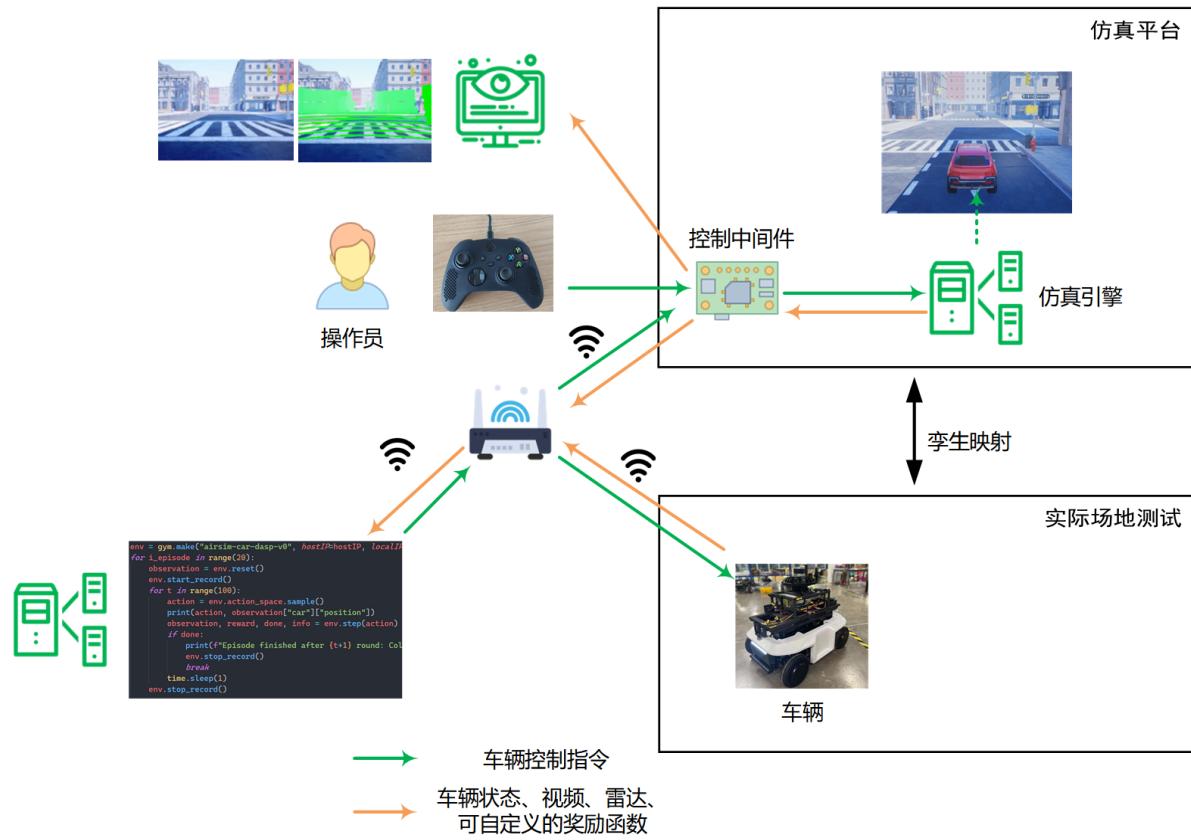


# 欢迎来到 DASP for AirSim

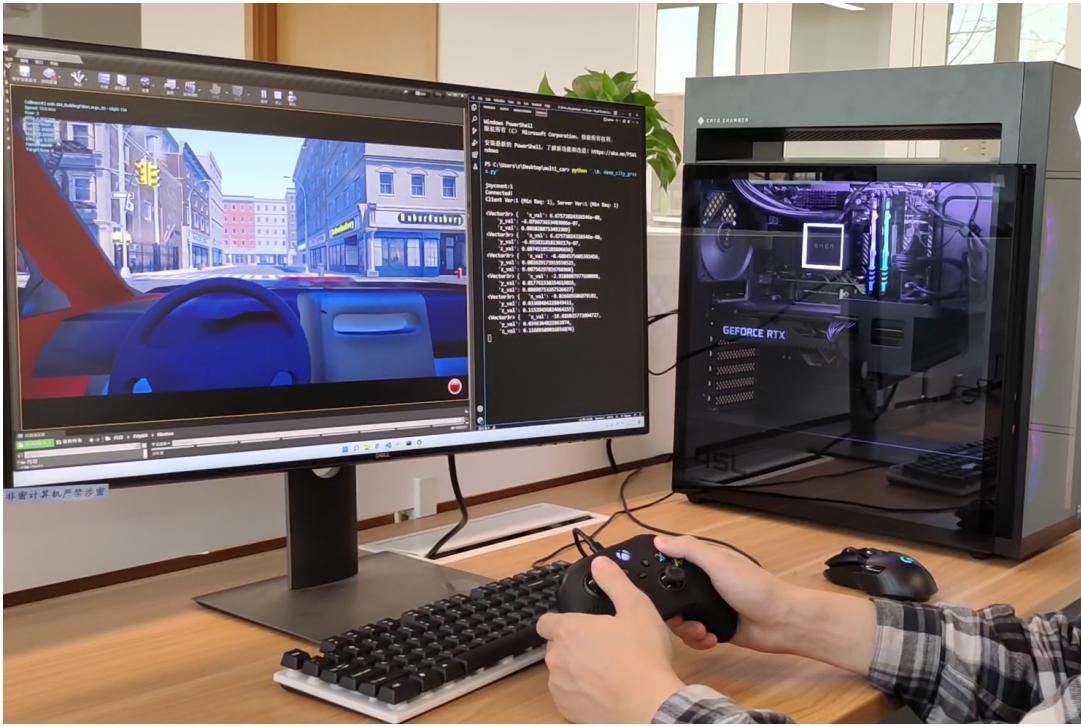
DASP for AirSim是基于[AirSim](#)和[虚幻引擎](#)构建的分布式汽车仿真平台。