

РОССИЙСКАЯ ФЕДЕРАЦИЯ



ФЕДЕРАЛЬНАЯ СЛУЖБА  
ПО ИНТЕЛЛЕКТУАЛЬНОЙ СОБСТВЕННОСТИ,  
ПАТЕНТАМ И ТОВАРНЫМ ЗНАКАМ

(19) **RU** (11) **2 376 607** (13) **C1**

(51) МПК  
**G01P 21/00 (2006.01)**

(12) ОПИСАНИЕ ИЗОБРЕТЕНИЯ К ПАТЕНТУ

Статус: не действует (последнее изменение статуса: 02.07.2021)  
Пошлина: Возможность восстановления: нет.

(21)(22) Заявка: **2008136649/28**, 12.09.2008

(24) Дата начала отсчета срока действия патента:  
12.09.2008

(45) Опубликовано: **20.12.2009** Бюл. № 35

(56) Список документов, цитированных в отчете о  
поиске: **RU 2267749 C1, 10.01.2006. RU  
2272299 C1, 20.03.2006. RU 2184979 C1,  
10.07.2002. DE 19844911 A, 20.04.2000. US  
5274576 A, 28.12.1993.**

Адрес для переписки:

**101000, Москва, Центр, Уланский пер., 13,  
стр.2, ИГЭ РАН, А.А. Гинзбургу**

(72) Автор(ы):

**Гинзбург Александр Абрамович (RU),  
Савосин Владимир Викторович (RU),  
Воронин Валерий Витальевич (RU),  
Тимков Виктор Владимирович (RU),  
Фирсова Софья Николаевна (RU),  
Ицко Андрей Сергеевич (RU),  
Ющенко Владимир Сергеевич (RU),  
Манукин Анатолий Борисович (RU),  
Новикова Анна Викторовна (RU),  
Березин Павел Владимирович (RU),  
Кондратенко Ростислав Игоревич (RU)**

(73) Патентообладатель(и):

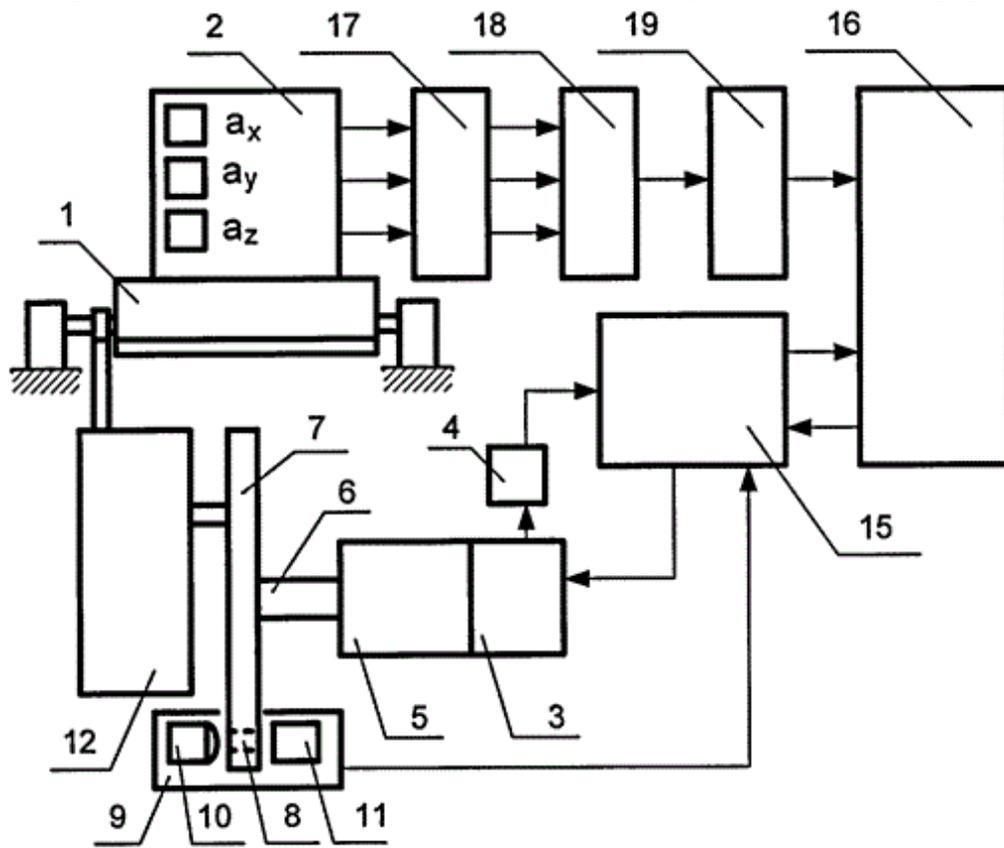
**Учреждение Российской академии наук  
Институт геоэкологии им. Е.М. Сергеева  
РАН (ИГЭ РАН) (RU)**

(54) ТРЕХКООРДИНАТНЫЙ АКСЕЛЕРОМЕТР

(57) Реферат:

Изобретение относится к измерительной технике и может быть использовано для измерения ускорений, вызываемых колебаниями основания, на котором установлен трехкоординатный акселерометр. Технический результат - повышение точности измерений. Для достижения данного результата акселерометр содержит калибровочную платформу 1, три однокоординатных датчика ускорений 2, электромотор 3 с датчиком положения ротора 4 и редуктором 5, диск 7 с отверстиями 8, оптоэлектронный блок 9 с фотодиодом 10 и фотоприемником 11. Диск 7 расположен между фотодиодом 10 и фотоприемником 11 так, чтобы отверстия диска при его вращении проходили между фотодиодом 10 и фотоприемником 11. Блок 12 задания угловых колебаний калибровочной платформы 1 соединен с диском 7 и выполнен в виде двух рычагов 13 и 14, один из которых одним концом шарнирно соединен с диском 7, а другим - шарнирно связан со вторым рычагом 14. Другой конец второго рычага 14 жестко закреплен на калибровочной платформе 1. Модуль управления калибровкой 15 имеет три входа и два выхода. Два однокоординатных датчика 2 ускорений с горизонтальными осями чувствительности расположены по одну сторону и на равных расстояниях от оси колебаний калибровочной платформы 1,

а третий - на оси колебаний калибровочной платформы 1. 3 ил.



Фиг. 1