

## e1\_UEMapCtrl 完整场景控制接口实验

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，基于 0.ApiExps\ue6\_RflySim3DCtrlAPI 文件夹中的实验，包括各种快速布置场景的方法和特效的调用方法

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	通过快捷键与 xml 文件快速布置标靶场景实验	在特定场景中，通过快捷键创建标靶，并通过修改 xml 文件使之与地形匹配，是新生成的标靶与原有标靶相同。	<a href="#">1.TargetCreateKey\Readme.pdf</a>	个人版
2	基于 Cesium 的全球大场景使用	熟悉导入高精度大场景和任意指定飞机 GPS 起点坐标三维仿真的方法	<a href="#">10.CesiumPlugin\Readme.pdf</a>	个人版
3	RflySim3D 自带特效使用方法	展示平台内置的一些模型特效生成和使用方法，如虚拟管道和一些固定翼飞机模型	<a href="#">11.EffectPlugins\Readme.pdf</a>	个人版
4	爆炸特效触发实验	验证蓝图模型的爆炸特效接口。	<a href="#">12.DamageModel\Readme.pdf</a>	个人版
5	可视化 UE 显示接口调用	通过调用 python 接口，创建目标以及设置目标的标签属性等。	<a href="#">13.RflySim3DMsgDispDemo\Readme.pdf</a>	个人版
6	通过 python 脚本布置标靶场景实验	在不同场景中，通过运行 python 脚本同时创建三个标靶，并通过修改 python 脚本中对应的命令（发送的 Z 轴坐标）使之与地形匹配，使新生成的标靶与原有标靶相同。	<a href="#">2.TargetCreatePy\Readme.pdf</a>	个人版
7	场景布置与快速地形匹配实验	在山地场景中，通过运行 python 脚本创建人物，并通过修改 python 脚本中对应的命令（发送的 Z 轴坐标）使之与地形匹配。	<a href="#">3.TargetPlace\Readme.pdf</a>	个人版

8	Simulink 获取地形并模拟物体运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地面运动的各种模型。	<a href="#">4.TrajGen\Readme.pdf</a>	个人版
9	Simulink 同构模型运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的同构模型。	<a href="#">5.TrajGenMulti\Readme.pdf</a>	个人版
10	Simulink 异构多物体运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的异构模型。	<a href="#">6.HeterTrajGenMulti\Readme.pdf</a>	个人版
11	车队圆环轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成在冰面上方运动的车辆圆环编队。	<a href="#">7.TenCarCircleCtrl\Readme.pdf</a>	个人版
12	RflySim3D 切换地图控制脚本实验	RflySim3D 能自动识别指定目录下的 txt 脚本，创建一个脚本并输入控制台命令，让 RflySim3D 在进入某个地图时，自动运行脚本，来完成一些场景布置，或者 UE 控制的任务。	<a href="#">8.TXTMapCtrlScript\Readme.pdf</a>	个人版
13	获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据实验	通过平台提供的 python 接口获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据。	<a href="#">9.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	个人版

## 所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	完整场景控制接口实验	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, 基于 0.ApiExps\le6_RflySim3DCtrlAPI 文件夹中的实验, 包括各种快速布置场景的方法和特效的调用方法	.	个人版
2	通过快捷键与 xml 文件快速布置标靶场景实验	在特定场景中, 通过快捷键创建标靶, 并通过修改 xml 文件使之与地形匹配, 是新生成的标靶与原有标靶相同。	<a href="#">1.TargetCreateKey\Readme.pdf</a>	个人版
3	基于 Cesium 的全球大场景使用	熟悉导入高精度大场景和任意指定飞机 GPS 起点坐标三维仿真的方法	<a href="#">10.CesiumPlugin\Readme.pdf</a>	个人版
4	RflySim3D 自带特效使用方法	展示平台内置的一些模型特效生成和使用方法, 如虚拟管道和一些固定翼飞机模型	<a href="#">11.EffectPlugins\Readme.pdf</a>	个人版
5	爆炸特效触发实验	验证蓝图模型的爆炸特效接口。	<a href="#">12.DamageModel\Readme.pdf</a>	个人版
6	可视化 UE 显示接口调用	通过调用 python 接口, 创建目标以及设置目标的标签属性等。	<a href="#">13.RflySim3DMsgDispDemo\Readme.pdf</a>	个人版
7	通过 python 脚本布置标靶场景实验	在不同场景中, 通过运行 python 脚本同时创建三个标靶, 并通过修改 python 脚本中对应的命令 (发送的 Z 轴坐标) 使之与地形匹配, 使新生成的标靶与原有标靶相同。	<a href="#">2.TargetCreatePy\Readme.pdf</a>	个人版
8	场景布置与快速地形匹配实验	在山地图场景中, 通过运行 python 脚本创建人物, 并通过修改 python 脚本中对应的命令 (发送的 Z 轴坐标) 使之与地形匹配。	<a href="#">3.TargetPlace\Readme.pdf</a>	个人版

9	Simulink 获取地形并模拟物体运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地面运动的各种模型。	<a href="#">4.TrajGen\Readme.pdf</a>	个人版
10	Simulink 同构模型运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的同构模型。	<a href="#">5.TrajGenMulti\Readme.pdf</a>	个人版
11	Simulink 异构多物体运动轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的异构模型。	<a href="#">6.HeterTrajGenMulti\Readme.pdf</a>	个人版
12	车队圆环轨迹实验	在山地场景中，通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵，并通过运行 Simulink 模块生成在冰面上方运动的车辆圆环编队。	<a href="#">7.TenCarCircleCtrl\Readme.pdf</a>	个人版
13	RflySim3D 切换地图控制脚本实验	RflySim3D 能自动识别指定目录下的 txt 脚本，创建一个脚本并输入控制台命令，让 RflySim3D 在进入某个地图时，自动运行脚本，来完成一些场景布置，或者 UE 控制的任务。	<a href="#">8.TXTMapCtrlScript\Readme.pdf</a>	个人版
14	获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据实验	通过平台提供的 python 接口获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据。	<a href="#">9.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	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](mailto:service@rflysim.com)。