## 3.CustExps 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。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中	2-DistributedSimDemos\Readme.pdf	完整版
		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。		
2	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目中	<u>2-</u>	完整版
		的拆解实验,相比其他文件夹中的实验,	DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\Readme.pdf	
		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。		
3	Windows 平台图像发送	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生成	<u>2-</u>	完整版
	与多个飞机 Linux 环境	代码,通过在 Windows 平台下调用接口	DistributedSimDemos\e2_MultipleVehicles\Readme.pdf	
	接收图片实验	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。		
4	Windows 平台图像发送	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生成	2-DistributedSimDemos\e3_AnyVehilces\Readme.pdf	完整版
	与 NX 主机(Linux 环境)	代码,通过在 Windows 平台下调用接口		
	接收图片实验	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。		

## 所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目	Readme.pdf	完整版
		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。		
2	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目	2-DistributedSimDemos\Readme.pdf	完整版
		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。		
3	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目	<u>2-</u>	完整版
		中的拆解实验,相比其他文件夹中的	<u>DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\Readme.pdf</u>	
		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。		
4	Windows 平台图像发送与	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生	<u>2-</u>	完整版
	多个飞机 Linux 环境接收	成代码,通过在 Windows 平台下调用	<u>DistributedSimDemos\e2_MultipleVehicles\Readme.pdf</u>	
	图片实验	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。		
5	Windows 平台图像发送与	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生	2-DistributedSimDemos\e3_AnyVehilces\Readme.pdf	完整版
	NX 主机 (Linux 环境) 接收	成代码,通过在 Windows 平台下调用		
	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。		
6	定制性实验	本文件夹中的所有实验均为部分项目	<u>2-</u>	完整版
		中的拆解实验,相比其他文件夹中的	<u>DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\Readme.pdf</u>	
		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。		
7	Mavros 版	通过平台 mavros 版本的 API 接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\1-	完整版
	PX4MavCtrlV4ROS.py接口	RflySim3D 和 Pixhawk 的通信。	PX4CtrlTest\Readme.pdf	
	与 RflySim3D 和 Pixhawk 通			
	信实验			
8	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\2-	完整版
	Linux环境接收图片撞击小	图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环	ShootBall\Readme.pdf	
	球实验	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。		
9	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\3-	完整版
	Linux环境接收图片无人机	图像数据的请求转发,然后在 Linux 环	<u>CrossRing\Readme.pdf</u>	
	穿环实验	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。		
10	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\4-	完整版
	Linux环境接收图片双目视	图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环	ManDetect\Readme.pdf	
	觉人脸识别实验	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。		
11	Mavros 版	通过平台 mavros 版本的 API 接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\1-	完整版
	PX4MavCtrlV4ROS.py接口	RflySim3D 和 Pixhawk 的通信。	PX4CtrlTest\Readme.pdf	
	与 RflySim3D 和 Pixhawk 通			
	信实验			
12	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\2-	完整版

	Linux环境接收图片撞击小	图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环	ShootBall\Readme.pdf	
	球实验	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。		
13	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\3-	完整版
	Linux环境接收图片无人机	图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环	CrossRing\Readme.pdf	
	穿环实验	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。		
14	Windows 平台图像发送与	通过在 Windows 平台下调用接口进行	2-DistributedSimDemos\e1_OneVehilceCtrls\4-	完整版
	Linux环境接收图片双目视	图像数据的请求转发, 然后在 Linux 环	ManDetect\Readme.pdf	
	觉人脸识别实验	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。		
15	Windows 平台图像发送与	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生	<u>2-</u>	完整版
	多个飞机 Linux 环境接收	成代码,通过在 Windows 平台下调用	<u>DistributedSimDemos\e2_MultipleVehicles\Readme.pdf</u>	
	图片实验	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。		
16	Windows 平台图像发送与	根据 config.xlsx 使用 MATLAB 自动生	2-DistributedSimDemos\e3_AnyVehilces\Readme.pdf	完整版
	NX 主机 (Linux 环境) 接收	成代码,通过在 Windows 平台下调用		
	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。		

## 备注

注 1: 各版本区别说明详见: <a href="http://rflysim.com/doc/RflySimVersions.xlsx">http://rflysim.com/doc/RflySimVersions.xlsx</a>。更高版本获取请见: <a href="https://rflysim.com/download.html">https://rflysim.com/download.html</a>, 或咨询service@rflysim.com。