它通过控制中间件提供了车辆仿真的物理状态、视景和雷达等数据，并支持人工手柄操作或是智能算法控制。其中[DASP](#)能够模拟分布式环境、验证分布式算法可行性，并包含了调试机制，支持多个算法并行运行，在未来将支持多计算机联合仿真。我们正在努力构建更多的功能，并且欢迎您的加入。

仿真平台部署图：

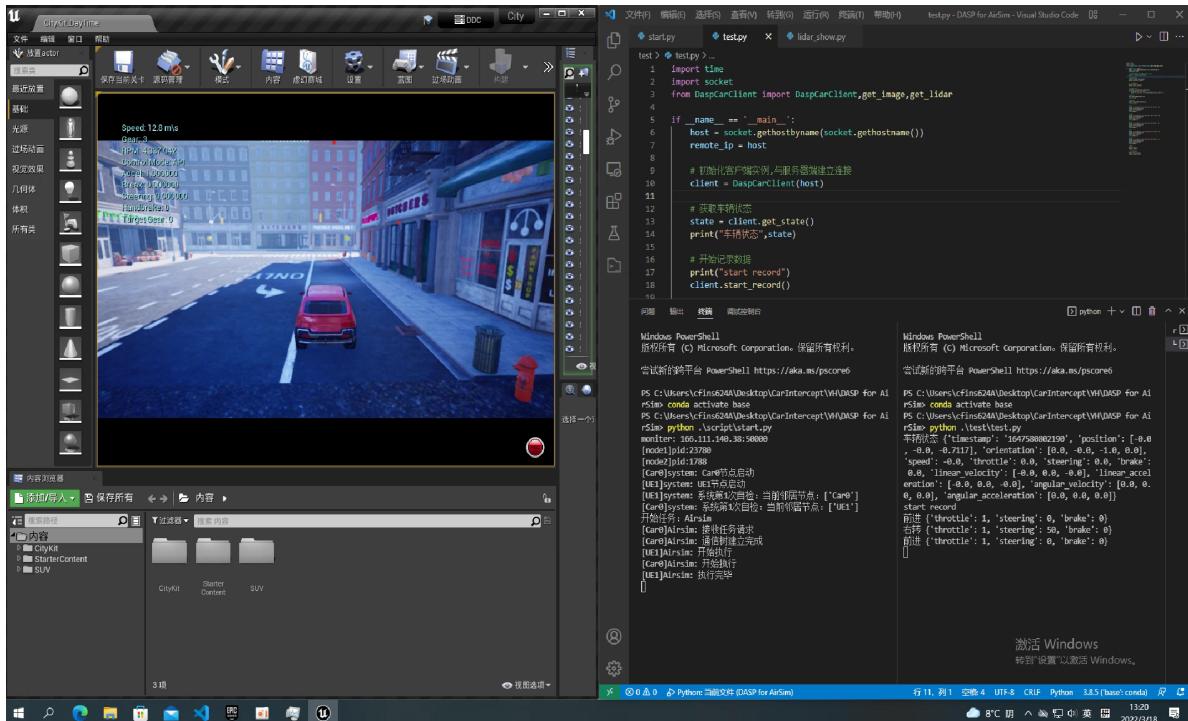


[查看快速演示](#)

