e1_UEMapCtrl 完整场景控制接口实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶场景开发工具介绍,基于 0.ApiExps\e6_RflySim3DCtrlAPI 文件夹中的实验,包括各种快速布置场景的方法和特效的调用方法

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	通过快捷键与 xml 文件快	在特定场景中, 通过快捷键创建标靶, 并通过修	1.TargetCreateKey\Readme.pdf	个人版
	速布置标靶场景实验	改 xml 文件使之与地形匹配, 是新生成的标靶与		
		原有标靶相同。		
2	基于 Cesium 的全球大场景	熟悉导入高精度大场景和任意指定飞机 GPS 起	10.CesiumPlugin\Readme.pdf	个人版
	使用	点坐标三维仿真的方法		
3	RflySim3D 自带特效使用方	展示平台内置的一些模型特效生成和使用方法,	11.EffectPlugins\Readme.pdf	个人版
	法	如虚拟管道和一些固定翼飞机模型		
4	爆炸特效触发实验	验证蓝图模型的爆炸特效接口。	12.DamageModel\Readme.pdf	个人版
5	可视化 UE 显示接口调用	通过调用 python 接口, 创建目标以及设置目	13.RflySim3DMsgDispDemo\Readme.pdf	个人版
		标的标签属性等。		
6	通过 python 脚本布置标靶	在不同场景中,通过运行 python 脚本同时创建	2.TargetCreatePy\Readme.pdf	个人版
	场景实验	三个标靶,并通过修改 python 脚本中对应的命		
		令(发送的 Z 轴坐标) 使之与地形匹配, 使新生		
		成的标靶与原有标靶相同。		
7	场景布置与快速地形匹配	在山地场景中,通过运行 python 脚本创建人物,	3.TargetPlace\Readme.pdf	个人版
	实验	并通过修改 python 脚本中对应的命令(发送的		
		Z 轴坐标)使之与地形匹配。		

8	Simulink 获取地形并模拟	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图	4.TrajGen\Readme.pdf	个人版
	物体运动轨迹实验	矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地面		
		运动的各种模型。		
9	Simulink 同构模型运动轨	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图	5.TrajGenMulti\Readme.pdf	个人版
	迹实验	矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形		
		运动的同构模型。		
10	Simulink 异构多物体运动	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图	6.HeterTrajGenMulti\Readme.pdf	个人版
	轨迹实验	矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形		
		运动的异构模型。		
11	车队圆环轨迹实验	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图	7.TenCarCircleCtrl\Readme.pdf	个人版
		矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成在冰面上		
		方运动的车辆圆环编队。		
12	RflySim3D 切换地图控制脚	RflySim3D 能自动识别指定目录下的 txt 脚本,	8.TXTMapCrtlScript\Readme.pdf	个人版
	本实验	创建一个脚本并输入控制台命令,让 RflySim3D		
		在进入某个地图时, 自动运行脚本, 来完成一些		
		场景布置,或者 UE 控制的任务。		
13	获取 RflySim3D 内所有动态	通过平台提供的 python 接口获取 RflySim3D 内	9.RflySim3DPosGet\Readme.pdf	个人版
	创建物体位置、碰撞数据实	所有动态创建物体位置、碰撞数据。		
	验			

所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	完整场景控制接口实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶场景开发工具介绍,基于 0.ApiExps\e6_RflySim3DCtrlAPl	<u>-</u>	个人版
		文件夹中的实验,包括各种快速布置场景的方法 和特效的调用方法		
2	通过快捷键与 xml 文件快速布置标靶场景实验	在特定场景中,通过快捷键创建标靶,并通过修改 xml 文件使之与地形匹配,是新生成的标靶与原有标靶相同。	1.TargetCreateKey\Readme.pdf	个人版
3	基于 Cesium 的全球大场 景使用	熟悉导入高精度大场景和任意指定飞机 GPS 起点坐标三维仿真的方法	10.CesiumPlugin\Readme.pdf	个人版
4	RflySim3D 自带特效使用 方法	展示平台内置的一些模型特效生成和使用方法, 如虚拟管道和一些固定翼飞机模型	11.EffectPlugins\Readme.pdf	个人版
5	爆炸特效触发实验	验证蓝图模型的爆炸特效接口。	12.DamageModel\Readme.pdf	个人版
6	可视化 UE 显示接口调用	通过调用 python 接口,创建目标以及设置目标的标签属性等。	13.RflySim3DMsgDispDemo\Readme.pdf	个人版
7	通过 python 脚本布置标 靶场景实验	在不同场景中,通过运行 python 脚本同时创建 三个标靶,并通过修改 python 脚本中对应的命 令(发送的 Z 轴坐标)使之与地形匹配,使新生 成的标靶与原有标靶相同。	2.TargetCreatePy\Readme.pdf	个人版
8	场景布置与快速地形匹配 实验	在山地场景中,通过运行 python 脚本创建人物,并通过修改 python 脚本中对应的命令(发送的 Z 轴坐标) 使之与地形匹配。	3.TargetPlace\Readme.pdf	个人版

9	Simulink 获取地形并模拟 物体运动轨迹实验	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地面运动的各种模型。	4.TrajGen\Readme.pdf	个人版
10	Simulink 同构模型运动轨 迹实验	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的同构模型。	5.TrajGenMulti\Readme.pdf	个人版
11	Simulink 异构多物体运动 轨迹实验	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成贴合地形运动的异构模型。	6.HeterTrajGenMulti\Readme.pdf	个人版
12	车队圆环轨迹实验	在山地场景中,通过 MATLAB 获取地形高度图矩阵,并通过运行 Simulink 模块生成在冰面上方运动的车辆圆环编队。	7.TenCarCircleCtrl\Readme.pdf	个人版
13	RflySim3D 切换地图控制 脚本实验	RflySim3D 能自动识别指定目录下的 txt 脚本,创建一个脚本并输入控制台命令,让 RflySim3D 在进入某个地图时,自动运行脚本,来完成一些场景布置,或者 UE 控制的任务。	8.TXTMapCrtlScript\Readme.pdf	个人版
14	获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据实验	通过平台提供的 python 接口获取 RflySim3D 内所有动态创建物体位置、碰撞数据。	9.RflySim3DPosGet\Readme.pdf	个人版

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。