

## 8.RflySimVision 底层控制算法开发

包含了底层飞行控制相关的例程和源码

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	视觉感知与避障决策 API 文件	视觉感知与避障决策开发所使用的 API 接口文档	<a href="#">API.pdf</a>	免费版
2	视觉感知与避障决策课件	该文件全面的讲解了基于 RflySim 平台的视觉感知与避障决策开发的实验以及效果展示。	<a href="#">PPT.pdf</a>	免费版
3	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\Readme.pdf</a>	免费版
4	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\Readme.pdf</a>	免费版
5	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="#">2.AdvExps\Readme.pdf</a>	个人集合版
6	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\Readme.pdf</a>	完整版

7	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\readme.pdf</a>	免费版
8	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\readme.pdf</a>	免费版
9	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="#">2.AdvExps\readme.pdf</a>	个人集合版
10	进阶接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶接口类实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，本文件夹中均为针对本章的进阶性接口类实验。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\readme.pdf</a>	个人版
11	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\readme.pdf</a>	完整版
12	视觉感知与避障决策例程检索文件	通过本文件，您可快速了解并掌握本讲全部的例程简介和例程文件地址。	<a href="#">Readme.pdf</a>	免费版

## 所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	底层控制算法开发	包含了底层飞行控制相关的例程和源码	<a href="#">Readme.pdf</a>	免费版
2	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\readme.pdf</a>	免费版
3	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\readme.pdf</a>	免费版
4	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="#">2.AdvExps\readme.pdf</a>	个人集合版
5	进阶接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶接口类实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，本文件夹中均为针对本章的进阶性接口类实	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\readme.pdf</a>	个人版

		验。		
6	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\readme.pdf</a>	完整版
7	视觉感知与避障决策例程检索文件	通过本文件，您可快速了解并掌握本讲全部的例程简介和例程文件地址。	<a href="#">Readme.pdf</a>	免费版
8	视觉感知与避障决策 API 文件	视觉感知与避障决策开发所使用的 API 接口文档	<a href="#">API.pdf</a>	免费版
9	视觉感知与避障决策课件	该文件全面的讲解了基于 RflySim 平台的视觉感知与避障决策开发的实验以及效果展示。	<a href="#">PPT.pdf</a>	免费版
10	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\Readme.pdf</a>	免费版
11	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\Readme.pdf</a>	免费版
12	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版

13	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
14	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版
15	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版
16	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\4.RflySim3DAP\Readme.pdf</a>	免费版
17	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
18	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版
19	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版
20	取图接口实验	通过 python 接口获取 RflySim3D 图像并分发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\1.CameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费

				版
21	多目相机实验取图实验	通过 python 接口获取 RGB、灰度、深度三个相机图像。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\2.MutCameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
22	无 CopterSim 取图实验	不启动 CopterSim 并获取相机数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\3.NoCopterSimImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
23	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数, 并获取深度图数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\4.IMUCarmDataGet\Readme.pdf</a>	免费版
24	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数, 并获取深度图数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\5.DepthCameraDemo\Readme.pdf</a>	免费版
25	飞机、物体、相机信息获取实验	通过 python 接口获取飞机、物体和相机的信息。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\6.GetCamObjDemo\Readme.pdf</a>	免费版
26	取图接口实验	通过 python 接口获取 RflySim3D 图像并分发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\1.CameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
27	多目相机实验取图实验	通过 python 接口获取 RGB、灰度、深度三个相机图像。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\2.MutCameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
28	无 CopterSim 取图实验	不启动 CopterSim 并获取相机数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\3.NoCopterSimImageGet\Readme.pdf</a>	免费版

