1、实验名称及目的

Offboard 模式控制无人机位置控制实验: Offboard 模式是无人机的一种控制模式,通常给机载计算机或地面计算机(上位机)实时控制飞机的速度、位置、姿态等,可以把飞机当成一个整体对象,专注于顶层的视觉与集群算法开发。该实验主要讲位置控制实验。

2、实验效果

通过对 simulink 中数据的变化,可以观察到 RflySim3D 中无人机的位置移动,并在 QGC 观察到无人机位置变化。

3、文件目录

文件夹/文件名称	说明
Position.slx	Simulink 控制模型

4、运行环境

序号	软件要求	硬件要求	
14.4		名称	数量
1	Windows 10 及以上版本	笔记本/台式电脑 [®]	1
2	RflySim 平台免费版		
3	MATLAB 2022B 及以上		

① : 推荐配置请见: https://doc.rflysim.com/1.1InstallMethod.html

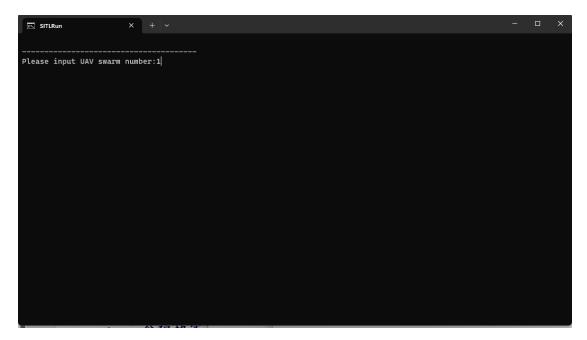
5、实验步骤

Step 1:

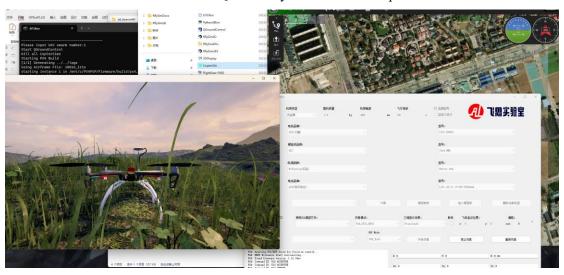
首先开启软件在环(或硬件在环)仿真系统,点击一键启动脚本 SITLRun。

自九九九秋日在	以及11年477 W 共 7	\ Эu, л. ш	民力切所不 STI Littlin。
名称	修改日期	类型	大小
👺 3DDisplay	2023/5/16 16:00	快捷方式	1 KB
CopterSim	2023/7/6 14:45	快捷方式	1 KB
FlightGear-F450	2023/5/16 16:00	快捷方式	2 KB
HITLRun ■	2023/7/6 14:45	快捷方式	2 KB
PPTs	2023/7/6 14:45	快捷方式	1 KB
₹ Python38Env	2023/7/6 14:45	快捷方式	2 KB
QGroundControl	2023/7/6 14:45	快捷方式	1 KB
RflySim3D	2023/5/16 16:00	快捷方式	1 KB
🗾 RflySimAPIs	2023/7/6 14:45	快捷方式	1 KB
RflySimUE5	2023/5/16 16:00	快捷方式	1 KB
🕏 SITLRun	2023/7/6 14:45	快捷方式	2 KB
Win10WSL	2023/5/16 16:00	快捷方式	2 KB

输入1并运行。



会自动打开三个软件,分别是 QGC、RflySim3D、以及 CopterSim。



等 CopterSim 连接成功。

```
PX4: Awaiting GPS/EKF fixed for Position control...

PX4: EKF2 Estimator start initializing...

PX4: Found firmware version: 1.12.3dev

PX4: Command ID: 512 ACCEPTED

PX4: Command ID: 512 ACCEPTED

PX4: Command ID: 512 DENIED

PX4: Command ID: 512 ACCEPTED

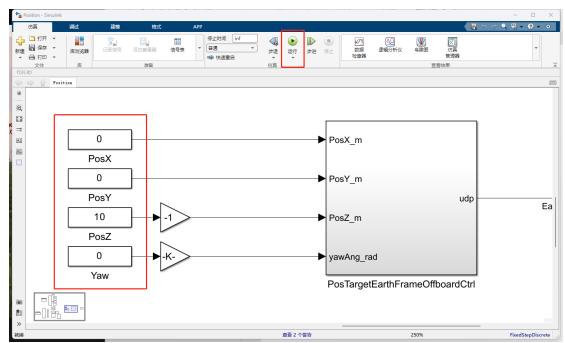
PX4: Command ID: 512 ACCEPTED

PX4: GPS 3D fixed & EKF initialization finished.

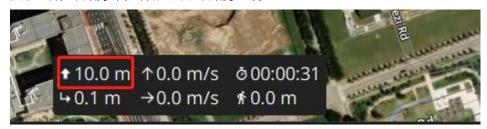
PX4: Enter Auto Loiter Mode!
```

Step 2:

再用 MATLAB 打开 Position.slx, 并点击运行按钮。

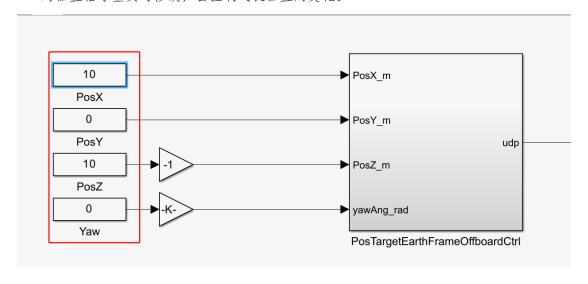


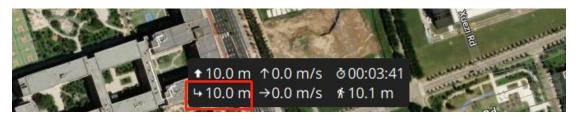
可以在 RflySim3D 上看到飞机起飞并飞到 10 米高度保持,同时可以在 QGC 上看到无人机飞行的高度与控制器给出的高度一致。



Step 3:

对位置信号量实时修改,会控制飞机位置的变化。





6、参考文献

[1]. 无