

1、实验名称及目的

IMU 数据获取实验：获取 IMU 数据。

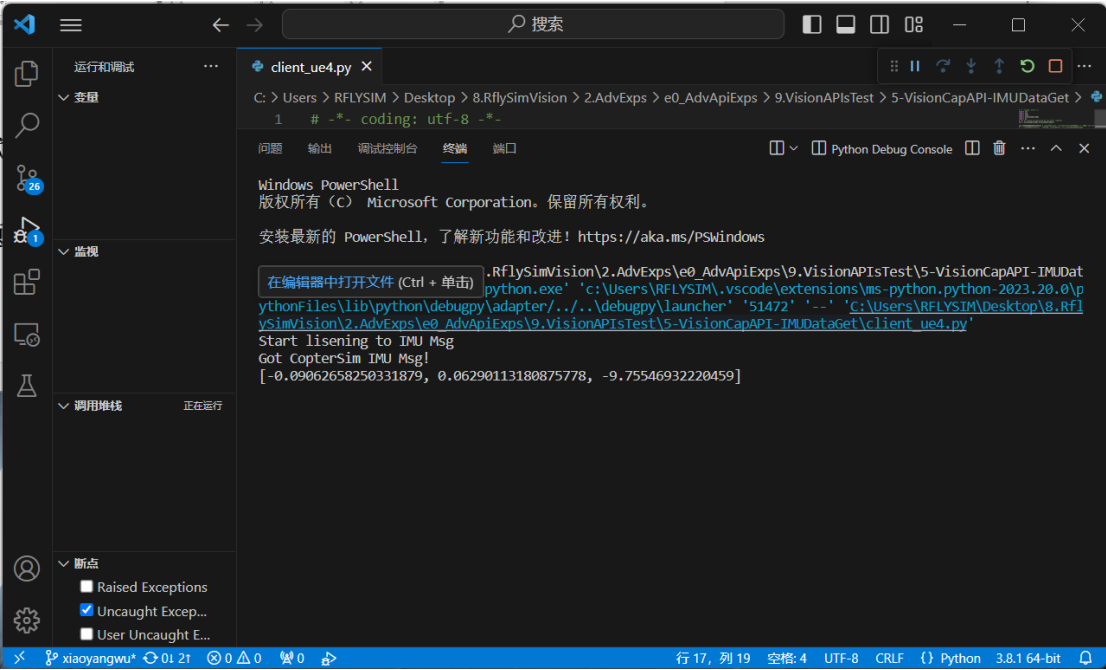
2、实验原理

通过 vis.sendImuReqCopterSim(2)开启 IMU 数据监听，并通过 vis.imu 获取 IMU 数据，其中 vis.sendImuReqCopterSim(2)其参数解析如下

- 1) copterID: 请求的 CopterSim 索引
- 2) IP: 数据接收端的 IP，空时默认为本机 ip
- 3) port: CopterSim 发送数据的端口号
- 4) freq: 请求数据的频率

3、实验效果

运行 client_ue4.py 文件后，在终端输出一条 IMU 数据



4、文件目录

文件夹/文件名称	说明
client_ue4.py	客户端程序
client_ue4_SITL.bat	软件在环仿真脚本

5、运行环境

序号	软件要求	硬件要求	
		名称	数量(个)
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 ^①	1
2	RflySim 平台高级版及以上		

