы преобразователей флюгерного типа является то, что на результаты их показаний оказывает значительное влияние характер обтекания измерительной системы воздушным потоком. Наибольшее влияние обуславливается формированием скачков уплотнения на лопасти флюгеров при малых околозвуковых числах M и взаимодействия скачков уплотнения, образованных на лопасти флюгера, и элементов конструкции ЛА (носовой штанге) при больших околозвуковых и сверхзвуковых числах M . В качестве примера влияния условий обтекания измерительных преобразователей флюгерного типа, установленного на носовой штанге ЛА, может быть рассмотрен график, представленный на черт. 1.



Черт. 1

Как видно из графика, влияние обтекания на показания преобразователей флюгерного типа имеет прямую зависимость от угла атаки и числа M . Изменение показаний преобразователя флюгерного типа практически характеризуется линейной зависимостью от изменения числа M и учитывается путем введения в результаты измерений аэродинамической поправки.

1.1.1. Угол атаки определяется по формуле

$$\alpha = \alpha_{пр} - \Delta\alpha_{аэр}, \quad (1)$$

где $\alpha_{пр}$ — показания измерительного преобразователя флюгерного типа;

$\Delta\alpha_{аэр}$ — аэродинамическая поправка к преобразователю флюгерного типа, устанавливаемого на носовой штанге ЛА.

1.2. Косвенным способом угол атаки измеряется как разность между углом тангажа ψ и скоростным углом тангажа ψ_α , т.е.