29	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数, 并获取深度图数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\4.IMUCarmDataGet\Readme.pdf</a>	免费版
30	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数, 并获取深度图数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\5.DepthCameraDemo\Readme.pdf</a>	免费版
31	飞机、物体、相机信息获取实验	通过 python 接口获取飞机、物体和相机的信息。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\0.VisionSenorAPI\6.GetCamObjDemo\Readme.pdf</a>	免费版
32	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验, 旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
33	轻量级无人机模型控制实验	在前面的例子中, 运行 bat 脚本都会开启飞机的软件在环或硬件在环仿真, 需要 CopterSim+飞控+QGC 参与, 占用资源较多, 在多机视觉仿真时可能收到性能限制。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\1.UAVCtrlNoPX4Demo\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
34	轻量级无人机模型控制实验	在前面的例子中, 运行 bat 脚本都会开启飞机的软件在环或硬件在环仿真, 需要 CopterSim+飞控+QGC 参与, 占用资源较多, 在多机视觉仿真时可能收到性能限制。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\1.UAVCtrlNoPX4Demo\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
35	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时, 我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时, 控制飞机的前飞速度, 达到好的跟踪效果。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版

36	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度, 达到好的跟踪效果。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版
37	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\4.RflySim3DAPI\Readme.pdf</a>	免费版
38	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="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\4.RflySim3DAPI\1.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	免费版
39	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="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\4.RflySim3DAPI\1.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	免费版
40	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
41	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">0.ApiExps\1-UsageAPI\6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版
42	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\2-DistributedSimAPI\Readme.pdf</a>	免费版
43	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开	<a href="#">0.ApiExps\2-DistributedSimAPI\1.VisionAPIsTest\Readme.pdf</a>	免费版



		发。		
44	共享内存实验	尝试使用共享内存的方式传图。	<a href="#">0.ApiExps\2-DistributedSimAPI\1.VisionAPIsTest\0-VisionCapAPI-SharedMemory\Readme.pdf</a>	免费版
45	共享内存实验	尝试使用共享内存的方式传图。	<a href="#">0.ApiExps\2-DistributedSimAPI\1.VisionAPIsTest\0-VisionCapAPI-SharedMemory\Readme.pdf</a>	免费版
46	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.ApiExps\3-VisionAI-API\Readme.pdf</a>	免费版
47	双目摄像机系统的标定实验	通过运行 BinocularCameraCalib4.py，演示改变棋盘的位置和姿态，用于双目摄像机系统的标定。你可以存储图像和校准相机。	<a href="#">0.ApiExps\3-VisionAI-API\0.BinocularCameraCalib\Readme.pdf</a>	免费版
48	自动生成 AI 训练书数据集实验	文件夹内有两个例程 python 脚本，分别生成图像数据集以及点云数据集，图像数据集是以 VOC 格式输出，因此 VOC 转到具体训练框架也很方便，点云数据集以 kitti 数据集格式，图像数据集生成例程 (ExampleImg.py) 与点云数据生成例程 (ExamplePointCloud.py) 都是以静态目标位置，具体到目标怎么运动，由用户规划其运动轨迹以及控制姿	<a href="#">0.ApiExps\3-VisionAI-API\1.GenObjectDataSet\Readme.pdf</a>	免费版

		<p>态,平台早期有一个单目标生成数据集的例程PX4PSP\RflySimAPIs\PythonVisionAPI\3-VisionAIDemos\4-GenVisionDataSet,随机给的目标位姿可以做参考,多目标的最好规划每个目标的运动轨迹以及控制姿态等。</p>		
49	理论上推导 UE4 相机的理想模型实验	在指定分辨率和视场角的情况下,可以快速计算焦距和内参矩阵、以及根据相机位置解算外参矩阵。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAIAPI\2.CameraCalcDemo\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAIAPI\2.CameraCalcDemo\Readme.pdf</a>	免费版
50	理论上推导 UE4 相机的理想模型实验	在指定分辨率和视场角的情况下,可以快速计算焦距和内参矩阵、以及根据相机位置解算外参矩阵。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAIAPI\3.CameraCalcDemo2\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAIAPI\3.CameraCalcDemo2\Readme.pdf</a>	免费版
51	获取相机、物体、靶标中心精确三维位置方法实验	通过调用平台接口获取相机、物体、靶标中心精确三维位置。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAIAPI\4.GetRelativePosDemo\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAIAPI\4.GetRelativePosDemo\Readme.pdf</a>	免费版
52	自动生成 YOLO 数据集实验	运行 get_dateset.py 文件即可自动生成 YOLO 格式的数据集。再运行 maketxt.py 对生成数据分成训练集和测试集。对已有数据集进行划分运行 maketxt.py 文件即可对已有数据集进行划分,但是需要将其其中的一些地址更改为所要划分的数据集地址。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAIAPI\5.GenVisionDataSet\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAIAPI\5.GenVisionDataSet\Readme.pdf</a>	免费版
53	双目摄像机系统的标定实验	通过运行 BinocularCameraCalib4.py,演示改变棋盘的位置和姿态,用于双目摄像机	<a href="0.ApiExps\3-VisionAIAPI\0.BinocularCameraCalib\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAIAPI\0.BinocularCameraCalib\Readme.pdf</a>	免费版

