

e3_FWingModelCtrl 固定翼控制实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，如：固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)、固定翼航点、姿态控制等实验

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成固定翼的 DLL 模型文件; 并对生成的固定翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
2	固定翼航点控制	该例程通过平台固定翼控制接口, 在软硬件在环仿真过程中让固定翼往期望航点飞行。	2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
3	固定翼以固定俯仰角飞行实验	该例程通过平台固定翼控制接口控制固定翼俯仰角, 让固定翼以固定 10° 的俯仰角前飞。	3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
4	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Python)	该例程以 Python 的形式, 通过平台固定翼接口, 实现在软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
5	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Simulink)	该例程以 MATLAB/Simulink 的形式, 通过平台固定翼接口, 实现、软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版
6	固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成固定翼的 DLL 模型文件; 并对生成的固定翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版

7	固定翼航点控制	该例程通过平台固定翼控制接口，在软硬件在环仿真过程中让固定翼往期望航点飞行。	2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
8	固定翼以固定俯仰角飞行实验	该例程通过平台固定翼控制接口控制固定翼俯仰角，让固定翼以固定 10°的俯仰角前飞。	3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
9	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Python)	该例程以 Python 的形式，通过平台固定翼接口，实现在软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
10	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Simulink)	该例程以 MATLAB/Simulink 的形式，通过平台固定翼接口，实现、软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	5.VelAltYawCtrlAPI_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	固定翼控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验, 如: 固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)、固定翼航点、姿态控制等实验	readme.pdf	集合版
2	固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成固定翼的 DLL 模型文件; 并对生成的固定翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
3	固定翼航点控制	该例程通过平台固定翼控制接口, 在软硬件在环仿真过程中让固定翼往期望航点飞行。	2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
4	固定翼以固定俯仰角飞行实验	该例程通过平台固定翼控制接口控制固定翼俯仰角, 让固定翼以固定 10° 的俯仰角前飞。	3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
5	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Python)	该例程以 Python 的形式, 通过平台固定翼接口, 实现在软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
6	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Simulink)	该例程以 MATLAB/Simulink 的形式, 通过平台固定翼接口, 实现、软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版
7	固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成固定翼的 DLL 模型文件; 并对生成的固定翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台固定翼模型的使用。	1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版

8	固定翼航点控制	该例程通过平台固定翼控制接口，在软硬件在环仿真过程中让固定翼往期望航点飞行。	2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
9	固定翼以固定俯仰角飞行实验	该例程通过平台固定翼控制接口控制固定翼俯仰角，让固定翼以固定 10°的俯仰角前飞。	3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
10	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Python)	该例程以 Python 的形式，通过平台固定翼接口，实现在软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
11	固定翼速度/高度/偏航接口验证实验(Simulink)	该例程以 MATLAB/Simulink 的形式，通过平台固定翼接口，实现、软硬件在环仿真过程中固定翼按期望指令飞行。	5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版

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。