

Краткая инструкция автора по работе с рецензиями

**Автор, помни, что рецензент –
твой помощник по работе над статьей!
Уважай его труд!**

Как работать с полученными рецензиями.

1. Внимательно прочитайте все замечания и комментарии рецензентов.
2. Подготовьте ответ на каждое замечание или комментарий рецензента с указанием того, как это учтено в тексте статьи. Если в рецензии есть пронумерованный список замечаний, при ответе строго соблюдайте нумерацию.

Примеры ответов на рецензии:

Пример 1. Список ответов и комментариев к исправлениям в статье.

Справка об устранении замечаний

Правки в тексте статьи

Рецензия №1

Номер замечания	Замечание	Ответ рецензенту
1	Добавить кинематическую схему станда, поскольку на рис. 1 изображены только трудно различимые системы координат	Добавлена кинематическая схема станда.
2	Было бы полезно расшифровать содержание формулы (2): центробежные ускорения, Кориолиса и т.д. Неясно, что такое V_r .	После формулы (2) вставлен поясняющий текст.
3	Добавить требования к точности задания R (погрешн. поз. 0,1 мм)	Величина R является расстоянием от точки пересечения осей вращения станда (делается допущение, что они пересекаются) до геометрического центра измерительного модуля (точка Ц). Эта

λ_1, λ_2 – углы разворотов вокруг наружной и внутренней осей станда;
 $\Delta\psi, \Delta\theta$ – погрешности выставки станда ($O_S z_S z_S$) в плоскости горизонта ($O_S \eta z_S$);
 $\mathbf{R} = (x_2, y_2, z_2)$ – радиус-вектор, определяющий место расположения геометрического центра ИИМ в системе координат $O_S x_1 y_1 z_1$;
 $\dot{\lambda}_1, \dot{\lambda}_2$ ($\ddot{\lambda}_1, \ddot{\lambda}_2$) – угловые скорости (ускорения) вращений вокруг наружной и внутренней осей станда.

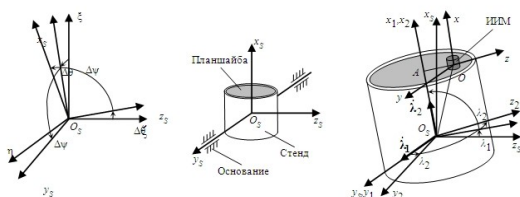


Рис. 1 – Кинематическая схема станда и системы координат

Пример 2. Ответы на замечания с использованием режима «Рецензирование» редактора Word.

Рис. 1 – Кинематическая схема станда и системы координат

Примечание [TD1]: Добавлена кинематическая схема станда.

$$\mathbf{W}_{xyz} = C_{\lambda_2}^{-1} C_{\lambda_1}^{-1} \left[\dot{\lambda}_1 \times (\dot{\lambda}_1 \times \mathbf{R}) + \ddot{\lambda}_1 \times \mathbf{R} + \dot{\lambda}_2 \times (\dot{\lambda}_2 \times \mathbf{R}) + \ddot{\lambda}_2 \times \mathbf{R} + 2\dot{\lambda}_1 \times \mathbf{V}_r - \mathbf{g} \right], \quad (2)$$

где: $\dot{\lambda}_1 \times (\dot{\lambda}_1 \times \mathbf{R})$; $\dot{\lambda}_2 \times (\dot{\lambda}_2 \times \mathbf{R})$ – нормальные ускорения при переносном и относительном движениях триады, соответственно;
 $\ddot{\lambda}_1 \times \mathbf{R}$; $\ddot{\lambda}_2 \times \mathbf{R}$ – касательные ускорения при переносном и относительном движениях триады, соответственно;
 $2\dot{\lambda}_1 \times \mathbf{V}_r$ – ускорение Кориолиса;

$C_{\lambda_1}, C_{\lambda_2}$ – матрицы переходов из $O_S x_1 y_1 z_1$ в $O_S x_3 y_3 z_3$ и из $O_S x_2 y_2 z_2$ в $O_S x_1 y_1 z_1$, соответ-

Примечание [TD2]: После формулы вставлен поясняющий текст.

3. Отвечайте на рецензию конструктивно. Не сопровождайте ответы эмоциональными комментариями, даже если они присутствовали в рецензии.
4. Не стремитесь ответить на рецензию как можно скорее. Главное – тщательность обработки замечаний! Вместе с тем задержка с ответом более 1 месяца не приветствуется. Всегда сообщайте в редакцию о том, что на обработку рецензии потребуется больше времени.