		系统的标定。你可以存储图像和校准相机。		
54	自动生成 AI 训练书数据集实验	文件夹内有两个例程 python 脚本, 分别生成图像数据集以及点云数据集, 图像数据集是以 VOC 格式输出, 因此 VOC 转到具体训练框架也很方便, 点云数据集以 kitti 数据集格式, 图像数据集生成例程 (ExampleImg.py) 与点云数据生成例程 (ExamplePointCloud.py) 都是以静态目标位置, 具体到目标怎么运动, 由用户规划其运动轨迹以及控制姿态, 平台早期有一个单目标生成数据集的例程 PX4PSP\RflySimAPIs\PythonVisionAPI\3-VisionAIDemos\4-GenVisionDataSet, 随机给的目标位姿可以做参考, 多目标的最好规划每个目标的运动轨迹以及控制姿态等。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAPI\1.GenObjectDataSet\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAPI\1.GenObjectDataSet\Readme.pdf</a>	免费版
55	理论上推导 UE4 相机的理想模型实验	在指定分辨率和视场角的情况下, 可以快速计算焦距 和内参矩阵、以及根据相机位置解算外参矩阵。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAPI\2.CameraCalcDemo\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAPI\2.CameraCalcDemo\Readme.pdf</a>	免费版
56	理论上推导 UE4 相机的理想模型实验	在指定分辨率和视场角的情况下, 可以快速计算焦距 和内参矩阵、以及根据相机位置解算外参矩阵。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAPI\3.CameraCalcDemo2\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAPI\3.CameraCalcDemo2\Readme.pdf</a>	免费版
57	获取相机、物体、靶	通过调用平台接口获取相机、物体、	<a href="0.ApiExps\3-VisionAPI\4.GetRelativePosDemo\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAPI\4.GetRelativePosDemo\Readme.pdf</a>	免

	标中心精确三维位置方法实验	靶标中心精确三维位置。		免费版
58	自动生成 YOLO 数据集实验	运行 get_dateset.py 文件即可自动生成 YOLO 格式的数据集。再运行 maketxt.py 对生成数据分成训练集和测试集。对已有数据集进行划分运行 maketxt.py 文件即可对已有数据集进行划分，但是需要将其中的一些地址更改为所要划分的数据集地址。	<a href="0.ApiExps\3-VisionAPI\5.GenVisionDataSet\Readme.pdf">0.ApiExps\3-VisionAPI\5.GenVisionDataSet\Readme.pdf</a>	免费版
59	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="1.BasicExps\Readme.pdf">1.BasicExps\Readme.pdf</a>	免费版
60	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\Readme.pdf">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\Readme.pdf</a>	免费版
61	轻量级无人机模型视觉穿环实验	基于质点模型的穿环实验例程。	<a href="1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e1_CrossRingNoPX4\Readme.pdf">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e1_CrossRingNoPX4\Readme.pdf</a>	免费版
62	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e2_CameraKeyDemoOnWindows\Readme.pdf">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e2_CameraKeyDemoOnWindows\Readme.pdf</a>	免费版
63	无人机跟踪小球实验	通过平台接口进行图像的获取，然后通过运行“ShootBall3.py”程序。在前方生成一个红色球体，让飞机飞到靠左后方一段距离，并开启视觉跟踪，飞到小球面前停止。	<a href="1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e3_ShootBall\Readme.pdf">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e3_ShootBall\Readme.pdf</a>	免费版

