

1、实验名称及目的

Pixhawk 硬件编译命令识别实验：基本实验针对不同的飞控硬件，介绍一种通过 QGroundControl 来识别不同飞控硬件的编译命令。

2、实验效果

通过 QGroundControl 来识别不同飞控硬件的编译命令。

3、文件目录

文件夹/文件名称	说明
无	无

4、运行环境

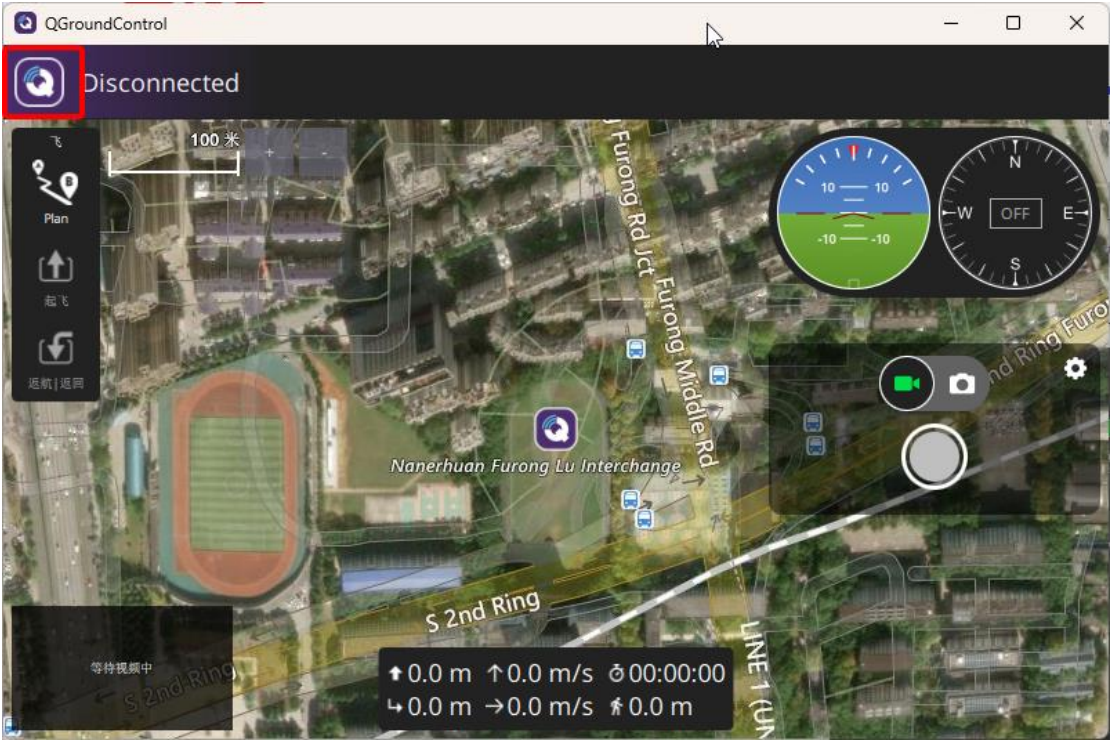
序号	软件要求	硬件要求	
		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 ^①	1
2	RflySim 平台免费版		