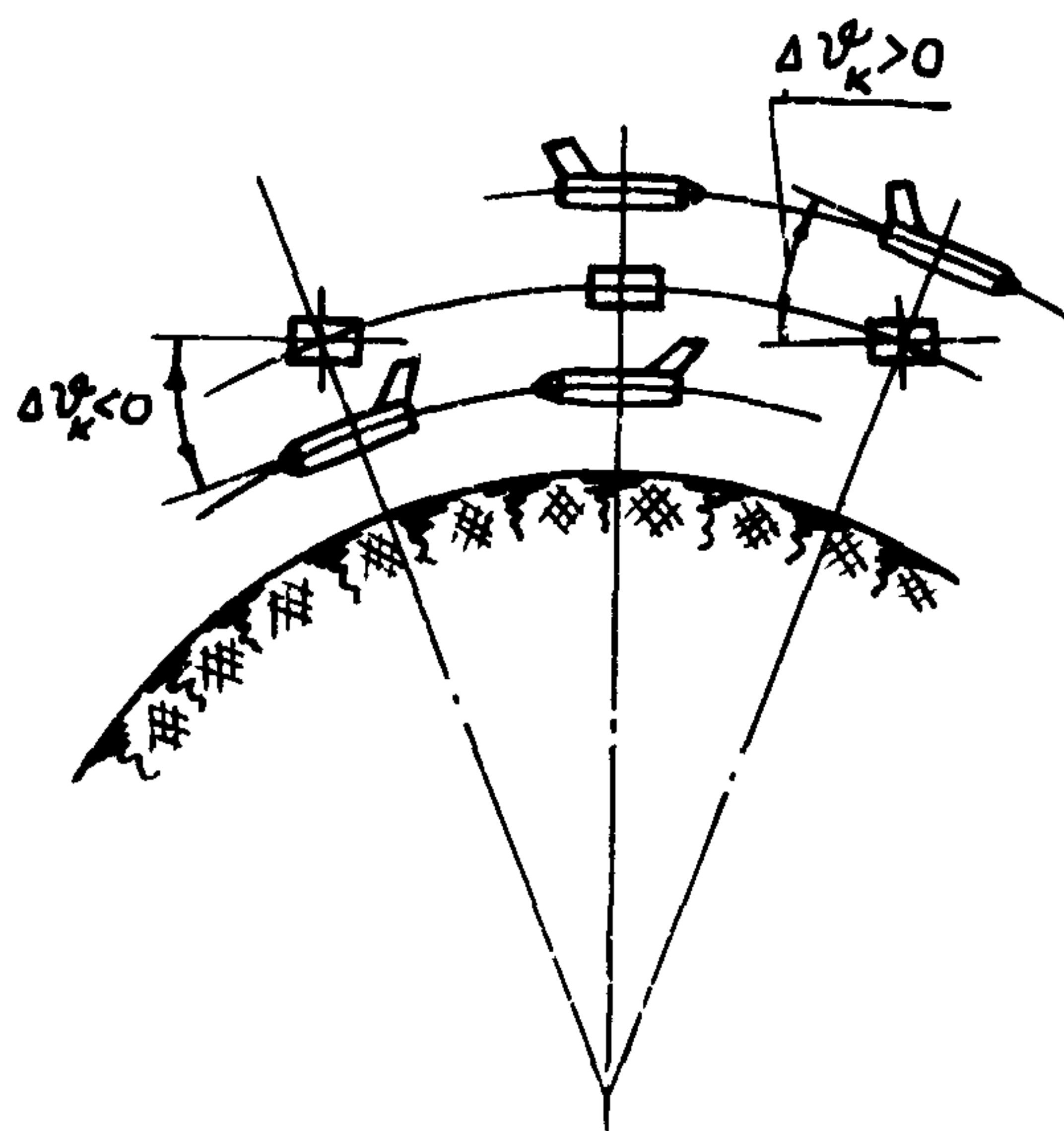
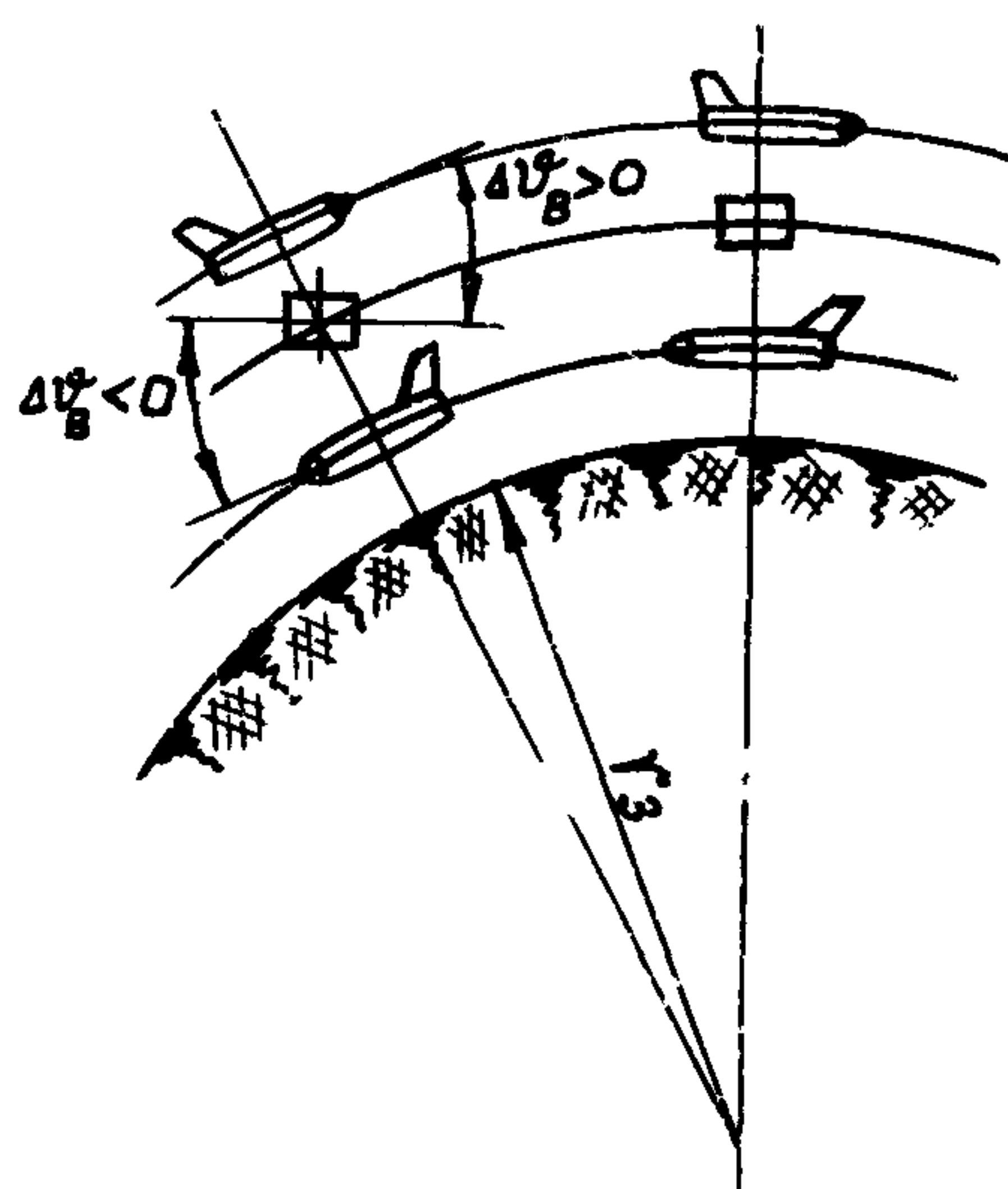
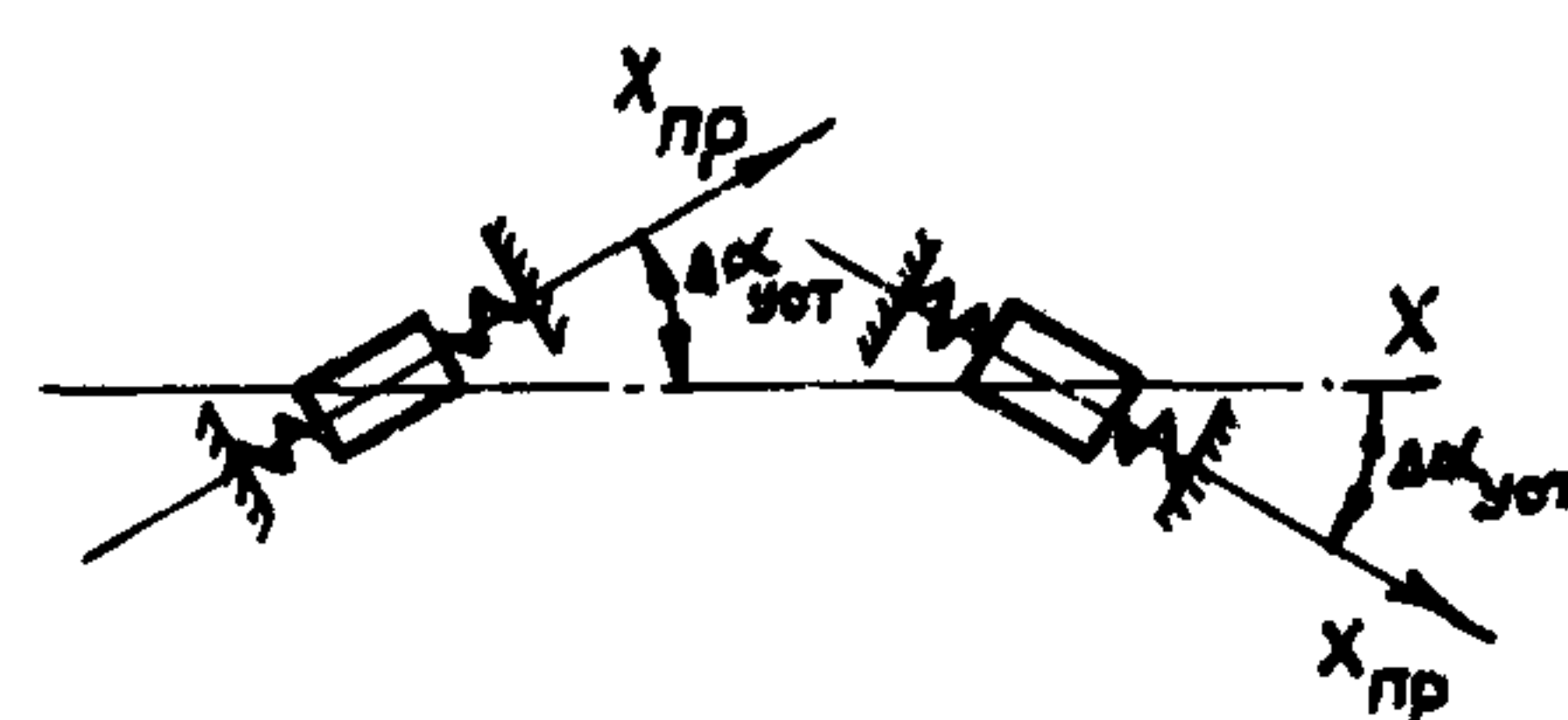
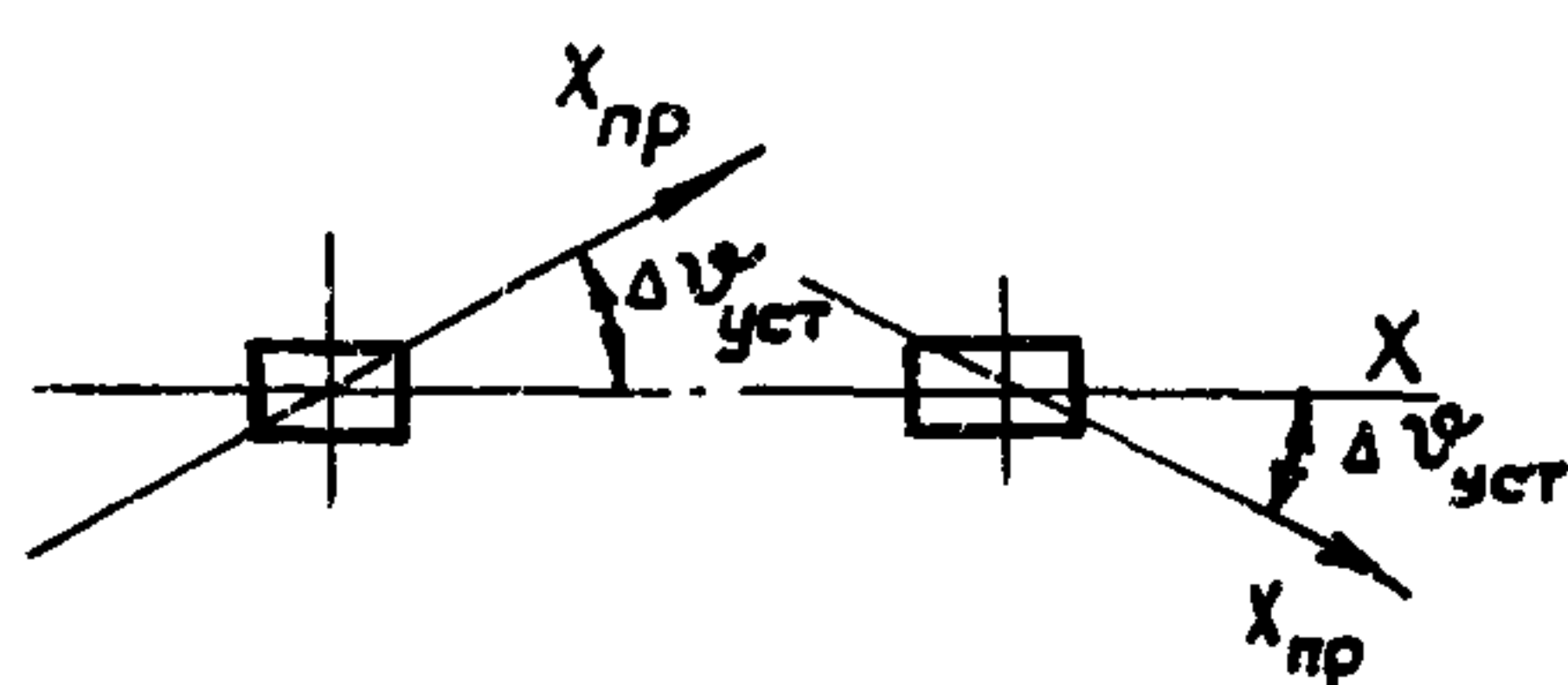
$$\alpha = \psi - \psi_\alpha. \quad (2)$$

