e2_UAVCtrl 三维模型调整接口实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶场景开发工具介绍,包括各种模型各执行器的调整和模型整体的调整

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	执行器绑定实验	通过 xml 脚本绑定相互关联的执行器组件。	1.ActuatorBinding\Readme.pdf	个人版
2	执行器控制实验	通过修改 xml 文件验证超 8 维执行器控制。	2.ActuatorCtrl\Readme.pdf	个人版
3	Simulink 载具模型绑定实验	利用 simulinks 调整模型相对关系	3.ModelBindSim\Readme.pdf	个人版
4	Python 载具模型绑定实验	使用 Python 调整模型之间的相对关系	4.VehicleAttachPy\Readme.pdf	个人版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	三维模型调整接口实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶场景开发工 具介绍,包括各种模型各执行器的调整和模型整体 的调整	=	个人版
2	执行器绑定实验	通过 xml 脚本绑定相互关联的执行器组件。	1.ActuatorBinding\Readme.pdf	个人版
3	执行器控制实验	通过修改 xml 文件验证超 8 维执行器控制。	2.ActuatorCtrl\Readme.pdf	个人版
4	Simulink 载具模型绑定实验	利用 simulinks 调整模型相对关系	3.ModelBindSim\Readme.pdf	个人版
5	Python 载具模型绑定实验	使用 Python 调整模型之间的相对关系	4.VehicleAttachPy\Readme.pdf	个人版

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。