

集群智能例程

1. 文件目录
2. 总体说明
3. 关键功能的实现
4. 相关文献

附加资源

3. 文件目录

例程目录：[\[安装目录\]\RflySimAPIs\10.RflySimSwarm\3.CustExps\3.AISwarmCtrlExp](#)

序号	实验名称	简介	文件地址
1	蚂蚁算法多无人机路径规划实验	通过蚂蚁算法规划出一条可行且较优的路径，这条路径需要符合避障以及避碰的要求。	1.AntAlgorithmMutUAVPathPlan\Readme.pdf
2	Olfati-Saber集群算法	采用Olfati-Saber算法实现多无人机的避障、避碰、向目标点聚集。	2.Olfati_SaberSwarmUAVObsAvoid\Readme.pdf
3	无人机区域防守	采用深度强化学习训练无人机防守模型，使得能够采用更少的无人机抵御攻击型无人机，能够取得很好的防守效果。	3.MultiUAVRegionDefense\Readme.pdf

| 总体说明

| 关键功能的实现

| 相关文献

| 附加资源

官方文档：RflySim官方文档：<https://rflysim.com/doc/zh/>

社区交流：加入RflySim技术交流群：951534390

