

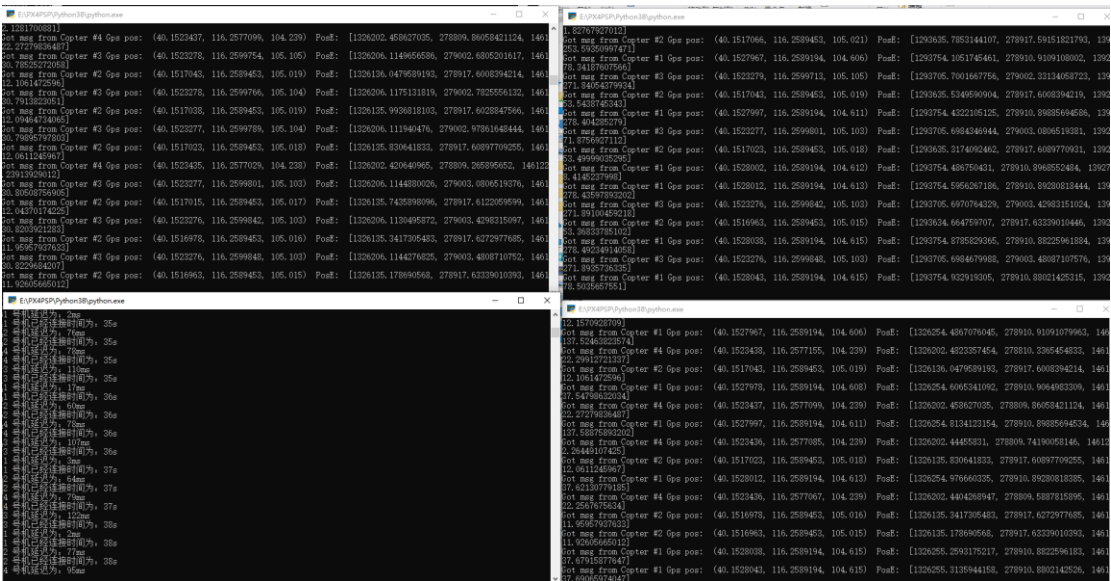
1、实验名称及目的

粗粒度集群组网实验：通过无人机集群组网发送的数据都会发送到粗粒度组网程序监听的 30000 端口，然后根据粗粒度组网的规则判断能否到达目的无人机并计算丢包。

2、实验原理

3、实验效果

本实验利用 CopterSim 实现了仿真过程中得数据记录。



4、文件目录

(本目录中，只需罗列主要文件即可。)

| 文件夹/文件名称 | 说明 |
|----------------|--------------|
| CopterSim1.csv | 1 号飞机 LOG 文件 |
| CopterSim2.csv | 2 号飞机 LOG 文件 |
| CopterSim3.csv | 3 号飞机 LOG 文件 |

5、运行环境

(所用软件版本须注明)

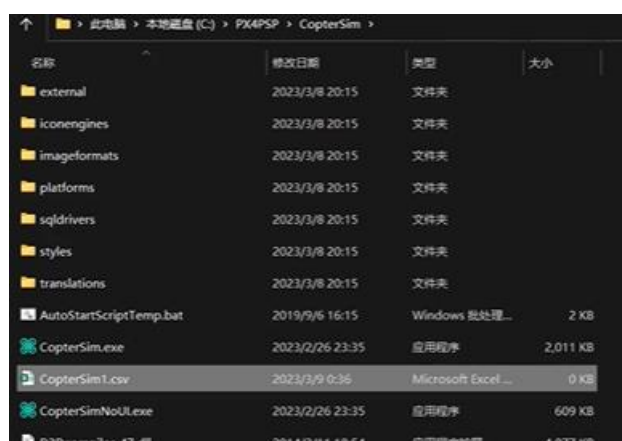
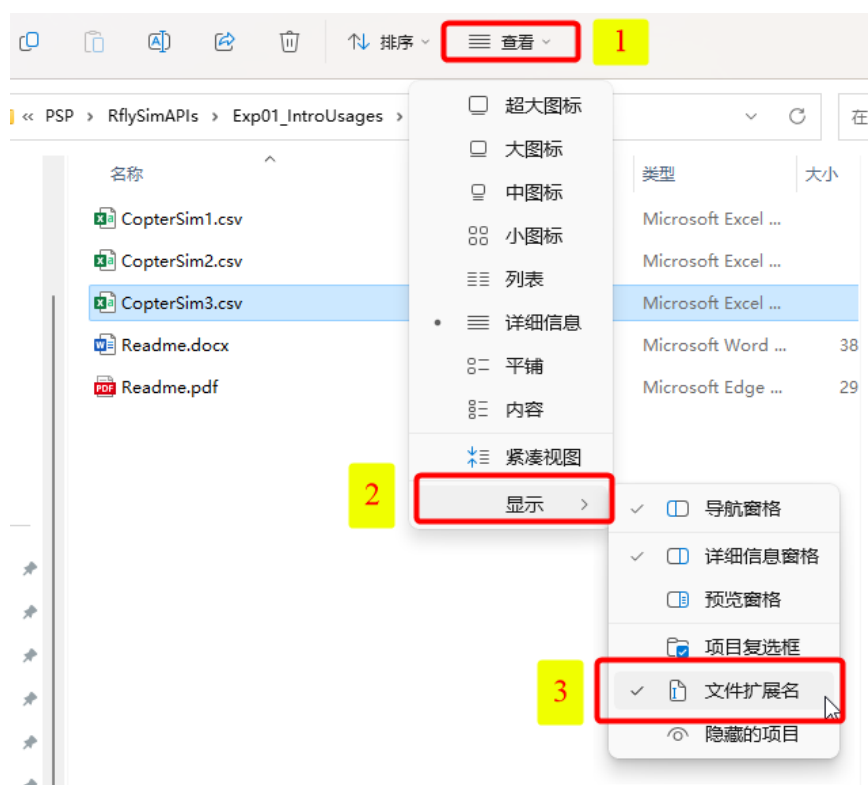
| 序号 | 软件要求 | 硬件要求 | |
|----|------------------|-----------------------|----|
| | | 名称 | 数量 |
| 1 | Windows 10 及以上版本 | 笔记本/台式电脑 ^① | 1 |
| 2 | RflySim 平台免费版 | | |

①：推荐配置请见：<https://doc.rflysim.com/1.1InstallMethod.html>

6、实验步骤

Step 1:

复制本文件夹下的 CopterSim1.csv、CopterSim2.csv、CopterSim3.csv 文件到 “*PX4PS P\CopterSim” 文件夹下(也可新建 CopterSim1.csv”， “CopterSim2.csv” 和 “CopterSim3.csv” 文件)。注：新建之前请确认打开“文件扩展名”显示，新建的 CopterSim+i.csv 的文件（例如，CopterSim1.csv），然后每次仿真后会记录仿真真值数据（同 RflySim3D 接收数据，包含了位置、速度、电机转速等信息）。



Step 2:

双击 SITLRun，并输入 3，创建三个飞机，可以在 CopterSim 看到飞机的 id（显示区和“UDP 收端口”），然后在 QGC 内进行起飞、前飞、降落等操作（CopterSim 上的“开始仿真”