64	无人机穿环实验	通过平台接口进行图像的获取，然后通过运行“CrossRing3.py”程序，飞机起飞后并开启视觉跟踪，按照顺序穿过三个环，最后自动降落。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e4_CrossRing\Readme.pdf</a>	免费版
65	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e5_ScreenCapAPI\Readme.pdf</a>	免费版
66	无人机跟随圆形案板移动实验	该例程通过生成一块圆形案板并用按键控制圆形案板移动方向。通过使用平台接口进行图像的获取，并通过视觉处理控制无人机跟随圆形案板移动。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e6_Circle-follow\Readme.pdf</a>	免费版
67	双目视觉人脸识别实验	通过平台 Config.json 配置文件配置好双目视觉灰度相机传感器，然后通过平台接口进行图像的获取，并在飞机起飞后开启人脸识别算法，双目框选出人脸。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e7_ManDetect\Readme.pdf</a>	免费版
68	轻量级无人机模型视觉穿环实验	基于质点模型的穿环实验例程。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e1_CrossRingNoPX4\Readme.pdf</a>	免费版
69	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验，用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e2_CameraKeyDemoOnWindows\Readme.pdf</a>	免费版
70	共享内存方式吊舱视觉控制键盘仿真实验	通过平台接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角(pitch); 左(←)右(→)键控制偏航角(yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\e2_CameraKeyDemoOnWindows\BaseVersion\Readme.pdf</a>	免费版

		制横滚角(roll);焦距操作 alt+ 上, alt+ 下进行吊舱视觉的控制。		
71	共享内存方式吊舱视觉控制键盘仿真实验	通过平台接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角(pitch);左(←)右(→)键控制偏航角(yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控制横滚角(roll);焦距操作 alt+ 上, alt+ 下进行吊舱视觉的控制。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-CameraKeyDemoOnWindows\BaseVersion\Readme.pdf</a>	免费版
72	无人机跟踪小球实验	通过平台接口进行图像的获取, 然后通过运行“ShootBall3.py”程序。在前方生成一个红色球体, 让飞机飞到靠左后方一段距离, 并开启视觉跟踪, 飞到小球面前停止。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-ShootBall\Readme.pdf</a>	免费版
73	无人机穿环实验	通过平台接口进行图像的获取, 然后通过运行“CrossRing3.py”程序, 飞机起飞后并开启视觉跟踪, 按照顺序穿过三个环, 最后自动降落。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-CrossRing\Readme.pdf</a>	免费版
74	三无人机分布式控制实验	通过三个 python 运行文件, 使得三架飞机分布进行穿环。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-CrossRing\ThreeUAVDemo\Readme.pdf</a>	免费版
75	双无人机分布式控制实验	通过两个 python 运行文件, 使得两架飞机分布进行穿环。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-CrossRing\TwoUAVDemo\Readme.pdf</a>	免费版
76	基础功能性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中基础性的功能实验, 用户可快速上手熟悉一些简单的功能性实验。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-ScreenCapAPI\Readme.pdf</a>	免费版
77	屏幕截图接口、撞击	双击 ShootBall3SITL.bat , 后会打开	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\1-ScreenCapAPI\1-ShootBall\Readme.pdf</a>	免

	小球实验	一个 CopterSim 飞机的仿真闭环,同时打开两个 RflySim3D 窗口,通过平台接口进行图像的获取,一个用于显示前置摄像头,一个用于全局观察。运行“ShootBall3.py”,开始视觉处理,然后控制无人机撞向小球。		免费版
78	无人机穿环实验	通过平台接口进行图像的获取,然后通过运行“CrossRing3.py”程序,飞机起飞后并开启视觉跟踪,按照顺序穿过三个环,最后自动降落。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\5_ScreenCapAPI\2-CrossRing\Readme.pdf</a>	免费版
79	屏幕截图接口、撞击小球实验	双击 ShootBall3SITL.bat,后会打开一个 CopterSim 飞机的仿真闭环,同时打开两个 RflySim3D 窗口,通过平台接口进行图像的获取,一个用于显示前置摄像头,一个用于全局观察。运行“ShootBall3.py”,开始视觉处理,然后控制无人机撞向小球。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\5_ScreenCapAPI\1-ShootBall\Readme.pdf</a>	免费版
80	无人机穿环实验	通过平台接口进行图像的获取,然后通过运行“CrossRing3.py”程序,飞机起飞后并开启视觉跟踪,按照顺序穿过三个环,最后自动降落。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\5_ScreenCapAPI\2-CrossRing\Readme.pdf</a>	免费版
81	无人机跟随圆形案板移动实验	该例程通过生成一块圆形案板并用按键控制圆形案板移动方向。通过使用平台接口进行图像的获取,并通过视觉处理控制无人机跟随圆形案板移动。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\6_Circle-follow\Readme.pdf</a>	免费版