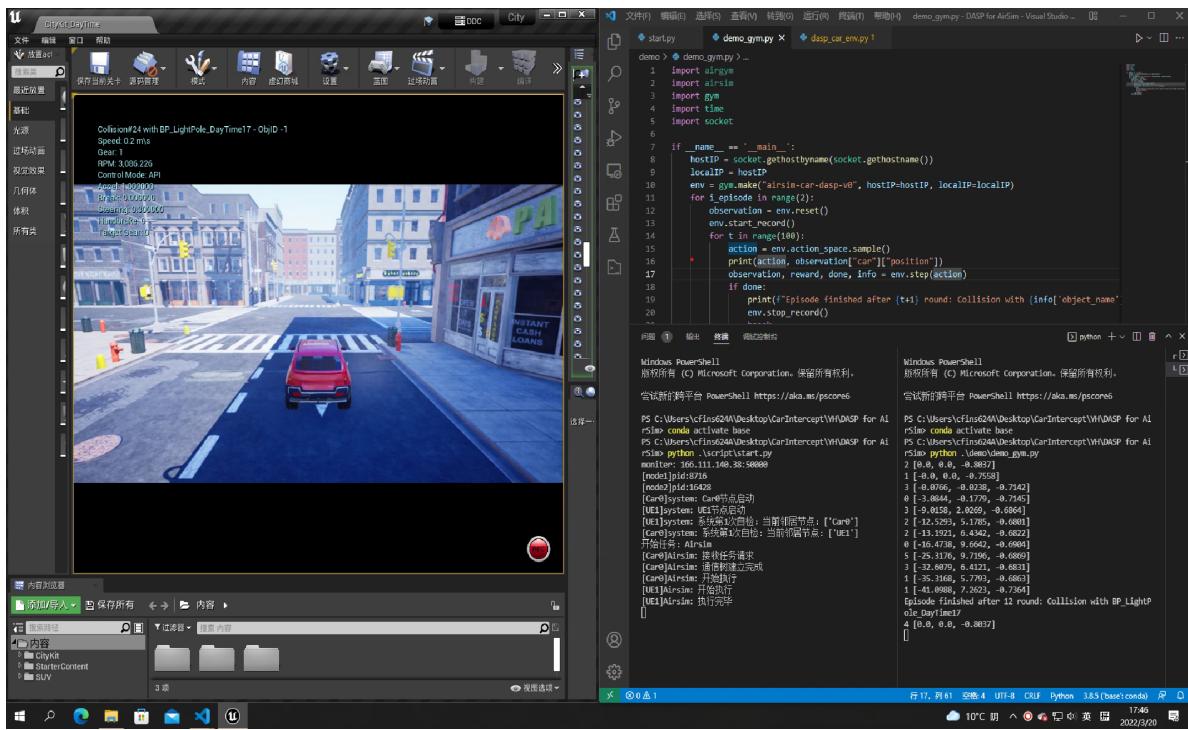
[手动模式](#)



自动模式



Gym模式



## DASP for AirSim安装说明

仿真平台要求硬件环境是Windows操作系统。显卡推荐配置为GTX 1660及以上。

### 安装Python3

如果有Python3环境，则可以跳过这一步，到[安装DASP for AirSim](#)。

参考这个[链接](#)完成Python3的安装，安装时需要将Python添加到系统变量。

**环境验证：**安装成功后，按Win+R键，输入cmd调出命令提示符。输入python，如果出现Python 3.x.x的提示，说明Python3环境安装成功。

### 安装DASP for AirSim

#### 1. 获取项目文件

- [文件链接](#)
- 解压 `DASP for AirSim.zip`

#### 2. Python依赖

- 通过pip或者conda安装以下包 `requests`, `pymysql`, `numpy`, `msgpack-rpc-python`, `gym`,

以管理员方式运行cmd

```
pip install requests
pip install pymysql
pip install numpy
pip install msgpack-rpc-python
pip install gym
```

