

e6_CarR1DiffCtrl 差动无人车控制实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括差动无人车速度和位置控制实验

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
2	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
3	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
4	Matlab 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
5	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
6	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
7	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
8	Matlab 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	差动无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括差动无人车速度和位置控制实验	readme.pdf	集合版
2	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
3	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
4	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
5	Matlab 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
6	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
7	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
8	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
9	Matlab 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版

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。