

e4_SwarmFormCollCtrl 自动防撞下控制进行集群编队仿真实验

本文件夹中的实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	8 机绕“8”字编队飞行仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，基于 MATLAB/Simulink 实现控制 8 架四旋翼无人机的绕 8 字编队飞行控制实验，同时，本算法可以用于 1~10 个飞机的编队控制，可自行阅读内部实现。	1.UAV8Swarm3D_Mat\Readme.pdf	个人集合版
2	自动防撞下控制机体速度进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.SwarmBodyVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
3	自动防撞下控制地球速度(NED 坐标系)进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	3.SwarmEarthVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
4	自动防撞下控制地球速度(NED 坐标系)的集群编队仿真实验(UDP 模式)	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	4.SwarmEarthVelCtrlCollUdp_Mat\Readme.pdf	个人集合版
5	自动防撞下控制机体速度进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.SwarmBodyVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
6	自动防撞下控制地球速	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无	3.SwarmEarthVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版

	度(NED 坐标系)进行集群编队仿真实验	人机不同队形的变换以及编队功能。		
7	自动防撞下控制地球速度(NED 坐标系)的集群编队仿真实验(UDP 模式)	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	4.SwarmEarthVelCtrlCollUdp_Mat\Readme.pdf	个人集合版
8	8 机绕“8”字编队飞行仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，基于 MATLAB/Simulink 实现控制 8 架四旋翼无人机的绕 8 字编队飞行控制实验，同时，本算法可以用于 1~10 个飞机的编队控制，可自行阅读内部实现。	1.UAV8Swarm3D_Mat\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	自动防撞下控制进行集群编队仿真实验	本文件夹中的实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\Readme.pdf	个人集合版
2	自动防撞下控制机体速度进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\2.SwarmBodyVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
3	自动防撞下控制地球速度(NED 坐标系)进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\3.SwarmEarthVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
4	自动防撞下控制地球速度的集群编队仿真实验(UDP 模式)	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\4.SwarmEarthVelCtrlCollUdp_Mat\Readme.pdf	个人集合版
5	8 机绕“8”字编队飞行仿真实	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 基于 MATLAB/Simulink	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\1.UAV8Swarm3D_Mat\Readme.pdf	个人集合版

	验	实现控制 8 架四旋翼无人机的绕 8 字编队飞行控制实验, 同时, 本算法可以用于 1~10 个飞机的编队控制, 可自行阅读内部实现。		
6	8 机绕“8”字编队飞行仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 基于 MATLAB/Simulink 实现控制 8 架四旋翼无人机的绕 8 字编队飞行控制实验, 同时, 本算法可以用于 1~10 个飞机的编队控制, 可自行阅读内部实现。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\1.UAV8Swarm3D_Mat\Readme.pdf	个人集合版
7	自动防撞下控制机体速度进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\2.SwarmBodyVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
8	自动防撞下控制地球速度 (NED 坐标系) 进行集群编队仿真实验	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\3.SwarmEarthVelCtrlColl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
9	自动防撞下控制地球速度 (NED 坐标系) 的集群编队仿真实验 (UDP	本实验中通过软、硬件在环仿真分别演示了无人机不同队形的变换以及编队功能。	2.AdvExps\e4_SwarmFormCollCtrl\4.SwarmEarthVelCtrlCollUdp_Mat\Readme.pdf	个人集合版

	模式)			
--	-----	--	--	--

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。