1.2.1. Угол тангажа может измеряться с помощью гировертикали, предварительно откорректированной на режиме горизонтального полета. Способ измерения угла тангажа иллюстрирован на черт. 2.

Установочные углы:

— гировертикали $\Delta\psi_{уст}$
 $\Delta\psi_{уст} > 0$ $\Delta\psi_{уст} < 0$

— акселерометра $\Delta\alpha_{уст}$
 $\Delta\alpha_{уст} > 0$ $\Delta\alpha_{уст} < 0$



Черт. 2

Изменение угла тангажа определяется по формуле

$$\gamma = \gamma_{пр} - \Delta \gamma_{уст} - \Delta \gamma_{в.к.}$$

Поправка $\Delta \gamma_{в.к.}$ рассчитывается по формуле

$$\Delta \gamma_{в.к.} = \Delta \gamma_{в} + \Delta \gamma_{к} = -\omega_3 \sin \psi \int_0^t \cos \varphi dt - \frac{\Delta h}{r_3},$$

где $\Delta \gamma_{в}, \Delta \gamma_{к}$ — поправки направлений гировертикали соответственно за счет вращения и кривизны Земли;

ψ — курс полета;

φ — широта полета;

ω_3 — угловая скорость вращения Земли;

r_3 — радиус Земли;

$\Delta L, t$ — расстояние и время полета от момента выключения коррекции.

1.2.2. Истинный угол тангажа:

$$\gamma = \gamma_{пр} - \Delta \gamma_{уст} - \Delta \gamma_{в.к.}, \quad (3)$$

где $\gamma_{пр}$ — гировертикали;

$\Delta \gamma_{уст}$ — установочный угол гировертикали относительно средней аэродинамической хорды САХ (определяется при установке ЛА в линию горизонта);

$\Delta \gamma_{в.к.}$ — поправка к показаниям гировертикали, обусловленная вращением и кривизной Земли.

1.2.2.1. Введение поправки $\Delta \gamma_{в.к.}$ вызвано тем, что в гировертикали совмещение оси OY с местной вертикалью обеспечивается только при включенной коррекции в прямолинейном установившемся горизонтальном полете. При выключении системы коррекции гировертикаль сохраняет свое неизменное положение в пространстве. В полете с момента выключения коррекции местная вертикаль будет отклоняться от оси OY гировертикали на величину $\Delta \gamma_{в.к.}$ за счет вращения и кривизны Земли.

Значение величины поправки за интервал времени Δt , прошедшего от момента выключения коррекции, определяется по формуле

$$\Delta \gamma_{в.к.} = \Delta \gamma_{в} + \Delta \gamma_{к} = -\omega_3 \sin \psi \int_0^t \cos \varphi dt - \frac{\Delta L}{r}. \quad (4)$$

Обычно изменение широты невелико и им можно пренебречь, тогда формула для вычисления $\Delta \gamma_{в.к.}$ будет иметь вид:

$$\Delta \gamma_{в.к.} = -t \omega_3 \sin \psi \cos \varphi_{ср} - \frac{\Delta L}{r}. \quad (5)$$

1.2.3. Для измерения скоростного угла тангажа на участке прямолинейного полета, близкого к горизонтальному, определяется начальное значение $\gamma_{а.о.}$ на основании измерения вертикальной скорости V_g и воздушной скорости ЛА V . При отсутствии специального преобразователя вертикальная скорость V_y может быть получена на основании измеренных значений h и вертикальной

