

# 1-UsageAPI 基础接口类实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版
2	取图接口实验	通过 python 接口获取 RflySim3D 图像并分发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\1.CameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
3	多目相机实验取图实验	通过 python 接口获取 RGB、灰度、深度三个相机图像。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\2.MutCameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
4	无 CopterSim 取图实验	不启动 CopterSim 并获取相机数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\3.NoCopterSimImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
5	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\4.IMUCarmDataGet\Readme.pdf</a>	免费版
6	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\5.DepthCameraDemo\Readme.pdf</a>	免费版
7	飞机、物体、相机信息获取实验	通过 python 接口获取飞机、物体和相机的信息。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\6.GetCamObjDemo\Readme.pdf</a>	免费版
8	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
9	轻量级无人机模型控	在前面的例子中，运行 bat 脚本都会开	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版

	制实验	启飞机的软件在环或硬件在环仿真，需要 CopterSim+ 飞控+QGC 参与，占用资源较多，在多机视觉仿真时可能收到性能限制。		
10	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版
11	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版
12	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\Readme.pdf</a>	免费版
13	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。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\1.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	免费版
14	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
15	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版
16	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版
17	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
18	三个位置跟踪控制器	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞	<a href="#">2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版

	接口的仿真实验	机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。		
19	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版
20	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\Readme.pdf</a>	免费版
21	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
22	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版

## 所有文件列表

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">Readme.pdf</a>	免费版
2	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版
3	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
4	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版
5	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版
6	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开	<a href="#">4.RflySim3DAP\Readme.pdf</a>	免费版

		发。		
7	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
8	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版
9	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\Readme.pdf</a>	免费版
10	取图接口实验	通过 python 接口获取 RflySim3D 图像并分发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\1.CameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
11	多目相机实验取图实验	通过 python 接口获取 RGB、灰度、深度三个相机图像。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\2.MutCameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
12	无 CopterSim 取图实验	不启动 CopterSim 并获取相机数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\3.NoCopterSimImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
13	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\4.IMUCarmDataGet\Readme.pdf</a>	免费版
14	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\5.DepthCameraDemo\Readme.pdf</a>	免费版
15	飞机、物体、相机信息获取实验	通过 python 接口获取飞机、物体和相机的信息。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\6.GetCamObjDemo\Readme.pdf</a>	免费版
16	取图接口实验	通过 python 接口获取 RflySim3D 图像并分发。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\1.CameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
17	多目相机实验取图实验	通过 python 接口获取 RGB、灰度、深度三个相机图像。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\2.MutCameraImageGet\Readme.pdf</a>	免费版
18	无 CopterSim 取图实验	不启动 CopterSim 并获取相机数据。	<a href="#">0.VisionSenorAPI\3.NoCopterSimImageGet\Readme.pdf</a>	免费版

19	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSensorAPI4.IMUCamDataGet\Readme.pdf</a>	免费版
20	深度图获取实验	通过 python 接口设置相机参数，并获取深度图数据。	<a href="#">0.VisionSensorAPI5.DepthCameraDemo\Readme.pdf</a>	免费版
21	飞机、物体、相机信息获取实验	通过 python 接口获取飞机、物体和相机的信息。	<a href="#">0.VisionSensorAPI6.GetCamObjDemo\Readme.pdf</a>	免费版
22	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
23	轻量级无人机模型控制实验	在前面的例子中，运行 bat 脚本都会开启飞机的软件在环或硬件在环仿真，需要 CopterSim+飞控+QGC 参与，占用资源较多，在多机视觉仿真时可能收到性能限制。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
24	轻量级无人机模型控制实验	在前面的例子中，运行 bat 脚本都会开启飞机的软件在环或硬件在环仿真，需要 CopterSim+飞控+QGC 参与，占用资源较多，在多机视觉仿真时可能收到性能限制。	<a href="#">1.UAVCtrlNoPX4Demo\1.UAVCtrlNoPX4Demo\Readme.pdf</a>	免费版
25	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">2.ThreeCtrlModes\Readme.pdf</a>	免费版
26	三个位置跟踪控制器接口的仿真实验	在视觉控制时，我们常常需要在控制飞机飞往指定目标位置的同时，控制飞机的前飞速度，达到好的跟踪效果。	<a href="#">3.AirSimAPITest\Readme.pdf</a>	免费版

27	基础接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中接口使用类的实验，旨在帮助用户快速熟悉本讲各种接口以便于后续实验开发。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\Readme.pdf</a>	免费版
28	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。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\1.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	免费版
29	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。	<a href="#">4.RflySim3DAPI\1.RflySim3DPosGet\Readme.pdf</a>	免费版
30	硬件在环仿真实验	实现两路串口通信硬件在环仿真。	<a href="#">5.serial_connect_HITL\Readme.pdf</a>	免费版
31	时间戳获取实验	通过 python 接口获取时间戳数据。	<a href="#">6.ReadTimeStmp\Readme.pdf</a>	免费版

## 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](mailto:service@rflysim.com)。