

1.BasicExps 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，本讲中包含有最小模板使用介绍、固定翼无人机软硬件在环仿真、阿克曼底盘无人车模型代码生成及软硬件在环仿真等。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	平台建模模板之最小模板使用介绍	该例程对如何使用平台最小模板进行软/硬件在环仿真进行介绍，其中最小模版为平台满足仿真所需的最简化模型。	e1_MinModelTemp\Readme.pdf	免费版
2	平台固定翼无人机软硬件在环仿真实验	通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	e2_FixWingModelCtrl\Readme.pdf	免费版
3	阿克曼底盘无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成阿克曼底盘无人车的 DLL 模型文件；并对生成的阿克曼底盘无人车模型在 PX4 官方控制器下进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台阿克曼底盘无人车模型的使用。	e3_CarAckermanModeCtrl\Readme.pdf	免费版
4	差动无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成差动无人车的 DLL 模型文件；并对生成的差动无人车模型在 PX4 官方控制器下进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台差动无人车模型的使用。	e4_CarR1DiffModelCtrl\Readme.pdf	免费版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	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, 本讲中包含有最小模板使用介绍、固定翼无人机软硬件在环仿真、阿克曼底盘无人车模型代码生成及软硬件在环仿真等。	Readme.pdf	免费版
2	平台建模模板之最小模板使用介绍	该例程对如何使用平台最小模板进行软/硬件在环仿真进行介绍, 其中最小模版为平台满足仿真所需的最简化模型。	e1_MinModelTemp\Readme.pdf	免费版
3	平台固定翼无人机软硬件在环仿真实验	通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	e2_FixWingModelCtrl\Readme.pdf	免费版
4	阿克曼底盘无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成阿克曼底盘无人车的 DLL 模型文件; 并对生成的阿克曼底盘无人车模型在 PX4 官方控制器下进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台阿克曼底盘无人车模型的使用。	e3_CarAckermanModeCtrl\Readme.pdf	免费版
5	差动无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成差动无人车的 DLL 模型文件; 并对生成的差动无人车模型在 PX4 官方控制器下进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台差动无人车模型的使用。	e4_CarR1DiffModelCtrl\Readme.pdf	免费版

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。