

2.AdvExps 进阶性实验

本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验，该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程，如：平台建模模板之最大模板使用介绍、固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)等等。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	进阶接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶接口类实验，基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验，本文件夹中均为针对本章的进阶性接口类实验，如：外部通信实验、电机故障注入测试仿真、最大模型 outCopterData 接口验证等实验	e0_AdvApiExps\readme.pdf	个人版
2	平台建模模板之最大模板使用介绍	该例程对如何使用平台最大模板进行软件在环和硬件在环仿真进行介绍。	e1_MaxModelTemp\Readme.pdf	个人集合版
3	多旋翼控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，如：四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验、四旋翼综合模型仿真验证实验、六旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验等实验	e2_MultiModelCtrl\readme.pdf	集合版
4	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过	e2_MultiModelCtrl\1.MultiModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版

		本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。		
5	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件; 并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\2.MultiModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
6	六旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成六旋翼的 DLL 模型文件; 并对生成的六旋翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台六旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\4.HexModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
7	四轴八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的四轴八旋翼 DLL 模型文件; 并对生成的四轴八旋翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台四轴八旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\5.OctoCoxRotor\Readme.pdf	个人集合版
8	八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的八旋翼 DLL 模型文件; 并对生成的八旋翼模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台八旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\6.OctoX\Readme.pdf	个人集合版
9	四旋翼综合模型仿真验证实验	在 Simulink 的 DII 模型基础上, 基于 MATLAB/Simulink 设计四旋翼控制器, 并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中, 依据特定的输入输出接口, 形成一个飞机整体仿真闭环, 即综合模型。在得到综合模型后, 通过外部控制的方法实现顶层控制。	e2_MultiModelCtrl\3.CopterSimSILNoPX4\Readme.pdf	个人集合版

10	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	e3_FWingModelCtrl\readme.pdf	集合版
11	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。	e3_FWingModelCtrl\1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
12	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。	e3_FWingModelCtrl\2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
13	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。	e3_FWingModelCtrl\3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
14	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。	e3_FWingModelCtrl\4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
15	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。	e3_FWingModelCtrl\5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版
16	垂直起降飞机控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验, 如: 高精度垂直起降飞机 DLL 生成及 SIL/HIL 实验、四旋翼尾座式垂起无人机软硬件在环仿真等实验	e4_VTOLModelCtrl\readme.pdf	集合版
17	高精度垂直起降飞机	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成垂	e4_VTOLModelCtrl\1.VTOLModelCtrl\Readme.pdf	个人集合

	DLL 生成及 SIL/HIL 实验	直起降飞机的 DLL 模型文件；并对生成的垂直起降飞机模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉垂直起降飞机的建模与使用。		版
18	四旋翼尾座式垂起无人机软硬件在环仿真	该例程介绍了如何使用平台四旋翼尾座式垂起无人机进行软硬件在环仿真。	e4_VTOLModelCtrl\2.TailsitterModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
19	阿克曼底盘无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括阿克曼底盘无人车速度和位置控制实验	e5_CarAckermanCtrl\readme.pdf	集合版
20	Python 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	e5_CarAckermanCtrl\1.CarAckermanPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
21	Matlab 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\2.CarAckermanPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
22	Python 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	e5_CarAckermanCtrl\3.CarAckermanVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
23	Matlab 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\4.CarAckermanVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
24	差动无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括差动无人车速度和位置控制实验	e6_CarR1DiffCtrl\readme.pdf	集合版
25	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/	e6_CarR1DiffCtrl\1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版

	真	多辆无人车位置控制。		
26	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
27	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下, 以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	e6_CarR1DiffCtrl\3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
28	Matlab 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
29	精细化无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验, 包括精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真和无人车综合模型仿真验证	e7_TrailerModelCtrl\readme.pdf	集合版
30	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件; 并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	e7_TrailerModelCtrl\1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
31	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 Dll 模型基础上, 基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器, 并将控制器和 Dll 模型放在同一个 slx 文件中, 依据特定的输入输出接口, 形成一个无人车整体仿真闭环, 即综合模型。在得到综合模型后, 通过外部控制的方法实现顶层控制。	e7_TrailerModelCtrl\2.TrailerNoPX4\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	进阶性实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶的实验, 基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验, 用户在已经熟悉基于 RflySim 平台开发本章中的实验, 该文件夹中的实验均为本讲的进阶例程, 如: 平台建模模板之最大模板使用介绍、固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)等等。	Readme.pdf	个人集合版
2	进阶接口类实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶接口类实验, 基于 0.ApiExps、1.BasicExps 文件夹中的实验, 本文件夹中均为针对本章的进阶性接口类实验, 如: 外部通信实验、电机故障注入测试仿真、最大模型 outCopterData 接口验证等实验	e0_AdvApiExps\readme.pdf	个人版
3	外部通信实验之读取状态估计值	在使用 RflySim 平台以 UDP_Full 模式进行软/硬件在环仿真时, 可以通过监听 UDP20101 系列端口接收 PX4 内部状态估计值。	e0_AdvApiExps\1.ExtCtrlAPI-UDP20100\Readme.pdf	个人版
4	inSILInts 和 inSILFloats 接口实验	熟悉平台最大系统模型 inSILInts 和 inSILFloats 接口的使用。	e0_AdvApiExps\10.InSILInts&Floats\Readme.pdf	个人版

