## e7-SemiAutoCtrl 半自主控制模式设计实验

四旋翼无人机半自主控制模式设计实验(SITL->HITL->FLY)

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基础	在基于 Simulink 的控制器设计与仿真平台上,复现仿真实验分析四旋翼姿态和位置响应的特点,记录当期望姿态为零时的水平位置响应,记录当油门回中时的高度响应;完成硬件在环仿真。	e7.1\Readme.pdf	免费版
2	基础	在自稳模式的基础上改成定高模式。根据实验数据分析,与自稳模式相比,多旋翼在定高模式下姿态和位置输出值的变化;完成硬件在环仿真。	e7.2\Readme.pdf	免费版
3	基础	在自稳模式的基础上改成定点模式。根据实验分析, 与自稳模式相比,多旋翼在定点模式下姿态和位置输 出值的变化;利用三段拨码开关实现三种模式的自由 切换,完成硬件在环仿真实验和实飞实验。	e7.3\Readme.pdf	免费版
4	半自主控制模式设计	根据基础实验和分析实验,实现四旋翼三种半自主控 制模式(自稳模式、定高模式和定点模式)切换。	e7.4\Readme.pdf	免费版
5	基础	在基于 Simulink 的控制器设计与仿真平台上,复现仿真实验分析四旋翼姿态和位置响应的特点,记录当期望姿态为零时的水平位置响应,记录当油门回中时的高度响应;完成硬件在环仿真。	e7.1\Readme.pdf	免费版
6	基础	在自稳模式的基础上改成定高模式。根据实验数据分	e7.2\Readme.pdf	免费版

		析,与自稳模式相比,多旋翼在定高模式下姿态和位		
		置输出值的变化;完成硬件在环仿真。		
7	基础	在自稳模式的基础上改成定点模式。根据实验分析,	e7.3\Readme.pdf	免费版
		与自稳模式相比,多旋翼在定点模式下姿态和位置输		
		出值的变化;利用三段拨码开关实现三种模式的自由		
		切换,完成硬件在环仿真实验和实飞实验。		
8	半自主控制模式设计	根据基础实验和分析实验,实现四旋翼三种半自主控	e7.4\Readme.pdf	免费版
		制模式(自稳模式、定高模式和定点模式)切换。		
9	第 11 讲_实验七_半自主控制	nan	第 11 讲_实验七_半自主控制	免费版
	模式设计实验		模式设计实验.pdf	
10	第 13 讲_任务决策 V2	nan	第 13 讲_任务决策 V2.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	半自主控制模式设计实验	四旋翼无人机半自主控制模式设计实验	Readme.pdf	免费版
		(SITL->HITL->FLY)		
2	基础	在基于 Simulink 的控制器设计与仿真平台上, 复现仿	e7.1\Readme.pdf	免费版
		真实验分析四旋翼姿态和位置响应的特点, 记录当期		
		望姿态为零时的水平位置响应, 记录当油门回中时的		
		高度响应,完成硬件在环仿真。		
3	基础	在自稳模式的基础上改成定高模式。根据实验数据分	e7.2\Readme.pdf	免费版
		析,与自稳模式相比,多旋翼在定高模式下姿态和位		
		置输出值的变化,完成硬件在环仿真。		
4	基础	在自稳模式的基础上改成定点模式。根据实验分析,	e7.3\Readme.pdf	免费版
		与自稳模式相比, 多旋翼在定点模式下姿态和位置输		
		出值的变化; 利用三段拨码开关实现三种模式的自由		
		切换,完成硬件在环仿真实验和实飞实验。		
5	半自主控制模式设计	根据基础实验和分析实验, 实现四旋翼三种半自主控	e7.4\Readme.pdf	免费版
		制模式(自稳模式、定高模式和定点模式)切换。		
6	第 11 讲_实验七_半自主控制	nan	第11讲_实验七_半自主控制	免费版
	模式设计实验		模式设计实验.pdf	
7	第 13 讲_任务决策 V2	nan	第 13 讲_任务决策 V2.pdf	免费版
8	基础	在基于 Simulink 的控制器设计与仿真平台上, 复现仿	e7.1\Readme.pdf	免费版
		真实验分析四旋翼姿态和位置响应的特点, 记录当期		
		望姿态为零时的水平位置响应, 记录当油门回中时的		

		高度响应; 完成硬件在环仿真。		
9	基础	在自稳模式的基础上改成定高模式。根据实验数据分	e7.2\Readme.pdf	免费版
		析,与自稳模式相比,多旋翼在定高模式下姿态和位		
		置输出值的变化;完成硬件在环仿真。		
10	基础	在自稳模式的基础上改成定点模式。根据实验分析,	e7.3\Readme.pdf	免费版
		与自稳模式相比, 多旋翼在定点模式下姿态和位置输		
		出值的变化; 利用三段拨码开关实现三种模式的自由		
		切换,完成硬件在环仿真实验和实飞实验。		
11	半自主控制模式设计	根据基础实验和分析实验, 实现四旋翼三种半自主控	e7.4\Readme.pdf	免费版
		制模式(自稳模式、定高模式和定点模式)切换。		

## 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。