3	Visual Studio Code		
---	--------------------	--	--

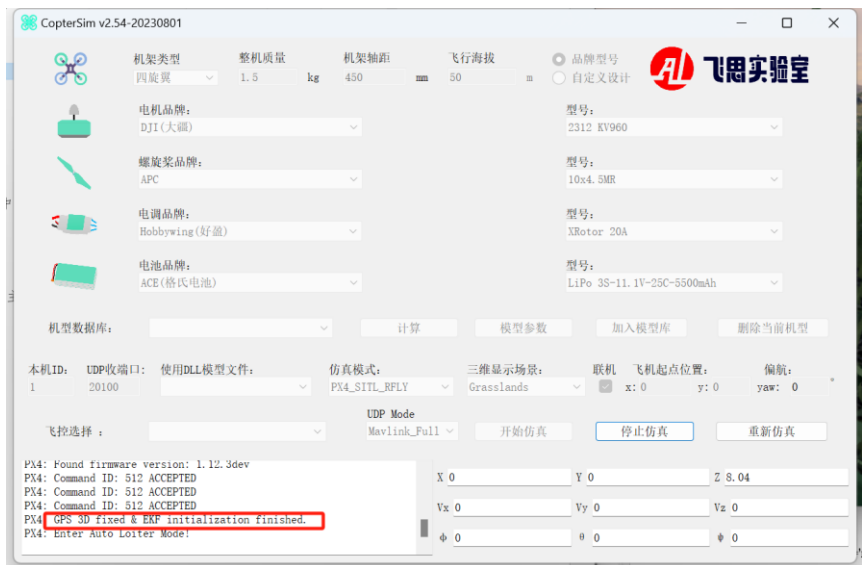
①：推荐配置请见：<https://doc.rflysim.com/1.1InstallMethod.html>

6、实验步骤

Step 1:

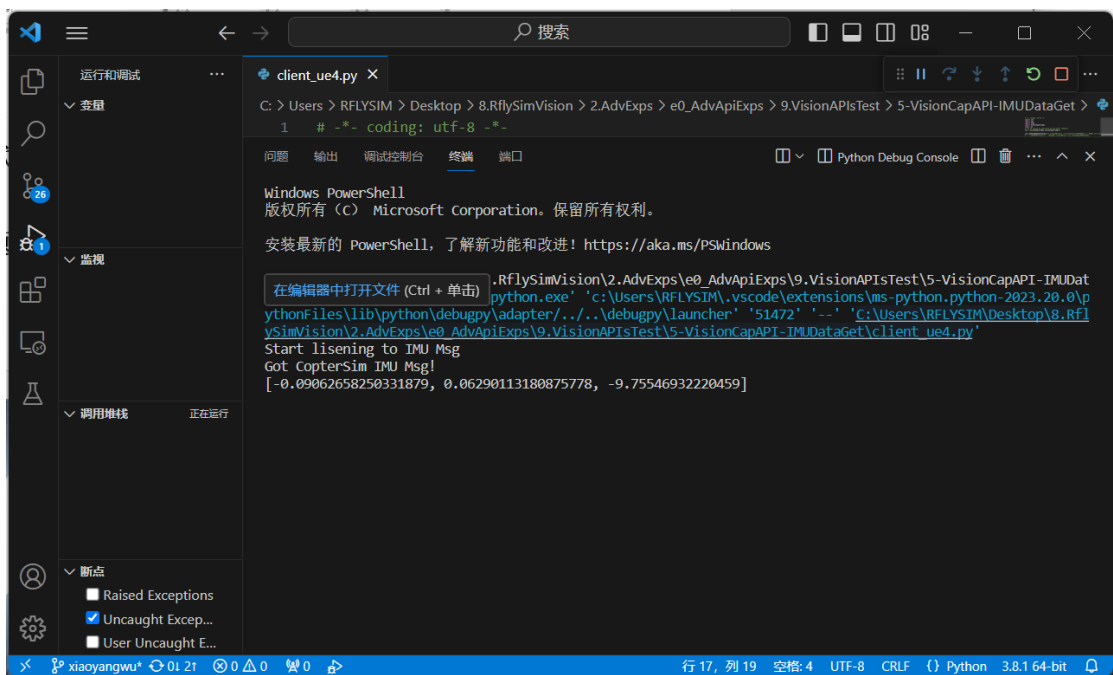
选中 client_ue4_SITL.bat,右键选择以管理员身份运行，启动仿真脚本，会出现四个 CopterSim 界面

等待 CopterSim 界面中返回如下语句即可



Step 2:

在 Windows 主机中打开 client_ue4.py 文件并运行，可在终端返回一条 IMU 数据。



7、参考文献

[1]. 无

8、常见问题

Q1: 无

A1: 无