5	外部通信实验之读取仿真真值数据	在使用平台（UDP/MAVLink 模式皆可）进行软/硬件在环仿真时，可以通过监听 UDP30101 系列端口接收 CopterSim 飞行仿真的真实数据。	e0_AdvApiExps\2.ExtCtrlAPI-UDP30100\Readme.pdf	个人版
6	外部通信实验之获取平台 rfly_px4 uORB 消息	当订阅了 rfly_px4 uORB 消息，并使用平台最大模板进行硬件在环仿真时，可以通过监听 UDP40101 系列端口接收 rfly_px4 消息。	e0_AdvApiExps\3.ExtCtrlAPI-UDP40100\Readme.pdf	个人版
7	ExtToUE4 接口验证实验	该例程可以让用户自定义发送至最大模型中 ExtToUE4 接口的数据，方便模型的开发及调试。	e0_AdvApiExps\4.ExtToUE4\Readme.pdf	个人版
8	ExtToPX4 接口验证	该例程可以让用户自定义发送至最大模型 ExtToPX4 接口的数据，该接口为发送给 PX4 的 uORB 消息 rfly_ext，用于传输其他传感器或必要数据给飞控，方便模型的开发及调试。	e0_AdvApiExps\5.ExtToPX4\Readme.pdf	个人版
9	电机故障注入测试仿真	该例程通过平台的故障注入接口，给飞行中的飞机注入电机故障，从而实现飞机的故障坠机。	e0_AdvApiExps\6.InFaultAPI\Readme.pdf	个人版
10	最大模型 outCopterData 接口验证	该例程可以让用户明白如何使用最大系统模型中的 outCopterData 接口，该接口支持自定义记录仿真过程中的 32 维数据。	e0_AdvApiExps\7.OutCopterData\Readme.pdf	个人版
11	FaultInParam 动态修改参数验证	熟悉平台最大系统模型 FaultInParam 动态修改参数的原理及过程。	e0_AdvApiExps\8.FaultParamsDynMod\Readme.pdf	个人版
12	InFloatsCollision 的物理	熟悉平台最大模型 inFloatsCollision	e0_AdvApiExps\9.InFloatsCollision\Readme.pdf	个人版

	引擎验证	碰撞模型端口的使用。		
13	平台建模模板之最大模板使用介绍	该例程对如何使用平台最大模板进行软件在环和硬件在环仿真进行介绍。	e1_MaxModelTemp\Readme.pdf	个人集合版
14	多旋翼控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，如：四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验、四旋翼综合模型仿真验证实验、六旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验等实验	e2_MultiModelCtrl\readme.pdf	集合版
15	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\1.MultiModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
16	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\2.MultiModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
17	六旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成六旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的六旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台六旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\4.HexModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
18	四轴八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的四轴八旋翼 DLL 模型文件；并对生成的四轴八旋翼模型进行软硬件在环	e2_MultiModelCtrl\5.OctoCoxRotor\Readme.pdf	个人集合版

		仿真测试，通过本例程熟悉平台四轴八旋翼模型的使用。		
19	八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的八旋翼 DLL 模型文件；并对生成的八旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台八旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\6.OctoX\Readme.pdf	个人集合版
20	四旋翼综合模型仿真验证实验	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计四旋翼控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个飞机整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	e2_MultiModelCtrl\3.CopterSimSILNoPX4\Readme.pdf	个人集合版
21	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\1.MultiModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
22	四旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰撞检测)	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成四旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的四旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台四旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\2.MultiModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
23	四旋翼综合模型仿真验证实验	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计四旋翼控制	e2_MultiModelCtrl\3.CopterSimSILNoPX4\Readme.pdf	个人集合版

		器，并将控制器和 Dll 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个飞机整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。		
24	六旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成六旋翼的 DLL 模型文件；并对生成的六旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台六旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\4.HexModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
25	四轴八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的四轴八旋翼 DLL 模型文件；并对生成的四轴八旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台四轴八旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\5.OctoCoxRotor\Readme.pdf	个人集合版
26	八旋翼模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成的八旋翼 DLL 模型文件；并对生成的八旋翼模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台八旋翼模型的使用。	e2_MultiModelCtrl\6.OctoX\Readme.pdf	个人集合版
27	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	e3_FWingModelCtrl\readme.pdf	集合版
28	固定翼飞机模型 DLL 生成及 SIL/HIL 实验(含碰	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成固定翼的 DLL 模型文件；并对生成的	e3_FWingModelCtrl\1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版

	撞检测)	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。		
29	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。	e3_FWingModelCtrl\2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
30	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。	e3_FWingModelCtrl\3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
31	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。	e3_FWingModelCtrl\4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
32	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。	e3_FWingModelCtrl\5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版
33	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。	e3_FWingModelCtrl\1.FixWingModelCtrlColl\Readme.pdf	个人集合版
34	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。	e3_FWingModelCtrl\2.FWPosCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版
35	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°	e3_FWingModelCtrl\3.FWAttCtrlAPI\Readme.pdf	个人集合版

