

HIL or SIL, UDP or Serial, COM Name ,Baud Num	硬件或软件在环(HIL/SIL), UDP或串口通信(UDP/Serial), 串口号(仅HIL填写), 波特率(仅HIL填写)	HIL
WindowsPCIPList	Windows电脑的IP地址	192.168.3.80
VehicleNumOnPC	各台Windows电脑上的飞机数量	2
NXXIPList	各嵌入式电脑NXX的IP列表, 数量应该与飞机数量相同	192.168.3.81
CameraNumList	每台飞机上相机数量	1
VehicleXPosList(m)	飞机的X坐标列表, 单位m	-0.5
VehicleYPosList(m)	飞机的Y坐标列表, 单位m	-0.5
VehicleYawList(degree)	飞机的偏航角度列表, 单位弧度	0
UE4_MAP	地图名字或序号	VisionRing
PX4SitlFrame	软件在环时, 设置PX4内部机架Airframe类型	iris
DLLModel	DLL模型的名字或序号, 默认多旋翼选0, 固定翼等需要选是否开启同步启动	0
	0: 不开启同步启动	
	1: 开启同步启动, 最后一个飞机命令执行后触发前面飞机	
	2: 最后一个飞机脚本运行后, 依次触发前面飞机; 本选项第2列可设置延迟触发的时间 (s)	
isEnableSyncStart		0
isEnableIMUSend	是否开启IMU数据发送	0

Serial            /dev/ttyUSB0            57600

192.168.3.82  
1  
-0.5  
0.5  
0