#### 3. 安装AirSim Python API

- 在 `DASP for AirSim\Pythonclient` 目录下，以管理员方式运行cmd
- 安装airsim

```
pip install -e .
```

**备注：**如果已经安装过airsim环境，可以跳过这一步，但仍需要安装airgym

- 安装airgym

```
cd reinforcement_learning  
pip install -e .
```

## 安装城市环境

1. 获取发布的城市环境

- [文件链接](#)
- 解压 city.zip

2. 运行City.exe。

**备注1：**如果遇到缺失运行环境的提示，点击安装/确认即可。

**备注2：**如果遇到杀毒软件提醒，请允许运行。

**备注3：**如果想窗口化运行，点击run.bat。

**备注4：**如果想修改分辨率，需要用记事本打开run.bat，修改参数。

3. 此时会跳出一个对话框，点击“Yes”，就会出现一个小车（如果点击的是“No”，就会出现一个四旋翼）

4. 通过4个方向键可以控制小车的前后左右，通过 Alt+tab 切出鼠标，通过 Alt+F4 退出程序。

**备注：**F 为切换第一人称视角，/ 为切换第三人称视角，更多说明通过 F1 查看。

5. 将[demo/settings.json](#)添加到此电脑/文档/AirSim/，覆盖原文件，这是AirSim环境的配置文件。此时再运行City.exe会出现红色小车。

## 定制UE环境

如果不需自定义UE环境，可以跳过本节内容，到[DASP for AirSim使用说明](#)。

### 安装Unreal Engine

- 在[Unreal engine官网](#)注册一个epic游戏账户
- 下载[Epic Games Launcher](#)
- 运行Epic Games Launcher，在库选项卡里，点击添加版本，选择unreal 4.27。然后等待安装完成。

### 编译AirSim

1. 安装[visual studio 2019](#)

- 选择 使用C++的桌面开发” under 工作负荷
- 选择 “Windows 10 SDK 10.0.18362”
- 选择 使用.NET桌面开发
- 安装完成后重启电脑

2. 编译AirSim

- 下载[AirSim源码](#)，并解压。

- 运行"Developer Command Prompt for VS 2019"

```
cd Airsim  
build.cmd
```

**备注1：**在开始菜单搜索，很容易能找到这个。

**备注2：**一定要以管理员方式运行。

**备注3：**可能需要VPN。

- 编译完之后，会生成一个`unreal\plugins`文件夹。以后需要将这个文件夹丢到Unreal工程中。因为Airsim是作为Unreal的一个插件运行的。

## 定制UE环境

流程参考这个[链接](#)

本项目的工程文件在这个[链接](#)中，下载所有文件后，点击`city project.zip.001`进行解压即可得到工程文件。

运行`Unreal Engine`，选择`city project\city.uproject`工程

## DASP for AirSim使用说明

DASP for AirSim有三种运行模式，自动/手动/Gym，并分别提供了demo脚本。

### 自动模式

- 运行`City.exe`
- 在DASP for AirSim文件夹目录下**，运行系统启动脚本

```
python script/start.py
```