		的俯仰角前飞。		
36	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。	e3_FWingModelCtrl\4.VelAltYawCtrlAPI_Py\Readme.pdf	个人集合版
37	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。	e3_FWingModelCtrl\5.VelAltYawCtrlAPI_Mat\Readme.pdf	个人集合版
38	垂直起降飞机控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验, 如: 高精度垂直起降飞机 DLL 生成及 SIL/HIL 实验、四旋翼尾座式垂起无人机软硬件在环仿真等实验	e4_VTOLModelCtrl\readme.pdf	集合版
39	高精度垂直起降飞机 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成垂直起降飞机的 DLL 模型文件; 并对生成的垂直起降飞机模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉垂直起降飞机的建模与使用。	e4_VTOLModelCtrl\1.VTOLModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
40	四旋翼尾座式垂起无人机软硬件在环仿真	该例程介绍了如何使用平台四旋翼尾座式垂起无人机进行软硬件在环仿真。	e4_VTOLModelCtrl\2.TailsitterModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
41	高精度垂直起降飞机 DLL 生成及 SIL/HIL 实验	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成垂直起降飞机的 DLL 模型文件; 并对生成的垂直起降飞机模型进行软硬件在环仿真测试, 通过本例程熟悉垂直起降飞机的建模与使用。	e4_VTOLModelCtrl\1.VTOLModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版

42	四旋翼尾座式垂起无人机软硬件在环仿真	该例程介绍了如何使用平台四旋翼尾座式垂起无人机进行软硬件在环仿真。	e4_VTOLModelCtrl\2.TailsitterModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
43	阿克曼底盘无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括阿克曼底盘无人车速度和位置控制实验	e5_CarAckermanCtrl\readme.pdf	集合版
44	Python 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	e5_CarAckermanCtrl\1.CarAckermanPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
45	Matlab 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\2.CarAckermanPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
46	Python 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	e5_CarAckermanCtrl\3.CarAckermanVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
47	Matlab 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\4.CarAckermanVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
48	Python 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	e5_CarAckermanCtrl\1.CarAckermanPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
49	Matlab 控制阿克曼底盘无人车位置软/硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\2.CarAckermanPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
50	Python 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在	软硬件在环仿真模式下，以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆	e5_CarAckermanCtrl\3.CarAckermanVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版

	环仿真	/多辆无人车速度控制。		
51	Matlab 控制阿克曼底盘无人车速度软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e5_CarAckermanCtrl\4.CarAckermanVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
52	差动无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括差动无人车速度和位置控制实验	e6_CarR1DiffCtrl\readme.pdf	集合版
53	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下, 以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	e6_CarR1DiffCtrl\1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
54	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
55	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下, 以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	e6_CarR1DiffCtrl\3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
56	Matlab 控制差动无人车速度软/硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
57	Python 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下, 以 Python 的方式通过平台位置控制接口实现单辆/多辆无人车位置控制。	e6_CarR1DiffCtrl\1.CarR1DiffPosCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版
58	Matlab 控制差动无人车位置软硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的位置控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\2.CarR1DiffPosCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
59	Python 控制差动无人车速度软硬件在环仿真	软硬件在环仿真模式下, 以 Python 的方式通过平台速度控制接口实现单辆/多辆无人车速度控制。	e6_CarR1DiffCtrl\3.CarR1DiffVelCtrl_Py\Readme.pdf	个人集合版

60	Matlab 控制差动无人车速度软/硬件在环仿真	Matlab 运行多辆无人车的速度控制的软硬件在环仿真。	e6_CarR1DiffCtrl\4.CarR1DiffVelCtrl_Mat\Readme.pdf	个人集合版
61	精细化无人车控制实验	本文件夹中的所有实验均为本讲中进阶功能性实验，包括精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真和无人车综合模型仿真验证	e7_TrailerModelCtrl\readme.pdf	集合版
62	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	e7_TrailerModelCtrl\1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
63	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。	e7_TrailerModelCtrl\2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版
64	精细化无人车模型代码生成及软硬件在环仿真	在 Matlab 将 Simulink 文件编译生成精细化无人车的 DLL 模型文件；并对生成的精细化无人车模型进行软硬件在环仿真测试，通过本例程熟悉平台精细化无人车模型的使用。	e7_TrailerModelCtrl\1.TrailerModelCtrl\Readme.pdf	个人集合版
65	无人车综合模型仿真验证	在 Simulink 的 DII 模型基础上，基于 MATLAB/Simulink 设计无人车控制	e7_TrailerModelCtrl\2.TrailerNoPX4\Readme.pdf	个人集合版

		器，并将控制器和 DII 模型放在同一个 slx 文件中，依据特定的输入输出接口，形成一个无人车整体仿真闭环，即综合模型。在得到综合模型后，通过外部控制的方法实现顶层控制。		
--	--	--	--	--

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。