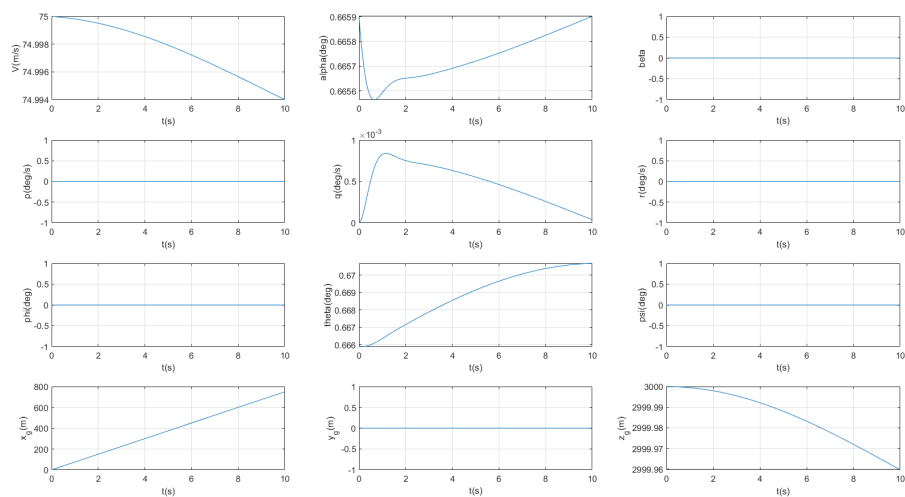
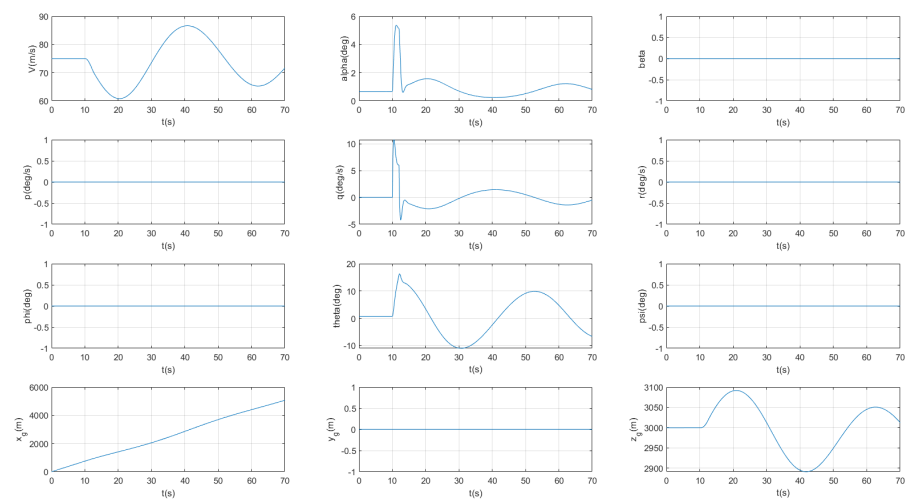


仿真结果

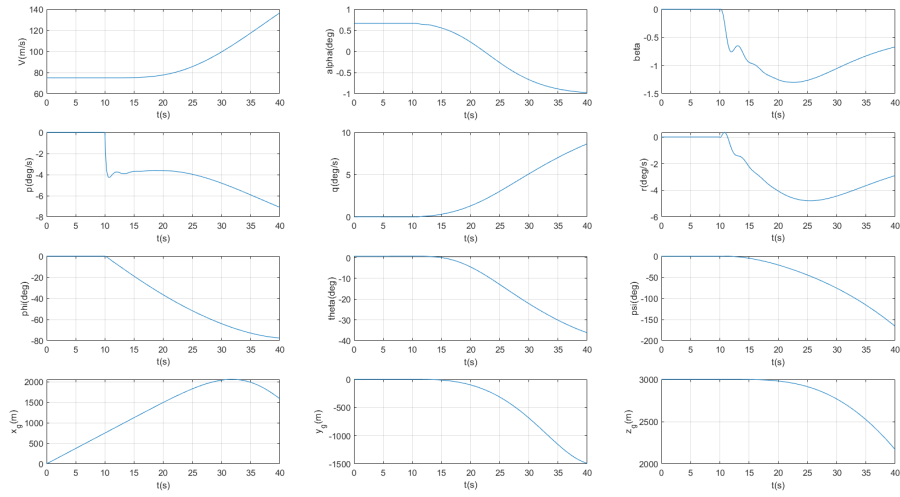
1. 基准状态保持10s



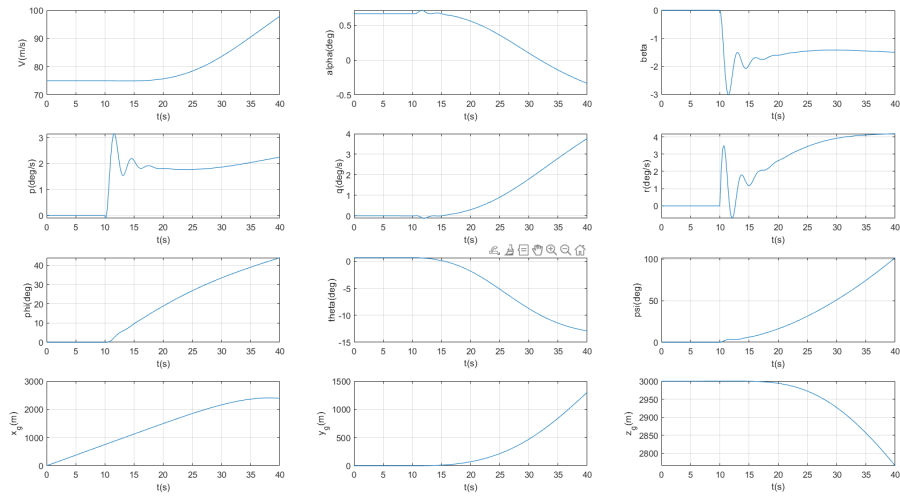
2. 升降舵相对基准状态上偏5度，并保持2秒，然后回到基准舵偏角，仿真时长 60s



3. 副翼相对基准状态偏转正 2 度，仿真时长 30s



4. 方向舵相对基准状态偏转负 2 度，仿真时长 30s



5. 升降舵、副翼及方向舵相对基准状态同时偏转正2度，并保持2秒，然后都回到基准偏角，仿真时长 60s