№ изм.
№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № продолжения

составляющей ускорения, перегрузки. В дальнейшем $\mathcal{V}_a^e$ определяется как сумма начального значения $\mathcal{V}_{a_0}^e$ и приращения $\Delta \mathcal{V}_a^e$, вычисленного на основе измерения вертикальной составляющей ускорения и воздушной скорости численным интегрированием с интервалом 0,5 с, т.е.

$$\mathcal{V}_a^e = \mathcal{V}_{a_0}^e - \Delta \mathcal{V}_a^e = \mathcal{V}_{a_0}^e + \int_0^t \frac{g_m}{V} (n_{y_a} - \frac{g}{g_m} \cos \mathcal{V}_a^e) dt. \quad (6)$$

При условии, что $\frac{g}{g_m} \approx 1$,

$$\Delta \mathcal{V}_a^e = \frac{g}{V} (n_{y_{aT}} - \cos \mathcal{V}_a^e) \Delta t, \quad (7)$$

где $\Delta t = 0,5$ с;

V и $\mathcal{V}_a^e$ — скорость полета и скоростной угол тангажа в начале интервала;

$n_{y_{aT}}$ — среднее значение вертикальной составляющей перегрузки на интервале, рассчитанное по формуле

$$n_{y_{aT}} = n_{y_{aT}} - \frac{n_{y_{aT}}(t) - n_{y_{aT}}(t + \Delta t)}{2}. \quad (8)$$

1.2.4. Определение $Q_{R_{x_a}}$ представляет собой типичную задачу, решаемую методом последовательных приближений.

Количество требуемых приближений будет определяться заданной разницей $\Delta \alpha$ значения угла атаки, полученного по результатам предыдущего и последующего приближений.

1.2.4.1. При измерении $Q_{R_{x_a}}$ центра масс ЛА в скоростной (воздушной) системе осей координат и при измерении Q_{R_x} и Q_{R_y} в связанной системе осей координат ЛА, угол атаки можно было бы вычислить из уравнения

$$n_{x_a} = n_x \cos \alpha - n_y \sin \alpha. \quad (9)$$

При небольших углах атаки ($\alpha = 10^\circ$) при $\cos \alpha \approx 1$ и $\sin \alpha \approx \alpha$ угол атаки определяется по формуле

$$\alpha = \frac{n_x - n_{x_a}}{n_y}. \quad (10)$$

В качестве средства непосредственного измерения $Q_{R_{x_a}}$ может быть использован акселерометр, смонтированный на флюгарке.

№ изм.	№ изв.	№ дубликата	№ подлинника
		4480	

СИСТЕМА ОСЕЙ КООРДИНАТ, ИХ ВЗАИМНОЕ ПОЛОЖЕНИЕ

1. Для оценки исследования движения ЛА и оценки работы акселерометра применяются прямоугольные правые системы координат: связанная система осей координат ЛА, нормальная земная система осей координат, скоростная система осей координат, траекторная система осей координат и др. (ГОСТ 20058-80).

2. Пространственное положение систем осей координат характеризуется соответствующими углами поворота одной системы осей координат относительно другой (ГОСТ 20058-80).

2.1. Положение связанной системы осей координат ЛА относительно нормальной земной системы осей координат определяется тремя углами: углом тангажа ϑ , углом крена γ , углом рыскания (углом курса) ψ .

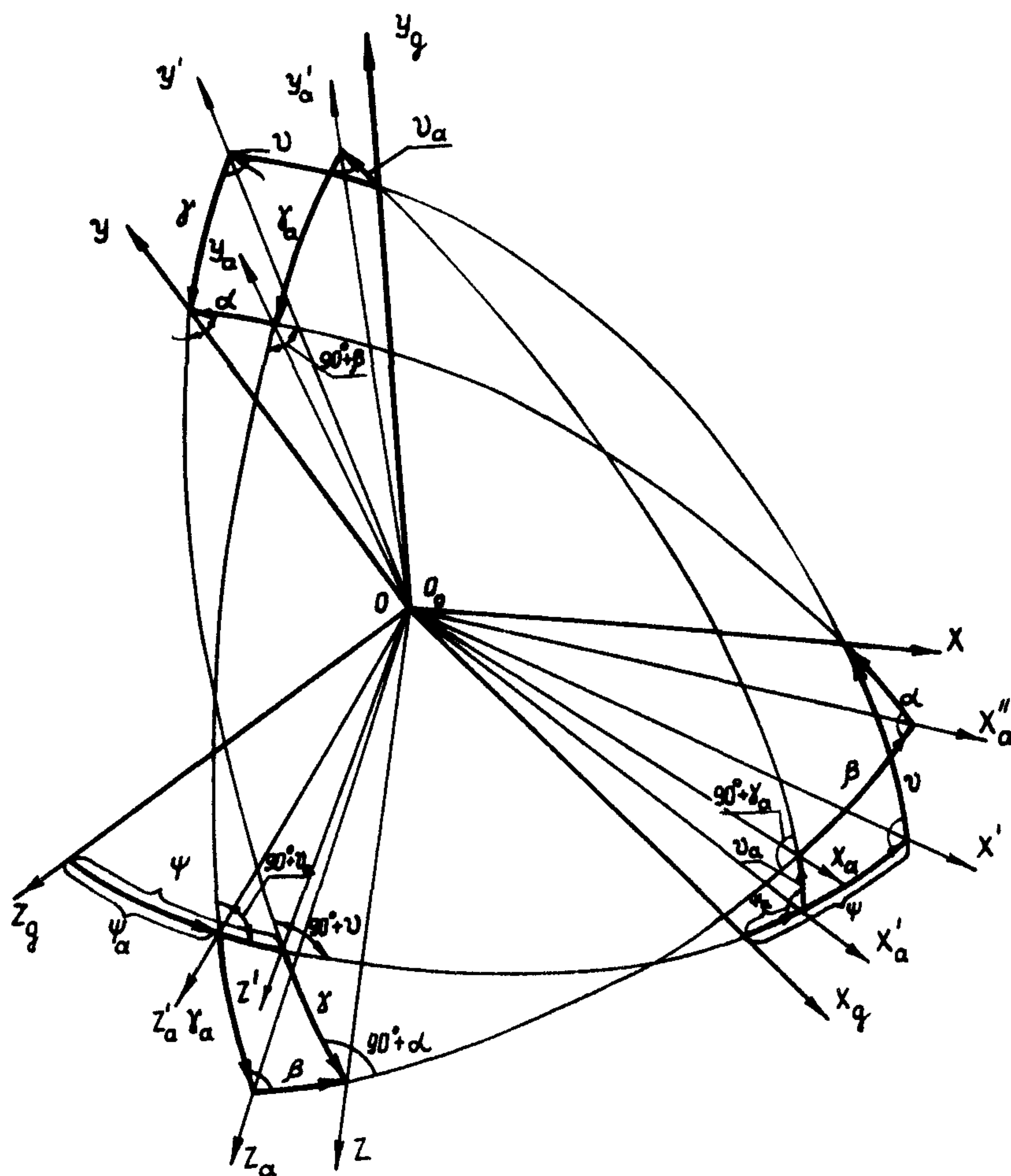
2.2. Положение скоростной системы осей координат относительно нормальной земной системы осей координат определяется углами: скоростным углом тангажа γ_a , скоростным углом крена χ_a , скоростным углом рыскания (курса) ψ_a .

