

e4_CrossRing 无人机穿环实验

通过平台接口进行图像的获取，然后通过运行“CrossRing3.py”程序，飞机起飞后并开启视觉跟踪，按照顺序穿过三个环，最后自动降落。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	三无人机分布式控制实验	通过三个 python 运行文件，使得三架飞机分布进行穿环。	ThreeUAVDemo\Readme.pdf	免费版
2	双无人机分布式控制实验	通过两个 python 运行文件，使得两架飞机分布进行穿环。	TwoUAVDemo\Readme.pdf	免费版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	无人机穿环实验	通过平台接口进行图像的获取，然后通过运行“CrossRing3.py”程序，飞机起飞后并开启视觉跟踪，按照顺序穿过三个环，最后自动降落。	Readme.pdf	免费版
2	三无人机分布式控制实验	通过三个 python 运行文件，使得三架飞机分布进行穿环。	ThreeUAVDemo\Readme.pdf	免费版
3	双无人机分布式控制实验	通过两个 python 运行文件，使得两架飞机分布进行穿环。	TwoUAVDemo\Readme.pdf	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。