若看到`[car0]Airsim: 开始执行`的提示，说明系统已和仿真环境建立连接。

- 在另一个终端下，运行自动控制脚本

```
python demo/demo_auto.py
```

在此终端下会打印发送的控制指令，仿真环境中的小车会执行相应的指令。

**备注：**关闭程序时，需要先杀掉第2、3步中的进程或终端，再关闭`City.exe`。否则会有一个UE4的后台进程未结束，导致下一次启动时无法正常连接，此时可以手动杀掉该进程。

- 第3步执行完成后可在系统目录`D:\Qiyuan\Record`中看到以时间为名的文件夹，其中包含了小车物理状态csv文件和运行期间的视频、雷达数据。

### Gym模式

第1、2步同上所示。

- 在另一个终端下，运行gym demo脚本

```
python demo/demo_gym.py
```

在此终端下会打印gym中的离散控制指令和小车位置数据。

小车会进行随机漫游，发生碰撞后会重置到初始状态，共执行20次。

4. 完成后可在系统目录 D:\Qiyuan\Record 中看到以时间为名的文件夹，其中包含了小车每一次碰撞前的物理状态csv文件和运行期间的视频、雷达数据。

## 手动模式

第1、2步同上所示。

3. 连接xbox手柄。

**备注：**可以运行测试脚本 python xbox/xboxtest 测试xbox输入是否正常。

4. 在另一个终端下，运行手柄控制脚本

```
python demo/demo_manul.py
```

左方向键控制左右，Y为油门，A为倒车，B为刹车。

在此终端下会打印接收到的控制指令。小车会根据接收到的控制指令移动。

## 文件及API说明

### DASP启动脚本

DASP的启动脚本 start.py 如下，如果只关心自动驾驶算法设计可以跳过本节。

```
# 启动系统并运行分布式算法
import time
import sys
sys.path.insert(1,".") # 把上一级目录加入搜索路径
from threading import Thread
from moniter import moniter
from DASP.module import Node
from DASP.control import ControlMixin

nodeNum = 2 # 节点数量
rootnode = "Car0" # 根节点ID
nodelist = [] # 节点进程列表
ControlMixin = ControlMixin("Pc") # 控制函数集合

# 启动监控脚本
t = Thread(target=moniter,)
t.start()

# 启动节点进程
for i in range(nodeNum):
    node = Node(i+1,mode = False)
    nodelist.append(node)

time.sleep(2)
DAPPname = "Airsim"
print("开始任务: "+DAPPname)
ControlMixin.StartTask(DAPPname,rootnode)
```

nodeNum为节点数量，rootnode为系统根节点ID。

节点进程由类Node启动，Node初始化时输入 mode=True 可打印节点进程输出信息。

ControlMixin为控制函数集合类，仿真时初始化参数"PC"，控制函数类包含运行DAPP、暂停DAPP、恢复DAPP、停止DAPP等功能，具体可参考 [DASP/control/ControlMixin.py](#) 源码。

`moniter` 为监控函数，监听本地50000端口，节点进程的信息将发送到监控脚本显示。

网络的基本拓扑由 [DASP/task\\_info/system/topology.txt](#) 定义。每一个DAPP为 `DASP/task_info/system/` 下的一个子文件夹，包含了 `question.py` 算法文件和 `topology.txt` 拓扑文件，各任务的拓扑文件为基本拓扑的子图。

仿真引擎的IP及小车名字在 [DASP/task\\_info/AirSim/topology.txt](#) 中配置。

DASP更多细节请参考[链接](#)。

## 车辆控制API

车辆API在文件 [DaspCarClient.py](#) 中定义。数据格式在 [AirSimCarAgent.py](#) 中定义。

- `get_state`：获取车辆在虚幻环境中的状态。是一个字典数据，包含时间戳、车辆位置、姿态、速度、油门、方向、刹车、线速度、线加速度、角速度、角加速度。
- `get_collision`：获取车辆的碰撞信息。是一个字典数据，包含是否碰撞、碰撞物体。
- `get_image`：监听本地5001端口，从UDP视频流中获取图像数据。
- `get_lidar`：监听本地5002端口，从UDP数据流中获取雷达数据。
- `do_action`：执行动作。输入是一个字典数据 `{"throttle": 1, "steering": 0, "brake": 0}`，其中 `throttle` 为油门，[0,1]为前进，[-1,0]为倒车；`steering` 为转向，[-50,50]表示转向角度；`brake` 为刹车，[0,1]表示刹车度。
- `reset`：这会将车辆重置为其原始启动状态。
- `start_record`：开始记录数据，根目录为 `D:\Qiyuan\Record`。
- `stop_record`：结束记录数据。

## Gym API

gym模型在文件 [dasp\\_car\\_env.py](#) 中定义。

- `step`：在每个时间点上，智能体执行 action，环境返回上一次 action 的观测和奖励
  - action 已离散化，在 `dasp_car_env.py` 中的 `_do_action` 函数。
  - 观测 `observation`：在 `dasp_car_env.py` 中的 `_get_obs` 函数。包含车辆状态信息、碰撞信息、图像数据、雷达数据。
  - 奖励 `reward`：在 `dasp_car_env.py` 中的 `_compute_reward` 函数。可自定义。
  - 完成 `done`：表示是否需要将环境重置，现在定义为发生碰撞。
  - 信息 `info`：针对调试过程的诊断信息。可自定义。
- `reset`：这会将车辆重置为其原始启动状态。
- `start_record`：开始记录数据，根目录为 `D:\Qiyuan\Record`。
- `stop_record`：结束记录数据

## 其他参考资料

---

- [AirSim官方文档](#)
- [AirSim论文\(FSR 2017 Conference\)](#)
- [AirSim GitHub 问题列表](#)
- [【知乎】AirSim仿真平台教程](#)