82	双目视觉人脸识别实验	通过平台 Config.json 配置文件配置好双目视觉灰度相机传感器，然后通过平台接口进行图像的获取，并在飞机起飞后开启人脸识别算法，双目框选出人脸。	<a href="#">1.BasicExps\1-VisionCtrlDemos\7_ManDetect\Readme.pdf</a>	免费版
83	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例题。	<a href="#">2.AdvExps\Readme.pdf</a>	个人集合版
84	进阶接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶接口类实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，本文件夹中均为针对本章的进阶性接口类实验。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\</a>	个人版
85	点云数据传输实验	通过平台接口在 client_ue4.py 客户端共享内存接收点云数据，经过平台共享内存方式发出，server_ue4.py 接收点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\1.Point-CloudCommSHM\Readme.pdf</a>	个人版
86	点云图像共享内存方式显示实验	通过平台取图 python 接口并获取点云数据进行实时显示。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\2.Point-CloudShowSHM\Readme.pdf</a>	个人版
87	点云数据 UDP 直传模式实验	通过平台接口 python 发送取图请求给 RflySim3D,后者直接通过 UDP 直传 30hz 频率传出点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\3.Point-CloudUDPCommSHM\Readme.pdf</a>	个人版



88	自定义 ROS 系统 tf 树实验	通过平台接口自定义更改 frame_id 接口。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\4.VisCaptureMergeROSAPI\Readme.pdf</a>	个人版
89	自定义 ROS 系统 tf 树实验	通过平台接口自定义更改 frame_id 接口。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\5.ConfigROSTFAPIDemo\Readme.pdf</a>	个人版
90	大疆 Livox 激光雷达点云图像共享内存方式显示实验	通过平台取图 python 接口实现大疆 Livox 激光雷达扫描功能并获取点云数据进行实时显示。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\6.LidarLivoxDemo\1.SharedMemory10Hz\Readme.pdf</a>	个人版
91	大疆 Livox 激光雷达点云数据 UDP 直传模式实验	通过平台接口 python 发送取图请求给 RflySim3D,后者通过大疆 Livox 激光雷达扫描直接通过 UDP 直传 10hz 频率传出点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\6.LidarLivoxDemo\2.UDPDirect10Hz\Readme.pdf</a>	个人版
92	点云图像共享内存方式显示实验	通过平台取图 python 接口并获取点云数据进行实时显示。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\7.LidarAPIDemo\1.SharedMemory10Hz\Readme.pdf</a>	个人版
93	点云数据传输实验	通过平台接口在 client_ue4.py 客户端共享内存接收点云数据，经过平台共享内存方式发出，server_ue4.py 接收点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\7.LidarAPIDemo\2.SharedMemoryClientServer\Readme.pdf</a>	个人版
94	点云数据 UDP 直传模式实验	通过平台接口 python 发送取图请求给 RflySim3D,后者直接通过 UDP 直传 30hz 频率传出点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\7.LidarAPIDemo\3.UDPDirect30Hz\Readme.pdf</a>	个人版
95	UDP 直传激光雷达坐标系点云数据传输实验	通过平台接口在 client_ue4.py 客户端通过 UDP 直传方式向 RflySim3D 进行取图请求，经过平台 UDP 直传方式发	<a href="#">2.AdvExps\e0_AdvApiExps\7.LidarAPIDemo\4.UDPDirectClientServer\Readme.pdf</a>	个人版

