

## e1\_RflyUdpSwarmExp 通信接口的飞行实验

通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 使用多种通信模式, 接收无人机的状态信息, 然后进行对单个或多个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块, 然后进行仿真。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	通信接口的 FullData 模式单机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 接收无人机的状态信息, 然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块, 然后进行仿真。	<a href="#">1.RflyUdpFullOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
2	通信接口的 FullData 模式4机仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 接收无人机的状态信息, 然后进行对4个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块, 然后进行仿真。	<a href="#">2.RflyUdpFullFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
3	通信接口 FullData 模式全局坐标控制4机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 接收无人机的状态信息, 然后进行对无人机的全局位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块, 然后进行仿真。	<a href="#">3.RflyUdpFullFourGPos_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
4	通信接口的 SimpleData 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 接收无人机的状态信息, 然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块, 然后进行仿真。	<a href="#">4.RflyUdpSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
5	通信接口的 UltraSimple 模	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块, 接收	<a href="#">5.RflyUdpUltraSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版

	式单机画圆实验	无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。		
6	通信接口的 UltraSimple 模式四机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">6.RflyUdpUltraSimpleFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
7	通信接口的 FullData 模式单机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.RflyUdpFullOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
8	通信接口的 FullData 模式 4 机仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对 4 个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">2.RflyUdpFullFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
9	通信接口 FullData 模式全局坐标控制 4 机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对无人机的全局位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">3.RflyUdpFullFourGPos_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
10	通信接口的 SimpleData 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">4.RflyUdpSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
11	通信接口的 UltraSimple 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制	<a href="#">5.RflyUdpUltraSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版

		指令到该模块， 然后进行仿真。		
12	通信接口的 UltraSimple 模式四机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块， 接收无人机的状态信息， 然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块， 然后进行仿真。	<a href="#">6.RflyUdpUltraSimpleFour_Mat\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	通信接口的飞行实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，使用多种通信模式，接收无人机的状态信息，然后进行对单个或多个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\Readme.pdf</a>	免费版
2	通信接口的 FullData 模式单机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\1.RflyUdpFullOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
3	通信接口的 FullData 模式 4 机仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对 4 个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\2.RflyUdpFullFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
4	通信接口 FullData 模式全局坐标控制	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\3.RflyUdpFullFourGPos_Mat\Readme.pdf</a>	免费版

	4 机实验	态信息，然后进行对无人机的全局位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。		
5	通信接口的 SimpleData 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\4.RflyUdpSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
6	通信接口的 UltraSimple 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\5.RflyUdpUltraSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
7	通信接口的 UltraSimple 模式四机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\6.RflyUdpUltraSimpleFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
8	通信接口的 FullData 模式单机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\1.RflyUdpFullOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版

		行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。		
9	通信接口的 FullData 模式 4 机仿真实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对 4 个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\2.RflyUdpFullFour_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
10	通信接口 FullData 模式全局坐标控制 4 机实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对无人机的全局位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\3.RflyUdpFullFourGPos_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
11	通信接口的 SimpleData 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\4.RflyUdpSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版
12	通信接口的 UltraSimple 模式单机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\1_RflyUdpSwarmExp\5.RflyUdpUltraSimpleOne_Mat\Readme.pdf</a>	免费版

13	通 信 接 口 的 UltraSimple 模式四 机画圆实验	通过平台提供的 RflyUdpFast 传输模块，接收无人机的状态信息，然后进行对单个无人机的局部位置运动控制进行 Simulink 建模发送控制指令到该模块，然后进行仿真。	<a href="#">1.BasicExps\41_RflyUdpSwarmExp\6.RflyUdpUltraSimpleFour_Mat\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)。