2.3. Положение траекторной системы осей координат относительно нормальной земной системы координат характеризуется углом наклона траектории к горизонту θ и углом пути ψ .

2.4. Угол атаки α и угол скольжения β характеризуют положение скоростной системы осей координат относительно осей связанной системы координат ЛА.

Взаимное положение связанной и скоростной системы осей координат относительно нормальной земной системы осей координат и относительно друг друга показано на чертеже.

Инв. № дубликата	№ изм.	3								
Инв. № подлинника	№ изв.	11123								



№ изм.
№ изв.

Инв. № дубликата
Инв. № подлинника

4480

РАСЧЕТ УСКОРЕНИЯ СВОБОДНОГО ПАДЕНИЯ
ЛЕТАТЕЛЬНОГО АППАРАТА

1. Ускорение свободного падения ЛА в полете определяется из условий высоты полета h , скорости полета V_n , широты места Ψ , направления полета Ψ , скорости вращения Земли и гравитационного поля Земли и может быть выражено формулой

$$\bar{g}_{\text{ЛА}} = \bar{g}_L + \bar{g}_v. \quad (1)$$

2. Ускорение свободного падения тела $\bar{g}_L$, неподвижно расположенного на высоте h в гравитационном поле вращающейся Земли, определяется по формуле

$$g_L = \bar{g} \frac{1}{\left(1 + \frac{h}{r}\right)^2} - (r_3 + h) \cos^2 \Psi \omega_3^2, \quad (2)$$

где Ψ — широта, град;

h — высота;

ω_3 — угловая скорость вращения Земли, равная $0,728 \cdot 10^{-4}$ рад/с;

r_3 — радиус Земли, равный $6360 \cdot 10^3$ м;

$\bar{g}$ — постоянный коэффициент, выбранный из условия аппроксимации принятого закона изменения ускорения свободного падения с высотой и равный $9,8235 \text{ м/с}^2$.

Первый член этой формулы описывает изменение гравитационной составляющей ускорения свободного падения в зависимости от высоты полета, а второй — изменение g_L за счет вращения Земли.

3. При движении ЛА относительно Земли с путевой скоростью V_n в абсолютном движении будет происходить сложение путевой скорости с круговой скоростью Земли, что в свою очередь вызывает появление дополнительного ускорения

$$\bar{g}_v = \Delta \bar{g}_w + \Delta \bar{g}_g. \quad (3)$$

4. Для условий полета, представленных на черт. 1 (определение ускорения свободного падения ЛА), формулу определения суммарного центробежного ускорения можно вывести, исходя из следующих условий:

— при полете с $\Psi = \text{const}$ меридиональная составляющая скорости

$V_{nNS} = V_n \cos \Psi$, а широтная составляющая скорости $V_{nwO} = V_n \sin \Psi$;

№ изм.

№ изв.

4480

Инв. № дубликата

Инв. № подлинника

- суммарная угловая скорость вращения в широтном и меридиональном направлении составят соответственно

$$\omega_{\text{ш}} = \frac{V_n \sin \psi}{(r_3 + h) \cos \psi} + \omega_3 ; \quad (4)$$

$$\omega_g = \frac{V_n \cos \psi}{r_3 + h} ; \quad (5)$$

- составляющие центростремительного ускорения за счет составляющих суммарной скорости вращения в том и в другом направлениях будут равны

$$\Delta g_{\text{ш}} = \left[\frac{V_n \sin \psi}{(r_3 + h) \cos \psi} - \omega_3 \right]^2 (r_3 + h) \cos \psi ; \quad (6)$$

$$\Delta g_g = \frac{V_n^2 \cos^2 \psi}{r_3 + h} ; \quad (7)$$

- составляющая ускорения Δg_g направлена по радиусу Земли, а $\Delta g_{\text{ш}}$ - по перпендикуляру к оси ее вращения.

Спроектировав V_n на радиус, сложив обе составляющие и имея в виду,

что $\frac{V_n}{r_3 + h} = \omega_v$, после некоторых преобразований получим выражение для суммарного центростремительного ускорения