		出, server_ue4.py 服务端经过 UDP 取图转化接收处理点云数据。		
96	UDP 直传世界坐标系点云数据传输实验	通过平台接口在 client_ue4.py 客户端通过 UDP 直传方式向 RflySim3D 进行取图请求, 经过平台 UDP 直传方式发出, server_ue4.py 服务端经过 UDP 取图转化接收处理点云数据。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\7.LidarAPIDemo\5.UDPDirectClientServerType5\Readme.pdf</a>	个人版
97	UDP 直传方式发布相机以及云台数据仿真实验	通过平台在 windows 下客户端向 RflySim3D 进行图像请求, 并进行UDP直传方式传输图像数据, 然后在虚拟机服务端进行对图像数据的处理, 并通过订阅截图发射器视角窗口消息、控制云台消息分析处理, 然后发布相机以及云台数据话题。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\8.CameraInfo\Readme.pdf</a>	个人版
98	数据 UDP 直传 png 压缩实验	尝试使用 UDP 直传 png 压缩的传输的方式传图。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\1-VisionCapAPI-UE4DirectUDP-PNGCompressed\Readme.pdf</a>	个人版
99	数据 UDP 直传不压缩实验	尝试使用 UDP 直传不压缩的传输的方式传图。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\2-VisionCapAPI-UE4DirectUDP-NoCompress\Readme.pdf</a>	个人版
100	图像 UDP 直传 jpg 压缩实验	尝试使用 UDP 直传 jpg 压缩的传输的方式传图。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\3-VisionCapAPI-UE4DirectUDP-JPEGCompressed\Readme.pdf</a>	个人版
101	数据 UDP 直传 jpg 压缩多仿真实验	尝试使用 UDP 直传 jpg 压缩的传输的方式传图, 并设置多个仿真窗口和多个相机配置文件, 观察飞机。	<a href="#">2.AdvExps\ue0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\4-VisionCapAPI-UE4DirectUDP-JPEGCompressed-2UE4\Readme.pdf</a>	个人版

10 2	IMU 数据获取实验	获取 IMU 数据。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\5-VisionCapAPI-IMUDataGet\Readme.pdf</a>	个人版
10 3	测试取图和传输接口的极限延迟实验	通过获取 IMU 数据时间戳与图像数据时间戳，计算延迟。	<a href="#">2.AdvExps\0_AdvApiExps\9.VisionAPIsTest\6-VisionCapAPI-UE4DirectUDP-DelayTest\Readme.pdf</a>	个人版
10 4	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="#">2.AdvExps\10_Planner\Readme.pdf</a>	个人集合版
10 5	A*算法规划路径实验	该例程使用 A*算法规划路径，在路径搜索中，把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索	<a href="#">2.AdvExps\10_Planner\AStar\Readme.pdf</a>	个人集合版
10 6	A*算法规划路径（ROS）实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的，保证迁移后使用同一套代码，主要更改有数据源(激光雷达)的输入，不需要启动原程序的激光雷达程序，同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据，因此也不需要从 scan 转换到点云。	<a href="#">2.AdvExps\10_Planner\astar-ros\Readme.pdf</a>	个人集合版
10	A*算法规划路径实	该例程使用 A*算法规划路径，在路径	<a href="#">2.AdvExps\10_Planner\AStar\Readme.pdf</a>	个

7	验	搜索中，把传统四邻域搜索改为 8 邻域搜索		人集合版
108	A* 算法规划路径 (ROS) 实验	该例程代码来自于公司真机上实飞的程序迁移过来做仿真平台适配的，保证迁移后使用同一套代码，主要更改有数据源(激光雷达)的输入，不需要启动原程序的激光雷达程序，同时平台输出的激光雷达数据本就是 PointCloud2 点云数据, 因此也不需要从 scan 转换到点云。	<a href="2.AdvExps\10_Planner\astar-ros\Readme.pdf">2.AdvExps\10_Planner\astar-ros\Readme.pdf</a>	个人集合版
109	UDP 直传方式吊舱视觉控制键盘仿真虚拟机实验	通过在 Windows 平台向 RflySim3D 进行取图请求，然后在虚拟机中通过 UDP 直传方式接收图像数据，然后通过接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角 (pitch); 左(←)右(→)键控制偏航角 (yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控制横滚角(roll);焦距操作 alt+ 上, alt+ 下进行吊舱视觉的控制。	<a href="2.AdvExps\1_CameraKeyDemoOnUbuntu\Readme.pdf">2.AdvExps\1_CameraKeyDemoOnUbuntu\Readme.pdf</a>	个人集合版
110	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验, 基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="2.AdvExps\12_CameraKeyDemoOnWindows\Readme.pdf">2.AdvExps\12_CameraKeyDemoOnWindows\Readme.pdf</a>	个人集合版

