

# 1.BasicExps 基础功能性实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	故障注入模块的最大模板	通过本例程学习故障注入最大模板的使用。	<a href="#">e1_NoFaultModelMaxTemplate\Readme.pdf</a>	免费版
2	基于最大模板的 GPS 模块故障注入的原理	基于最大模板进行 GPS 模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e2_GPSFault\Readme.pdf</a>	免费版
3	基于最大模板的电机模块故障注入的原理	基于最大模板进行电机模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e3_MotorFault\Readme.pdf</a>	免费版
4	基于最大模板的传感器模块故障注入的原理	对最大模板的传感器模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式（python/matlab 形式）注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e4_SensorFault\Readme.pdf</a>	免费版
5	基于最大模板的环境风模块故障注入的原理	对最大模板的环境风模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式	<a href="#">e5_WindFault\Readme.pdf</a>	免费版

		(python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。		
6	基于最大模板的负载模块故障注入的原理	对最大模板的负载模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式 (python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e6_LoadFault\Readme.pdf</a>	免费版
7	基于最大模板的螺旋桨模块故障注入的原理	对最大模板的螺旋桨模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式 (python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e7_PropFault\Readme.pdf</a>	免费版
8	基于最大模板的电池模块故障注入的原理	nan	<a href="#">e8_BatteryFault\Readme.pdf</a>	免费版

## 所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">Readme.pdf</a>	免费版
2	故障注入模块的最大模板	通过本例程学习故障注入最大模板的使用。	<a href="#">e1_NoFaultModelMaxTemplate\Readme.pdf</a>	免费版
3	基于最大模板的 GPS 模块故障注入的原理	基于最大模板进行 GPS 模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e2_GPSFault\Readme.pdf</a>	免费版
4	基于最大模板的电机模块故障注入的原理	基于最大模板进行电机模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e3_MotorFault\Readme.pdf</a>	免费版
5	基于最大模板的传感器模块故障注入的原理	对最大模板的传感器模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式（python/matlab 形式）注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e4_SensorFault\Readme.pdf</a>	免费版
6	基于最大模板的环境风模块故障注入的原理	对最大模板的环境风模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式	<a href="#">e5_WindFault\Readme.pdf</a>	免费版

		(python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。		
7	基于最大模板的负载模块故障注入的原理	对最大模板的负载模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式 (python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e6_LoadFault\Readme.pdf</a>	免费版
8	基于最大模板的螺旋桨模块故障注入的原理	对最大模板的螺旋桨模块故障建模，将故障建模的模型导出为 DLL 文件，再通过 CopterSim 加载 DLL 文件，最后通过 udp 模式 (python/matlab 形式) 注入故障码进行故障注入仿真。	<a href="#">e7_PropFault\Readme.pdf</a>	免费版
9	基于最大模板的电池模块故障注入的原理	nan	<a href="#">e8_BatteryFault\Readme.pdf</a>	免费版

## 备注

注 1：各版本区别说明详见：<http://rflysim.com/doc/RflySimVersions.xlsx>。更高版本获取请见：<https://rflysim.com/download.html>，或咨询 [service@rflysim.com](mailto:service@rflysim.com)。