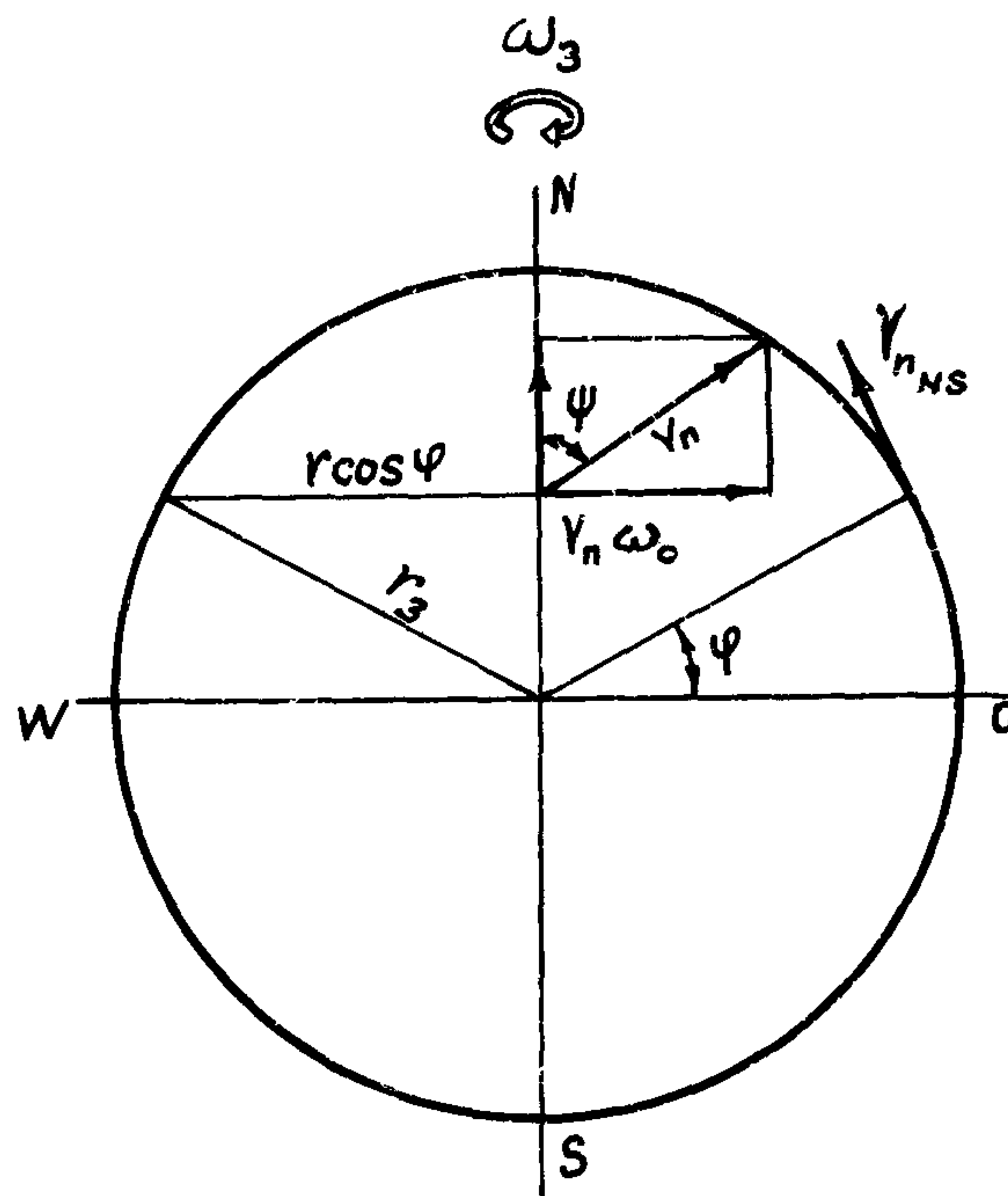
$$\Delta g = (r_3 + h)(\omega_v^2 + 2\omega_v \omega_3 \sin \psi \cos \psi + \omega_3^2 \cos^2 \psi), \quad (8)$$

а далее - формулу для вычисления ускорения свободного падения ЛА, движущегося на данной высоте h , широте ψ , с постоянным ψ в гравитационном поле Земли, т.е.

$$g_{\text{ЛА}} = 9,8235 \frac{1}{(1 + \frac{h}{r_3})^2} - (r + h)(\omega_v^2 + 2\omega_v \omega_3 \sin \psi \cos \psi + \omega_3^2 \cos^2 \psi). \quad (9)$$

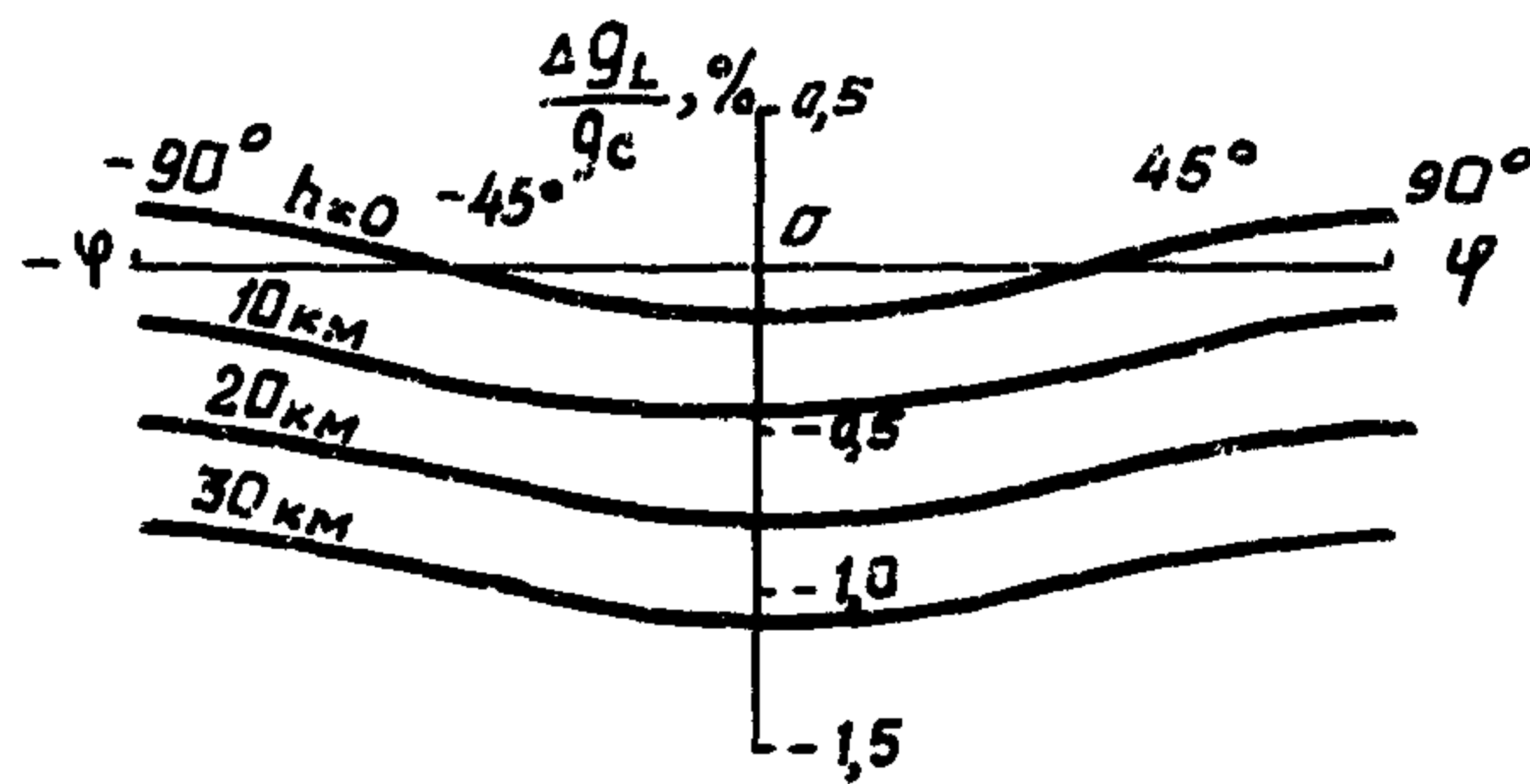
Сравнив полученное выражение с выражением для ускорения свободного падения неподвижного объекта, получим, что изменение ускорения свободного падения только за счет путевой скорости V_n и высоты полета h равно

$$\Delta g_v = (r_3 + h)(\omega_v^2 + 2\omega_v \omega_3 \sin \psi \cos \psi). \quad (10)$$



Черт. 1

На черт. 2, 3, 4 приведены графики, позволяющие оценить ускорение свободного падения и его составляющих для заданных условий полета от стандартного значения ускорения свободного падения, равного $g_c = 9,80665 \text{ м/с}^2$.