11 1	UDP 直传方式吊舱视觉控制键盘仿真实验	通过平台接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角(pitch); 左(←)右(→)键控制偏航角(yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控制横滚角(roll);焦距操作 alt+上, alt+下进行吊舱视觉的控制。	<a href="2.AdvExps\2_CameraKeyDemoOnWindows\ClientAndServer\Readme.pdf">2.AdvExps\2_CameraKeyDemoOnWindows\ClientAndServer\Readme.pdf</a>	个人集合版
11 2	UDP 直传方式吊舱视觉控制键盘仿真实验	通过平台接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角(pitch); 左(←)右(→)键控制偏航角(yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控制横滚角(roll);焦距操作 alt+上, alt+下进行吊舱视觉的控制。	<a href="2.AdvExps\2_CameraKeyDemoOnWindows\ClientAndServer\Readme.pdf">2.AdvExps\2_CameraKeyDemoOnWindows\ClientAndServer\Readme.pdf</a>	个人集合版
11 3	Rviz 可视化吊舱视觉控制键盘仿真虚拟机实验	通过在 Windows 平台向 RflySim3D 进行取图请求, 然后在虚拟机中通过 UDP 直传方式接收图像数据, 然后通过接口上(↑)下(↓)键控制俯仰角(pitch); 左(←)右(→)键控制偏航角(yaw);右 Ctrl 建 + 左(←)右(→) 控制横滚角(roll);焦距操作 alt+上, alt+下进行吊舱视觉的控制。	<a href="2.AdvExps\3_CamerKeyROSDemo\Readme.pdf">2.AdvExps\3_CamerKeyROSDemo\Readme.pdf</a>	个人集合版
11 4	视觉 SLAM 实验	在 windows 平台下首先运行 VisionCapAPIDemo.py 文件加载 Config.json 传感器。然后在虚拟机中运行 server_ue4.py 程序进行 SLAM 控制。	<a href="2.AdvExps\4_RflySimPlatform_SLAM\Readme.pdf">2.AdvExps\4_RflySimPlatform_SLAM\Readme.pdf</a>	个人集合版
11 5	VINS 实验	在 Linux 环境中跑通 VINS-Fusion, 并通过 Windows 平台发回的仿真平台数据进行建图。	<a href="2.AdvExps\5_VINS-Fusion-master\Readme.pdf">2.AdvExps\5_VINS-Fusion-master\Readme.pdf</a>	个人集

				合版
116	激光雷达 SLAM 实验	在进行仿真时，获取载具运动数据以便后续处理。	<a href="2.AdvExps\6_LaserSLAMdemo\Readme.pdf">2.AdvExps\6_LaserSLAMdemo\Readme.pdf</a>	个人集合版
117	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验, 基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程。	<a href="2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\Readme.pdf">2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\Readme.pdf</a>	个人集合版
118	yolo 检测气球，控制飞机撞击气球实验	通过平台接口进行对图像的获取，然后通过 yolo 算法检测气球，并控制无人机撞击气球。	<a href="2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\ShootBallBaseOnYolo\Readme.pdf">2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\ShootBallBaseOnYolo\Readme.pdf</a>	个人集合版
119	yolo 检测气球，控制飞机撞击气球实验	通过平台接口进行对图像的获取，然后通过 yolo 算法检测气球，并控制无人机撞击气球。	<a href="2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\ShootBallBaseOnYolo\Readme.pdf">2.AdvExps\7_ObjDetectYolo\ShootBallBaseOnYolo\Readme.pdf</a>	个人集合版
120	目标跟踪算法实验	通过平台接口进行对图像的获取，然后通过目标跟踪算法控制无人机对目标物体的跟踪。	<a href="2.AdvExps\8_SingleObjTracking\Readme.pdf">2.AdvExps\8_SingleObjTracking\Readme.pdf</a>	个人集

