# 1、实验名称及目的

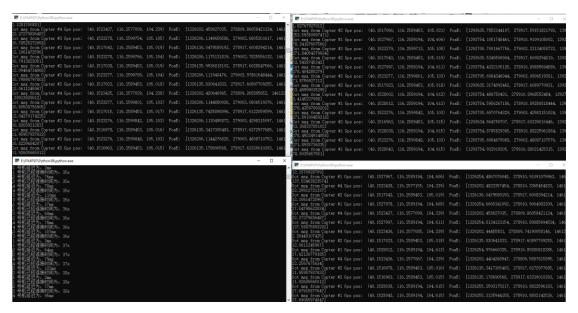
粗粒度集群组网实验:通过无人机集群组网发送的数据都会发送到粗粒度组网程序监 听的 30000 端口,然后根据粗粒度组网的规则判断能否到达目的无人机并计算丢包。

# 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)

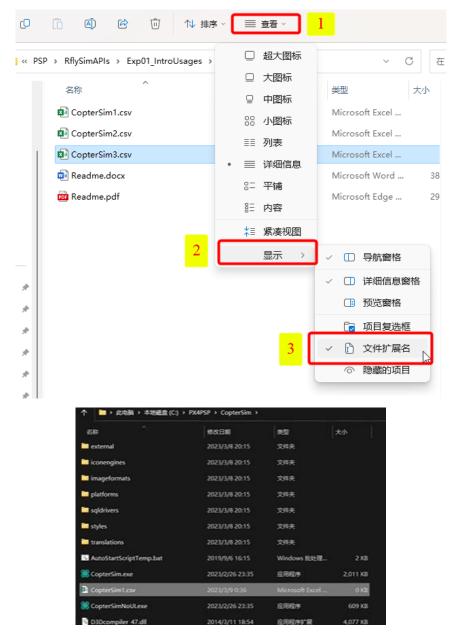
| 序号 | 软件要求             | 硬件要求                  |    |
|----|------------------|-----------------------|----|
|    | <b>∜什女</b> 水     | 名称                    | 数量 |
| 1  | Windows 10 及以上版本 | 笔记本/台式电脑 <sup>①</sup> | 1  |
| 2  | RflySim 平台免费版    |                       |    |

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

## 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.cs v"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"

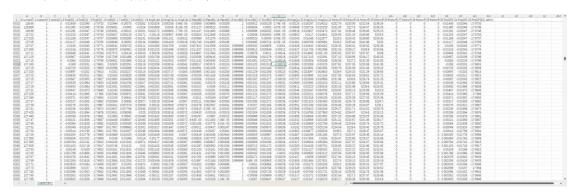
按钮按下,就会开始记录数据,也可在 RflySim3D 中按下键盘的"D"键,实时显示当前飞机数据),再在 cmd 窗口结束仿真关闭所有程序,关闭之后打开文件 CopterSim 的安装目录,可以看到刚才新建的三个文件大小已经刷新。

#### Step 3:

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"按钮按下,就会开始记录数据,也可在 RflySim3D 中按下键盘的"D"键,实时显示当前飞机数据),再在 cmd 窗口结束仿真关闭所有程序,关闭之后打开文件 CopterSim 的安装目录,可以看到刚才新建的三个文件大小已经刷新。

#### Step 4:

使用 Excel 即可打开生成的文件。



### 7、参考资料

[1]. 无

## 8、常见问题

Q1: \*\*\*\*

A1: \*\*\*\*