

e7_TrailerModelCtrl 精细化无人车控制实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真和无人车综合模型仿真验证

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
2	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上, 基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版
3	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
4	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上, 基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	精细化无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真和无人车综合模型仿真验证	readme.pdf	集合版
2	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
3	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版
4	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
5	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模	2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版

		型。在得到综合模型后, 通过外部控制的方法实现顶层控制。		
--	--	------------------------------	--	--

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。