1. 先配置Config.json配置文件，如果是多台无人机集群控制，只能通过配置文件远程通信，代码内修改通信配置方式只能实现单架飞机，因此像client\_ue.pynN内这样的代码应该是被注释的()

vis.RemotSendIP = '192.168.31.104'

配置文件通信配置方法，看平台PPTs 第六讲视觉部分

1. 运行平台，运行平台需要和其他模块结合起来(比如，用固定翼，无人车，无人船等模型，不适用当前的bat启动平台)，如果平台已经运行了，此步骤可以省略
2. 运行client\_ue4.py，记得多架飞机通信代码内需要注释第 1 条内的代码；
3. 在远程端启动server\_ue.py,默认是开启ROS功能，因此运行server\_ue.py前需要运行roscore，当然可以注释 isEnableRosTrans=Ture，取消ros功能