① ：推荐配置请见：<https://doc.rflysim.com>

5、实验步骤

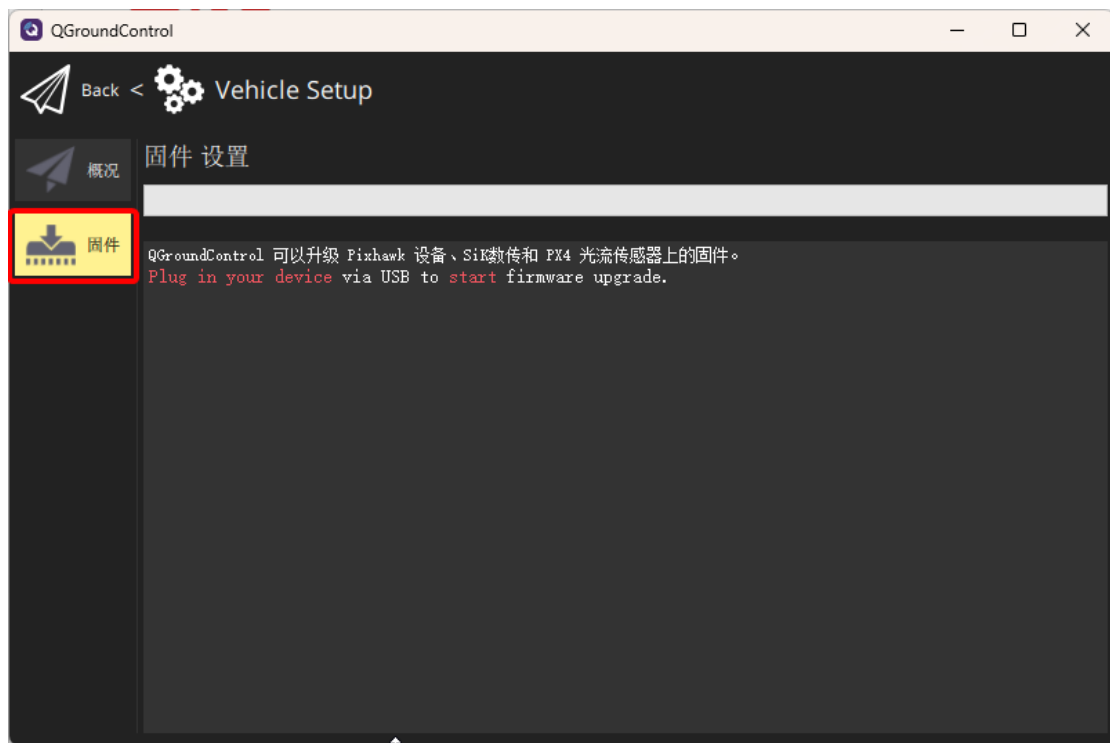
Step 1:

打开 QGroundControl 软件，点击左上角 Logo，在弹出的对话框中选择“Vehicle Setup”。



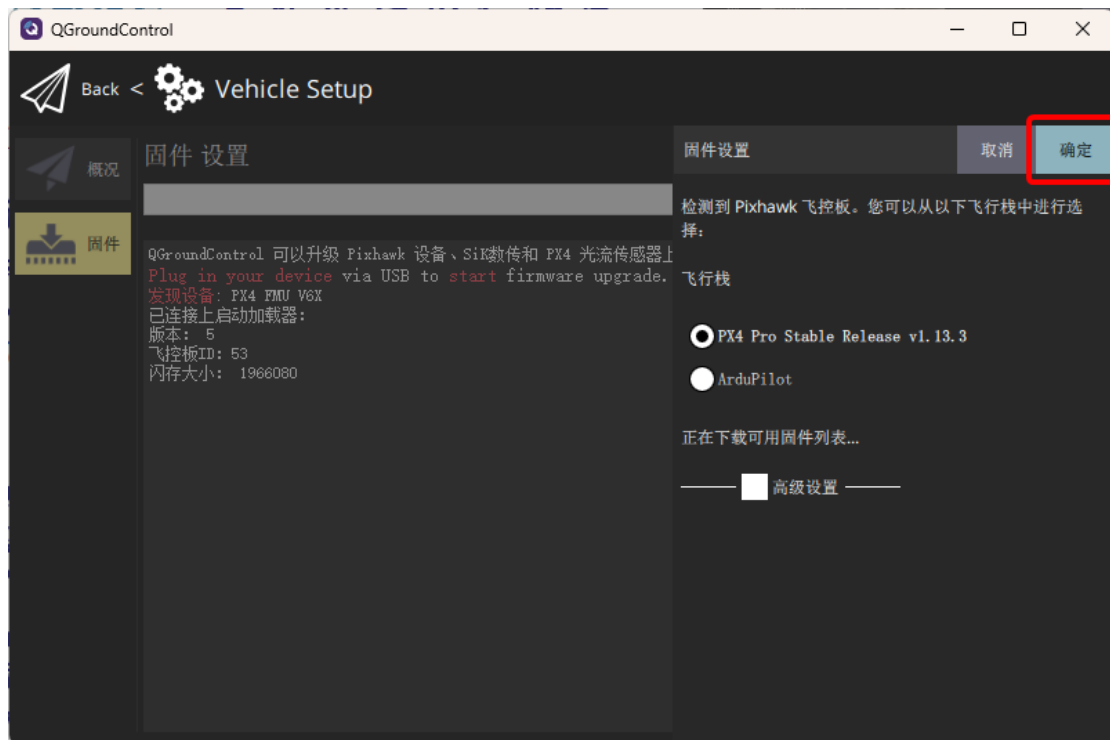
Step 2:

选择“固件”。

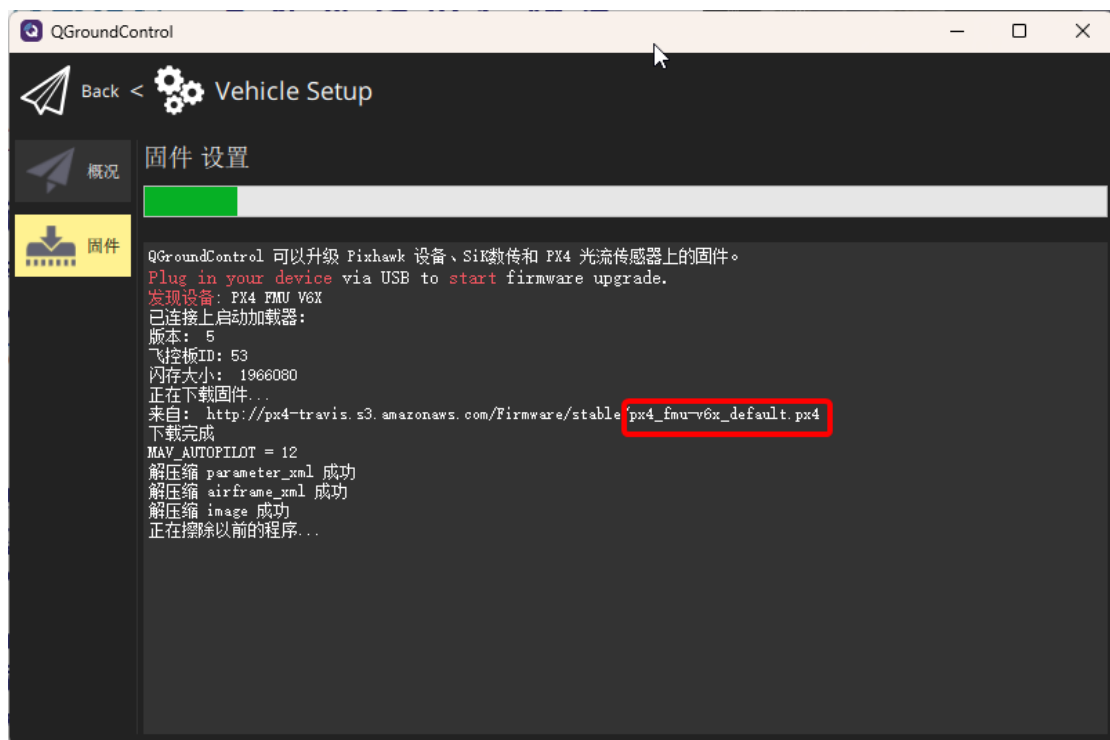


Step 3:

此时通过 USB 链接飞控至电脑，可以看到界面，会显示闪存大小等信息，选择“PX4 Pro ***”，在弹出的侧边栏中点击“确定”。此时 QGroundControl 会自动从云端下载匹配的 px4 固件，从下载链接可以判断编译命令。**注：本选项仅针对底层飞控算法开发且手上有 Pixhawk 飞控硬件的用户，顶层视觉和集群开发的用户可直接使用软件仿真，可选择默认编译命令。**



即可看到所插入飞控的编译命令。



6、参考文献

[1]. 无