

| PX4&Pixhawk飞控系统学习资料

| 1.1. PX4

PX4由来自业界和学术界的世界级开发商开发，并得到活跃的全球社区的支持，为从竞速和物流无人机到地面车辆和潜水艇的各种载具提供动力。

基本使用方法见：<https://docs.px4.io/main/zh/>，

开源代码地址见：<https://github.com/PX4/PX4-Autopilot>。

| 1.2. QGroundControl

QGroundControl是PX4自驾系统不可分割的一部分，可以运行在Windows，OS X或Linux等多个平台。使用QGroundControl，您可以将PX4固件烧写到硬件，设置机器，改变不同的参数，获得实时航班信息，创建和执行完全自主的任务。

基本使用方法见：<https://docs.qgroundcontrol.com/master/en/index.html>，

开源代码地址见：<https://github.com/mavlink/qgroundcontrol>。

| 1.3. MAVLink

MAVLink (Micro Air Vehicle Link) 是一种用于小型无人载具的通信协议，于2009年首次发布。该协议广泛应用于地面站 (Ground Control Station, GCS) 与无人载具 (Unmanned vehicles) 之间的通信，同时也应用在载具上的机载计算机与Pixhawk之间的内部通信中，协议以消息库的形式定义了参数传输的规则。MAVLink协议支持无人固定翼飞行器、无人旋翼飞行器、无人车辆等多种载具。

官方使用文档网站：<https://mavlink.io/en/messages/common.html>，

MAVLink源码：<https://github.com/mavlink/mavlink>。