				合版
12 1	平台直接输出目标视觉伺服控制无人机跟踪算法实验	通过平台直接输出的目标结果进行输入，通过视觉伺服控制无人机飞行，进行高机动跟随。	<a href="#">2.AdvExps\9_Object-Follow\Readme.pdf</a>	个人集合版
12 2	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\Readme.pdf</a>	完整版
12 3	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\Readme.pdf</a>	完整版
12 4	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验，相比其他文件夹中的实验，该文件夹中的实验更加完整、复杂，满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehicleCtrls\Readme.pdf</a>	完整版
12 5	Windows 平台图像发送与多个飞机Linux 环境接收图片实验	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生成代码，通过在 Windows 平台下调用接口进行图像数据的请求转发，然后在多个 Linux 环境下进行图像数据的接收完成图像的传输。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\2_MultipleVehicles\Readme.pdf</a>	完整版
12 6	Windows 平台图像发送与 NX 主机	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生成代码，通过在 Windows 平台下调用	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\3_AnyVehicles\Readme.pdf</a>	完整

	(Linux 环境) 接收图片实验	接口进行图像数据的请求转发, 然后在多个 NX (Linux 环境) 下进行图像数据的接收完成图像的传输。		版
127	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中的拆解实验, 相比其他文件夹中的实验, 该文件夹中的实验更加完整、复杂, 满足更多的项目或者科研需求。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\Readme.pdf</a>	完整版
128	Mavros 版 PX4MavCtrlV4ROS.py 接口与 RflySim3D 和 Pixhawk 通信实验	通过平台 mavros 版本的 API 接口进行 RflySim3D 和 Pixhawk 的通信。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\1-PX4CtrlTest\Readme.pdf</a>	完整版
129	Windows 平台图像发送与 Linux 环境接收图片撞击小球实验	通过在 Windows 平台下调用接口进行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过视觉算法进行对小球的撞击。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\2-ShootBall\Readme.pdf</a>	完整版
130	Windows 平台图像发送与 Linux 环境接收图片无人机穿环实验	通过在 Windows 平台下调用接口进行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过视觉算法进行无人机穿环实验。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\3-CrossRing\Readme.pdf</a>	完整版
131	Windows 平台图像发送与 Linux 环境接收图片双目视觉人脸识别实验	通过在 Windows 平台下调用接口进行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过视觉算法进行双目视觉人脸识别实验。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\4-ManDetect\Readme.pdf</a>	完整版
13	Mavros 版	通过平台 mavros 版本的 API 接口进	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\1-</a>	完



2	PX4MavCtrlV4ROS. py 接口与 RflySim3D 和 Pixhawk 通信实验	行 RflySim3D 和 Pixhawk 的通信。	<a href="#">PX4CtrlTest\Readme.pdf</a>	整 版
13 3	Windows 平台图像 发送与 Linux 环境接 收图片撞击小球实 验	通过在 Windows 平台下调用接口进 行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过 视觉算法进行对小球的撞击。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\2-ShootBall\Readme.pdf</a>	完 整 版
13 4	Windows 平台图像 发送与 Linux 环境接 收图片无人机穿环 实验	通过在 Windows 平台下调用接口进 行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过 视觉算法进行无人机穿环实验。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\3-CrossRing\Readme.pdf</a>	完 整 版
13 5	Windows 平台图像 发送与 Linux 环境接 收图片双目视觉人 脸识别实验	通过在 Windows 平台下调用接口进 行图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环境下进行图像数据的接收, 并通过 视觉算法进行双目视觉人脸识别实 验。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\1_OneVehilceCtrls\4-ManDetect\Readme.pdf</a>	完 整 版
13 6	Windows 平台图像 发送与多个飞机 Linux 环境接收图片 实验	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生 成代码, 通过在 Windows 平台下调用 接口进行图像数据的请求转发, 然后 在多个 Linux 环境下进行图像数据的 接收完成图像的传输。	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\2_MultipleVehicles\Readme.pdf</a>	完 整 版
13 7	Windows 平台图像 发送与 NX 主机 (Linux 环境) 接收 图片实验	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生 成代码, 通过在 Windows 平台下调用 接口进行图像数据的请求转发, 然后 在多个 NX (Linux 环境) 下进行图像	<a href="#">3.CustExps\2-DistributedSimDemos\3_AnyVehilces\Readme.pdf</a>	完 整 版

		数据的接收完成图像的传输。		
--	--	---------------	--	--

## 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)。