

e2_NoPX4SITLSwarm 多机质点集群实验

从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现多架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。

序号	实验名称	简介	文件地址	版本
1	12 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 12 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	1.NoPX4SITL12Swarm\Readme.pdf	个人集合版
2	30 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 30 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.NoPX4SITL30Swarm\Readme.pdf	个人集合版
3	100 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 100 架质点模型的四旋翼飞	3.NoPX4SITL100Swarm\Readme.pdf	个人集合版

		机起飞和画圆飞行。		
4	200 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现在局域网内两台电脑 200 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	4.NoPX4SITL200Swarm2PC\Readme.pdf	个人集合版
5	12 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 12 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	1.NoPX4SITL12Swarm\Readme.pdf	个人集合版
6	30 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 30 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.NoPX4SITL30Swarm\Readme.pdf	个人集合版
7	100 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 100 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	3.NoPX4SITL100Swarm\Readme.pdf	个人集合版

8	200 机质点集群实验	从模型精度的角度，使用高精度 6DOF 模型（CopterSim）+真实飞控系统（PX4）的软/硬件在环仿真闭环的方式，能够有效提高模型可信度，从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现在局域网内两台电脑 200 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	4.NoPX4SITL200Swarm2PC\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	多机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现多架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\Readme.pdf	个人集合版
2	12 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 12 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\1.NoPX4SITL12Swarm\Readme.pdf	个人集合版
3	30 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\2.NoPX4SITL30Swarm\Readme.pdf	个人集合版

		差距。本实验基于 RflySim 平台实现 30 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。		
4	100 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 100 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\3.NoPX4SITL100Swarm\Readme.pdf	个人集合版
5	200 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现在局域网内两台电脑 200 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\4.NoPX4SITL200Swarm2PC\Readme.pdf	个人集合版
6	12 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\1.NoPX4SITL12Swarm\Readme.pdf	个人集合版

		现 12 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。		
7	30 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 30 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\2.NoPX4SITL30Swarm\Readme.pdf	个人集合版
8	100 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现 100 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆飞行。	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\3.NoPX4SITL100Swarm\Readme.pdf	个人集合版
9	200 机质点集群实验	从模型精度的角度, 使用高精度 6DOF 模型 (CopterSim) + 真实飞控系统 (PX4) 的软/硬件在环仿真闭环的方式, 能够有效提高模型可信度, 从而减小仿真与真机实验的差距。本实验基于 RflySim 平台实现在局域网内两台电脑 200 架质点模型的四旋翼飞机起飞和画圆	2.AdvExps\2_NoPX4SITLSwarm\4.NoPX4SITL200Swarm2PC\Readme.pdf	个人集合版

		飞行。		
--	--	-----	--	--

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。