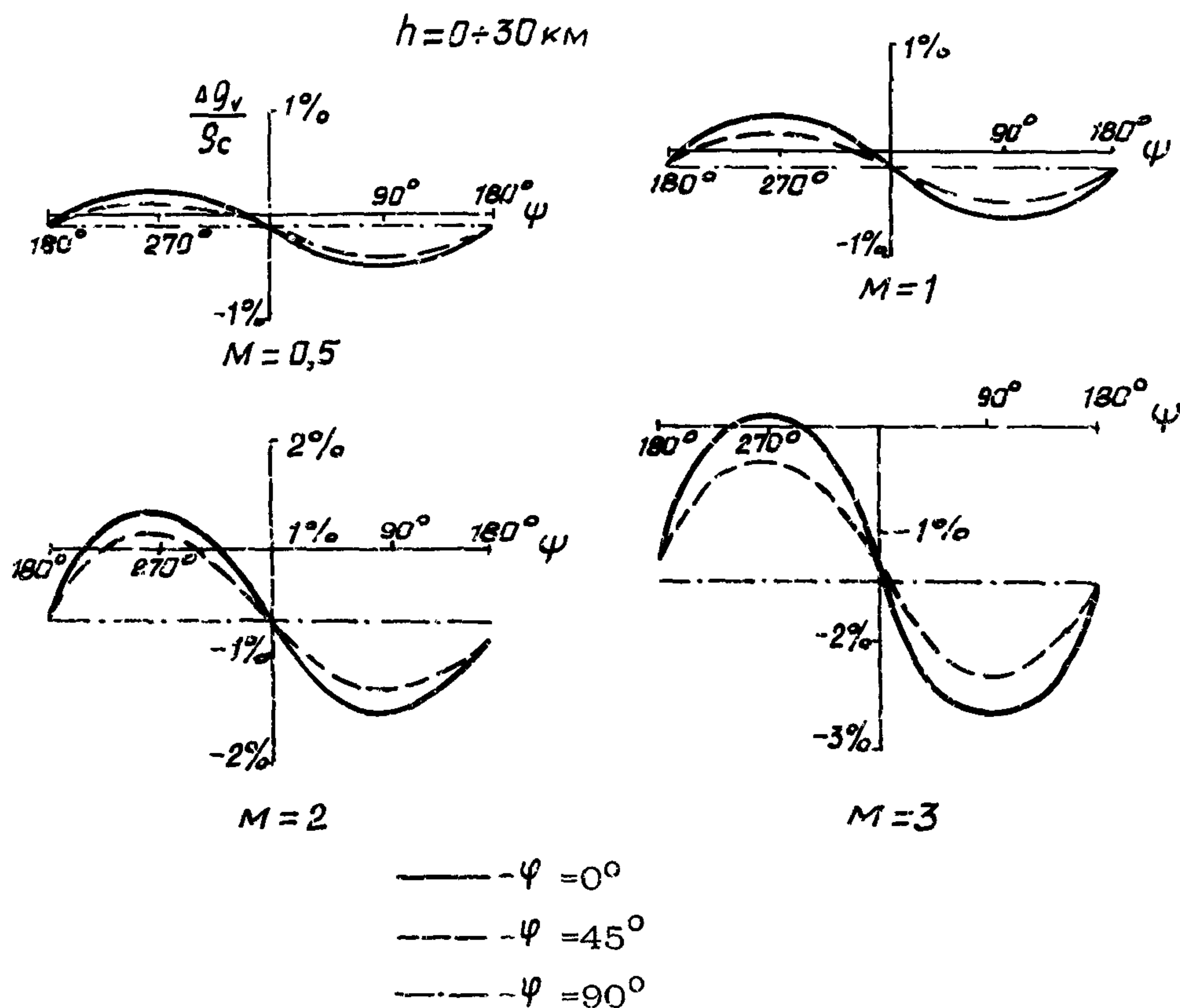


Черт. 2

№ изм.
№ изв.

