

1、实验名称及目的

手动软件在环仿真配置实验：熟悉软件在环仿真流程。

2、实验效果

手动设置实现软件在环仿真。

3、文件目录

文件夹/文件名称	说明
无	无

4、运行环境

序号	软件要求	硬件要求	
		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 ^①	1
2	RflySim 平台免费版		

①：推荐配置请见：<https://doc.rflysim.com>

5、实验步骤

Step 1:

打开 CopterSim 软件，并在其“仿真模式”选项选择标签“PX4_SITL”，同时检查其他配置保持默认。



Step 2:

打开 RflySim3D 软件。

Step 3:

点击桌面 RflyTools 文件夹内的编译器快捷方式（例如，Win10WSL），在其中输入命令“make px4_sitl none”。等待 CopterSim 左下角消息框提示“GPS 3D Fixed”完成初始化。

注：在任意 cmd 窗口中输入 bash，可以打开 WSL 子系统窗口，它可以看作 Ubuntu 的虚拟机，在其中可以测试 Linux 的一些命令，并且学习 Linux 系统编程方法。

注：Windows 的路径盘符“C:”，在 WSL 中需要映射成“/mnt/c/”。例如，C:\PX4PSP

的路径，在 WSL 中为 “/mnt/c/PX4PSP”。

Step 4:

打开 QGroundControl (QGC) 地面站软件，即可控制飞机自动起飞。



6、参考文献

[1]. 无