## 1、实验名称及目的

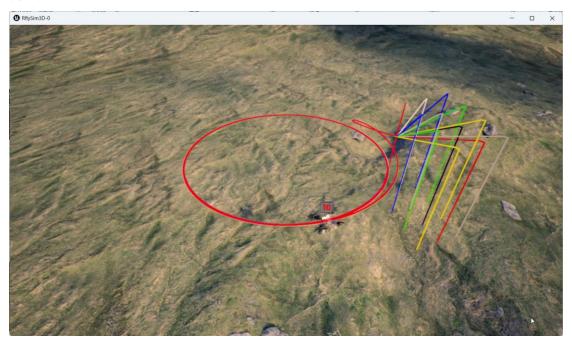
12 机质点集群实验: 从模型精度的角度,使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) +真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式,能够有效提高模型可信度,从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 12 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。

### 2、实验原理

为了提高单台电脑仿真集群飞机的数量,就需要降低模型精度并使用简化飞控模型。 因此本平台在 Python 下开发出了质点多旋翼模型,只需 Python 和 RflySim3D 两个软件即可 在单台电脑上实现百驾级别的无人机集群仿真。

#### 3、实验效果

可实现 12 个飞机先起飞并悬停,然后汇集到同一位置,接着开始同步画圆,形成一个同心圆。



## 4、文件目录

文件夹/文件名称	说明
NoPX4SITL12Swarm.bat	启动仿真配置文件
NoPX4SITL12Swarm.py	实现功能主文件
PX4MavCtrlV4.py	功能实现接口文件

# 5、运行环境

序号    软件要求	硬件要求	
	<b>大川</b> 女木	名称

1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 <sup>①</sup>	1
2	RflySim 平台免费版		
3	Visual Studio Code		

① : 推荐配置请见: https://doc.rflysim.com/1.1InstallMethod.html

# 6、实验步骤

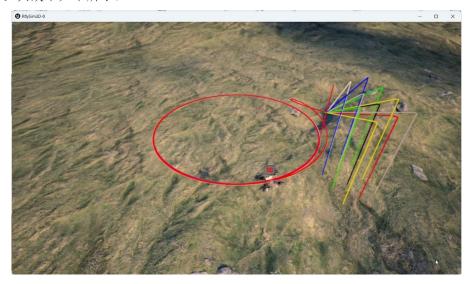
## Step 1:

执行 NoPX4SITL12Swarm.bat 文件。只会出现 RflySim3D 软件。



## Step 2:

用 VS code 打开到本实验路径文件夹,运行 NoPX4SITL12Swarm.py 文件,启动仿真。然后在 VScode 终端上就会出现无人机的仿真状态数据,RflySim3D 中的无人机也会先起飞然后降落。其效果如下所示:



#### 7、参考文献

[1] 下面以单个飞机为例,介绍控制流程:

mav = PX4MavCtrl.PX4MavCtrler(20100) # 创建一号飞机实例 mav.initPointMassModel(-8.086,[0,0,0]) # 初始化质点模型循环 print((mav.uavPosNED,mav.truePosNED, # 打印数据 mav.SendPosNED(0, 0, -1.7, 0) # 发送目标位置 mav.SendMavArm(True) # 解锁飞控,飞机起飞 time.sleep(5) # 代码暂停 5s,飞机到达起飞点并悬停 mav.SendVelNED(0, 0, 1, 0) # 发送向下速度,飞机降落 mav.EndPointMassModel() # 退出质点模型循环

[2] 代码解析如下: (与 4 飞机例子-\*\PX4PSP\RflySimAPIs\10.RflySimSwarm\1.BasicExps\e9 NoPX4SITL4Swarm-区别部分):

MavList=MavList+[PX4MavCtrl.PX4MavCtrler(20100+ii\*2)] #建立飞机实例矩阵 InitPosList=[\*\*\*\*\*\*\*] # 配置飞机初值矩阵 MavList[i].initPointMassModel(InitPosList[i][0],InitPosList[i][1:4]) #通过矩阵初始化 Error2UE4Map = Error2UE4Map+[\*\*\*] # 计算每个飞机起飞坐标系与 UE4 地图坐标系差值 MavList[0].sendUE4Cmd(b 'RflyChangeViewKeyCmd S') # RflySim3D 显示飞机数字标号 MavList[0].sendUE4Cmd(b 'RflyChangeViewKeyCmd T') # RflySim3D 显示飞机数字标号 MavList[i].SendPosNED(0, 0, -10, 0) # 飞机各自起飞到 10m 高(以起飞点为坐标系) targetPosE=np.array([-0,0,-15]) # 设置默认高度 15m,所有飞机汇集到本坐标 targetPosE=np.array([10\*math.sin(t/2+math.pi/2)-10,10\*math.sin(t/2.0),-15]) # 生成圆形轨迹 targetPosE=targetPosE+Error2UE4Map[j] # 将圆形轨迹映射到各飞机起飞坐标系 mav.SendPosNED(targetPosE[0],targetPosE[1],targetPosE[2],0) #发送圆形轨迹 MavList[i].EndPointMassModel() # 各飞机退出仿真循环

## 8、常见问题

Q1: 无

A1: 无