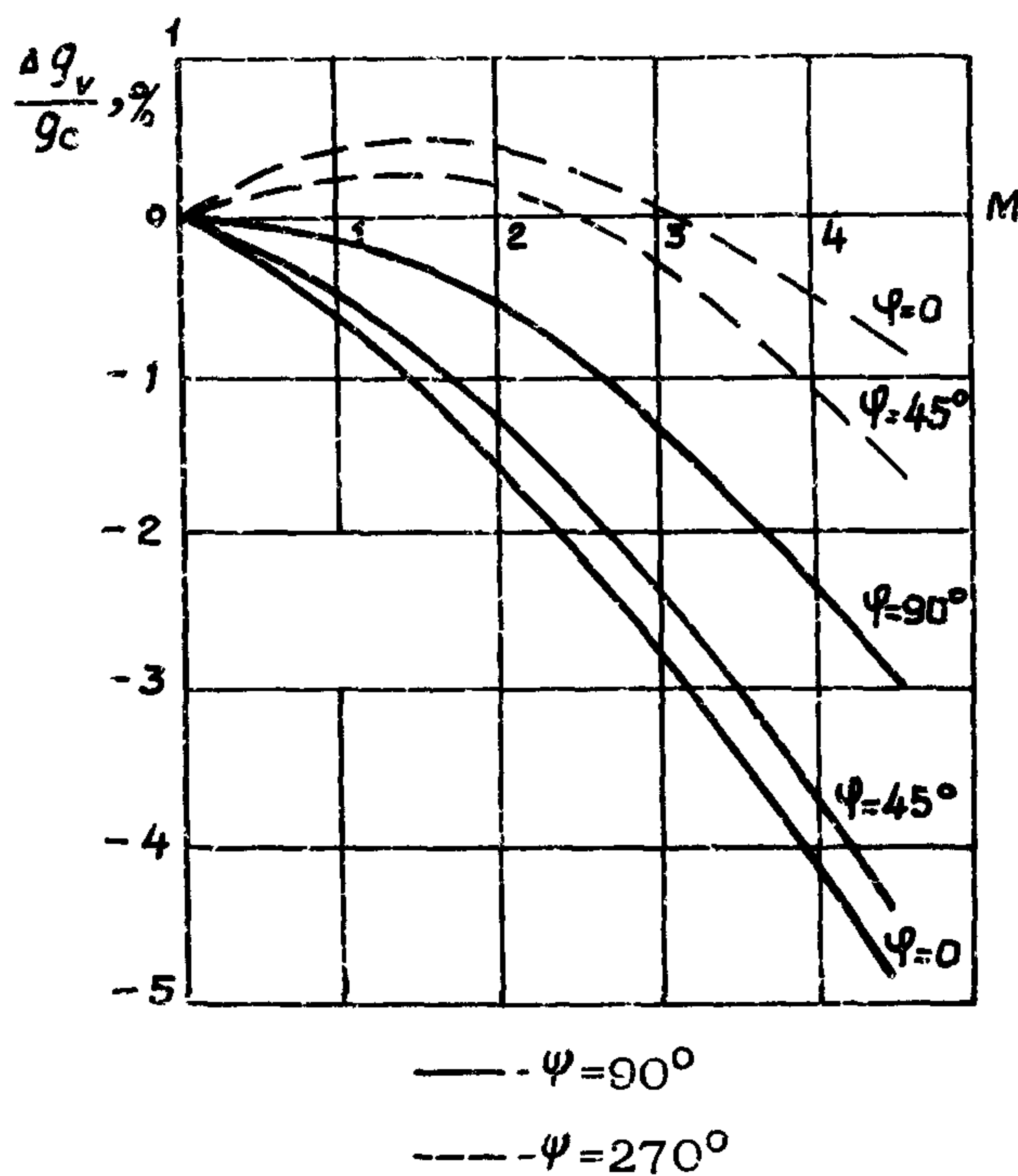
Изм. № дубликата
Изм. № подлинника

4480



Черт. 3

$h = 0 \div 30 \text{ км}$



Черт. 4

Пользуясь приведенным материалом (см. черт. 1 - 4) ускорение свободного падения для заданных условий полета можно определить по формуле

$$g_{\text{ла}} = \left(1 + \frac{\Delta g_L}{100} + \frac{\Delta g_v}{100}\right) g_c. \quad (11)$$

№ изм.

№ изв.

4480

Изм. № дубликата

Изм. № подлинника

Изм. № дубликата	
Изм. № подлинника	4480

т.е. уменьшение ускорения свободного падения ЛА от g_c составит 0,6%.

ТИПЫ И ОСНОВНЫЕ ХАРАКТЕРИСТИКИ ПОВЕРОЧНЫХ СРЕДСТВ

Наименование поверочного средства	Тип поверочного средства	Диапазон воспроизведения постоянного ускорения, м/с ²	Диапазон воспроизведения ускорения (амплитуды) при гармоническом колебании, м/с ²	Диапазон частот гармонического колебания, Гц	Погрешность воспроизведения ускорения	
					Среднее квадратическое отклонение результата δ_p	Неисключенная систематическая погрешность δ_o
Установка с поворотным столом на базе оптической головки ОДГ-10	ПС-3	До 0,01 Св. 0,01 до 01 " 0,1 до 1,0 " 1,0 до 10	-	-	$1 \cdot 10^{-2} - 5 \cdot 10^{-3}$ $5 \cdot 10^{-3} - 6 \cdot 10^{-4}$ $6 \cdot 10^{-4} - 1 \cdot 10^{-4}$ $1 \cdot 10^{-4} - 1 \cdot 10^{-5}$	$4 \cdot 10^{-2} - 1,5 \cdot 10^{-2}$ $1,5 \cdot 10^{-2} - 2,5 \cdot 10^{-3}$ $2,5 \cdot 10^{-3} - 3 \cdot 10^{-4}$ $3 \cdot 10^{-4} - 3 \cdot 10^{-5}$
Образцовая центрифуга	Ц1-200	5 - 200	-	-	$3 \cdot 10^{-5}$	$1 \cdot 10^{-4}$
Низкочастотная вибрационная электродинами- ческая установка для вертикальных и гори- зонтальных гармонических колебаний	ВЭДСН-008	-	До 100	0,1 - 25	$3 \cdot 10^{-3}$	$5 \cdot 10^{-4}$
Образцовая центрифуга с двойным поворотным столом	ДЦ-1	10 - 100 5 - 200	10 - 100 10 - 100	0,5 - 30	$3 \cdot 10^{-5*}$ $5 \cdot 10^{-2**}$	$1 \cdot 10^{-4*}$ $2,5 \cdot 10^{-2} - 2 \cdot 10^{-2**}$
Образцовая центрифуга с наклонным поворотным столом	СГА-1	± 10	± 10	0,2 - 76	$1 \cdot 10^{-4*}$	$1 \cdot 10^{-4*}$
Центрифуга	СЦП-800	До 8000	-	-	$3 \cdot 10^{-3}$	-
Центрифуга с наклонным поворотным столом	СТА-1-003	± 10	± 10	0,25 - 25	$1 \cdot 10^{-2*}$	-
Вибрационный механический стенд	ВМС-35-2	-	До 350	3,5 - 35	$5 \cdot 10^{-2}$	-

* Для постоянной составляющей ускорения.

** Для гармонической составляющей ускорения при частоте колебаний 15 Гц.

ПРИЛОЖЕНИЕ 7

Обязательное

Оформление протокола поверки акселерометров

ПРОТОКОЛ № _____

_____ 19 ____ г.

Поверка _____, тип _____
наименование преобразователя

Заводской номер _____ Год выпуска _____

Пределы измерений

Основная погрешность, % _____

Дополнительная погрешность
при температуре $+60^{\circ}\text{C}$, % _____

Дополнительная погрешность
от других воздействующих факторов, % _____

Образцовые приборы:

ТИП _____, № _____, КЛАСС ТОЧНОСТИ _____

1. Внешний осмотр _____
годен, негоден

2. Сопротивление изоляции _____ МОм

3. Показатели образцового и поверяемого измерительных средств

Задаваемое значение измеряемой величины	Расчетное значение входного (выходного) сигнала	Измеренное значение выходного сигнала акселерометра		Примечание
		прямого хода	обратного хода	

Иив. № дубликата	
Иив. № водлинника	4480

5. Нестабильность градуировочной характеристики за период _____
_____ составляет _____

— воздействия температуры в диапазоне _____, °C составляет _____ %;

7. Неравномерность амплитудно-частотной характеристики в диапазоне, Гц

9. Фазово-частотная характеристика

Подпись лица, выполнявшего поверку _____
инициалы, фамилия

Подпись начальника
приборно-измерительной лаборатории _____
инициалы, фамилия

